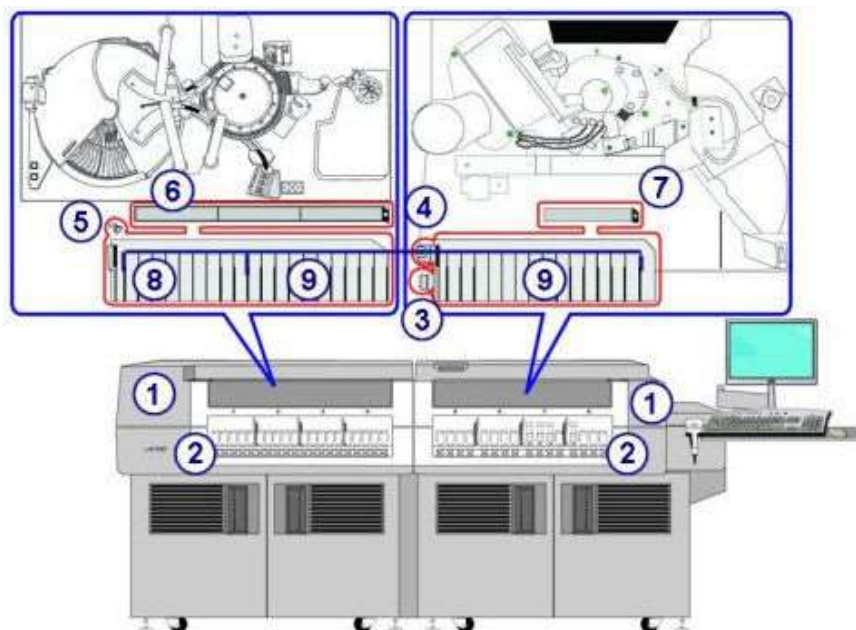


RSH - robot de manipulare a probei (c4000/i1000sr/ci4100)

RSH (robot de manipulare a probelor) este un sistem de transport utilizat pentru încărcarea calibratorilor, a controalelor, a probelor pacientului și a reactivilor. Designul RSH permite accesul aleatoriu și continuu pentru încărcarea/descărcarea probelor și reactivilor. Două tipuri de secțiuni poziționează probe pentru prelucrarea de rutină sau prioritară. Transportoarele de probe pot fi încărcate în orice secțiune RSH. Transportoarele de reactivi pot fi încărcate numai într-o secțiune i1000sr.

Figură 1.183: Componentele robotului de manipulare a probei (c4000/i1000sr/ci4100)



Legendă:

1. Capac pentru procesare: Oferă acces la componentele RSH.
2. Zona de încărcare/descărcare: Poziționează transportoarele probei și a reactivului (i1000sr) pentru încărcare și descărcare.
3. Cititorul de coduri de bare:
 - Pentru transportoarele de probă - citește etichetele cu coduri de bare ale probei și transportorului probei
 - Pentru transportoarele de reactivi (i1000sr) - citește eticheta cu cod de bare 2D a flaconului de reactivi
4. Rotator flacoane (i1000sr): Orientează poziția roz pe transportorul de reactivi, astfel încât să poată fi citită eticheta codului de bare a reactivului.
5. Deplasare transportor:
 - Pentru transportoarele de probe - transferă transportoarele din secțiuni în zona de aspirație și înapoi.
 - Pentru transportoarele de reactivi (i1000sr) - transferă transportoarele din secțiuni către caruselul de reactivi și înapoi
6. Poziționator transportor: Poziționează transportoarele de probă pentru aspirarea probei.