



da Vinci

低侵襲手術支援ロボット ダビンチ（daVinci）導入

ダビンチは、低侵襲技術を用いて複雑な手術を可能とするために開発されました。高画質で立体的な3Dハイビジョンシステムの手術画像の下、人間の手の動きを正確に再現する装置です。





精密な動きを実現

術者は鮮明な画像を見ながら、操作を行います。ダビンチの鉗子はリスト構造を持ち、人の手首よりはるかに大きく曲がる可動域を実現。

手ぶれ補正機能を備えており、より精密な動きとなります。

