

RESUMEN

El presente proyecto describe el desarrollo de un prototipo de rehabilitación para el codo y la muñeca, destinado a usarse en la primera y segunda etapa de rehabilitación, donde el paciente debe realizar ejercicios pasivamente para lograr recuperar progresivamente la movilidad completa de sus articulaciones. Se han tomado en consideración la biomecánica y antropometría del brazo para así llevar a cabo los movimientos de flexión- extensión, pronación-supinación del codo, flexión-extensión, abducción-aducción de la muñeca mediante un diseño adaptable a cada paciente, siendo útil para la rehabilitación del brazo izquierdo o derecho del paciente. Además el proyecto consta de una interfaz gráfica amigable al usuario, para el control del proceso de rehabilitación, haciendo su utilización de fácil entendimiento lo que permite utilizar rápidamente el prototipo y adaptarlo al proceso de rehabilitación requerido por el paciente.

Palabras Claves:

- Rehabilitación
- Extremidad Superior
- Servomotor
- Arduino