

MECANISM ARTICULAT CU 5 AXE PENTRU EMULAREA PICIORULUI UMAN (PICIOR ROBOTIC)

P. CRACIUNESCU și C. BAICU

Un mecanism articulat cu 5 axe este destinat sa emuleze piciorul uman si poate fi utilizat pentru testarea diferitelor tipuri de control : dupa cuplu, dupa viteza sau dupa pozitie. Scopul initial a fost testarea neuroprotezelor care sa ajute la reabilitarea pacientilor ce sufera leziuni ale sistemului nervos central. In final a devenit un punct de plecare pentru emularea mersului uman prin alaturarea a doua picioare stangul si dreptul.