**上肢机器人技术参数**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 序号 | 技术规格 | 技术要求 |
|  | 显示界面 | 采用大屏幕液晶电视显示的华丽的计算机虚拟操作界面； |
|  | 传感器技术 | 采用无接触角度传感器； |
|  | 握力器 | 独有的橡胶型空气压力抓握装置，更方便肌力等级低的患者进行抓握训练。 |
|  | \*训练方式 | 独进行左手或右手训练，分别配备左前臂及右前臂各一套； |
|  | 软件识别功能 | 智能识别训练左/右手臂 |
|  | \*评估功能 | 评估患者关节活动范围及握力大小值，三维或平面图表形式显示评估结果，可选择生成数据型或word型评估报表，为治疗师评定患者康复程度提供依据； |
|  | 数据库功能 | 记录患者基本信息、评估结果及所有训练数据，评估结果及训练数据可转换成EXCEL文档方便打印； |
|  | 视觉、语音智能反馈 | 提供实时的虚拟训练场景及训练语音提示及场景音效。  |
|  | \*训练模式 | 一维空间、二维空间、三维空间训练模式 |
|  | \*训练游戏数量 | 27个；一维游戏13个：煎鸡蛋、射击、装水、射箭、跳跃、接仙桃、金币、赛车、气球、捕鱼、鸡蛋、排球、行走；二维游戏13个：摘苹果、飞机射击、跳跃、擦墙、几何图形、物品分类、智力找数、颜色识别、图片记忆、趣味拼图、雷电、麻将、斗地主；三维游戏1个：击球。 |
|  | 软件升级 | 软件界面及游戏数量升级； |
|  | 特色中医疗法 | 太极云手训练。 |
|  | \*上肢外骨骼硬件参数 | 上臂长度调节范围：23~31 cm（即0~8cm）前臂长度调节范围：19~28 cm（即0~9cm）手臂高度调节范围：89~127.5 cm（即0~38.5cm）手臂水平调节范围：0~60 cm上臂重力补偿范围：0~10 Kg前臂重力补偿范围：0~5 Kg握力值范围：0~10 Kg |
|  | 上肢外骨骼活动评估范围 | 肩关节内收外展度评估范围：0~150 °；肩关节前屈度评估范围：0~80 °；肘关节屈曲度评估范围：0~135 °；尺桡关节旋前旋后度评估范围：0~180 °； |
|  | 15、电源要求： | 电源输入：AC220V 50Hz 最大功率：130VA |
|  | \*资质要求 | 省内需满足不低于五家以上三级综合医院 |