

Part Number: 380714

Descrição: O Conjunto robótico da posição número 3, é aplicado no sistema robótica Da Vinci IS4200 (Sistema da Vinci X) e de uso exclusivo. Parte/péça responsável pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico. A junta externa distal é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado.

Descrição: O conjunto de articulação para braço robótico na posição número 3 para o modelo IS4200 (Sistema da Vinci X) é responsável pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico. A junta de articulação é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado.

