

ROBOTI PENTRU RECUPERARE NEUROMOTORIE

R. RIENER

Lucrarea prezintă o trecere în revistă a noilor tipuri de roboți care interacționează cu subiecții cu afecțiuni neuromotorii, pentru recuperarea mersului și a funcțiilor membrelor superioare. Noile regulatoarele propuse, pot lua în considerare intenția și efortul depus de un subiect, și nu impun o mișcare predefinită. Combinația ecran audiovizual-robot ajută la definirea unui mediu virtual în care pacientul execută mersul și alte activități care sunt executate uzual zilnic. Mai mult, senzorii dispozitivului robotizat permit măsurători ale performanțelor pacientului, și deci prezintă un mod de cuantificare a îmbunătățirilor produse în timpul efectuării tratamentului de recuperare. Acest procedeu de recuperare se bazează pe ipoteza că interacțiunea pacient-mediul robotizat virtual crește motivația pacientului și calitatea serviciului terapeutic în comparație cu metodele convenționale.