

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 神经康复机器人及其关键技术的研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

神经康复机器人及其关键技术的研究

关键词: **神经康复机器人** **关键技术**

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 清华大学

成果摘要:

该发明涉及一种腕部和手指关节运动康复训练的机器人, 包括一个上位控制系统、一个调速驱动装置、一个扭矩定量传递装置、手托及用于不同训练用途的手柄。腕部和手指关节运动康复训练的机器人用于帮助手部运动功能障碍患者完成手部和腕部的的基本运动康复训练动作, 通过上位控制系统的调节作用, 该机器人可以模拟康复运动辅助训练时康复医师辅助患者腕手运动的三种不同的辅助模式: 患者主动运动、被动运动、主被动结合运动。该机器人可以在训练过程中实时采集患者腕手的运动学和运动力学特征, 用来实时分析患者的运动功能, 并实时选择辅助模式, 实时调节辅助模式的参数, 从而实现手腕及手指关节运动康复训练机器人的环境适应能力。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布