

## Sistema Robótico DaVinci Xi

La última versión del Sistema robótico más comúnmente usado en cirugía urológica (Intuitive Surgical Inc.®, USA).

3 componentes:

### CARRO DEL PACIENTE



Contiene los brazos del robot. Se fija a los trócares una vez que la marca luminosa coincide con el campo quirúrgico.

### CONSOLA QUIRÚRGICA



Contiene el visor binocular del cirujano y los controles manuales y pedales.

### CARRO DE VISIÓN



Contiene la pantalla usada por el ayudante de cirujano. Contiene las conexiones para neumoperitoneo, fuente de luz, óptica e instrumentos.

#### POSICIONAMIENTO COMÚN BRAZOS// POSICIONAMIENTO ALTERNATIVO

##### BRAZO 1:

Fórceps ProGrasp // Forceps Bipolar Maryland → Portaagujas izquierdo

##### BRAZO 2:

Fórceps Bipolar Maryland → Portaagujas izquierdo// Óptica (0° ó 30°)

##### BRAZO 3:

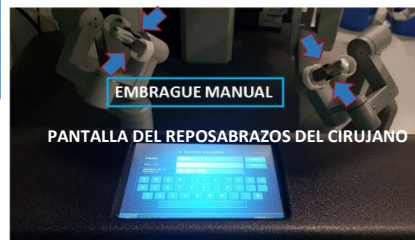
Óptica (0° ó 30°)// Tijeras Monopolares → Portaagujas derecho

##### BRAZO 4:

Tijeras Monopolares → Portaagujas derecho// Fórceps ProGrasp



#### CONTROLES MANUALES:



#### CONTROLES CON PEDAL:

Los pedales negros se manejan con el pie izquierdo  
El pedal de embrague libera ambos brazos  
El pedal de la cámara permite mover la cámara con ambos brazos

Los pedales coloreados (amarillo y azul) se manejan con el pie derecho

