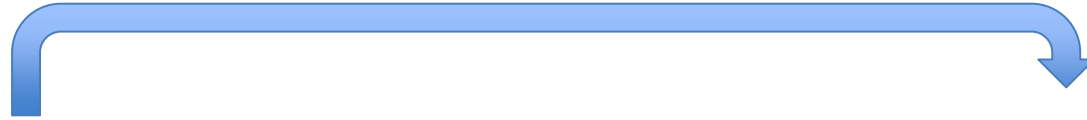


ロボット（ダヴィンチ）手術の実際

遠隔操作



術者



助手



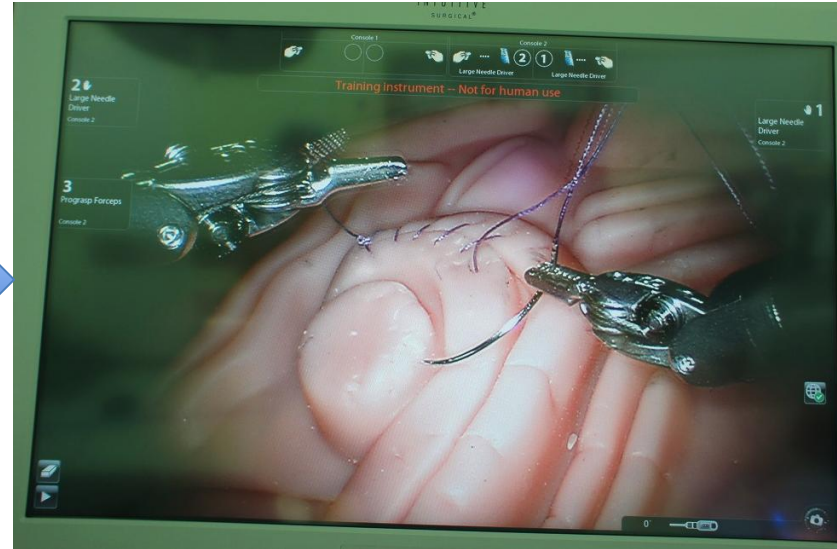
高解像度
3Dカメラ

3本のロボッ
トアーム

患者

状況に合わせて様々な
インストゥルメント
(器具) を装着

術者の操作により、ロボットアームが 自由自在に動きます。



※実際の体内ではなく、擬似模型での
操作映像です。