

**Part Number: 380715**

**Descrição:** Conjunto robótico da posição número 4, é aplicado no sistema robótica Da Vinci IS4200 (Sistema da Vinci X) e de uso exclusivo. Parte/peça responsável pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico. A junta externa distal é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado.

**Aplicação:** O conjunto de articulação para braço robótico na posição número 4 para o modelo IS4200 (Sistema da Vinci X) é responsável pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico, além de conter um eixo extra de movimentação em comparação com os outros conjuntos de articulação 1,2 e 3. A junta de articulação é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado.

