

ÓRTESE ROBÓTICA ACOPLADA A ESTEIRA PARA TREINO DE MARCHA

Estágio de desenvolvimento: Avançado (Protótipo)

Descrição

A tecnologia compreende uma órtese robótica para treino de marcha para indivíduos com disfunções motoras constituído por uma esteira, dois cabeçotes laterais com a trajetória cinemática do tornozelo e um tutor longo bilateral, responsável pela interface entre paciente e máquina. A órtese robótica pode apresentar um suporte vertical, para sustentação parcial do peso, uma chapa lateral, para regular o tamanho do passo, e dois corrimões com regulagem de altura, para que os pacientes possam apoiar os membros superiores.

Vantagens

- Acoplamento com esteira;
- O tutor longo é extremamente importante na delimitação dos movimentos a serem realizados

Inventores

Marcos Pinotti Barbosa / Mariana Ribeiro Volpini Lana

Titulares:

UFMG

Nº da PI : BR 1020120335956