

Atividade Contextualizada 2

Link do Repositório criado: <https://github.com/dayssv/ProgISD20202.git>

dayssv / Lokomat-and-ZeroG-Automation

Unwatch 1 Star 0 Fork 0

<> Code Issues 6 Pull requests Actions Projects 1 Wiki Security Insights Settings

master 1 branch 0 tags

Go to file Add file Code

dayssv Delete Lista elaborada 2 .pdf 2abbf39 12 seconds ago 5 commits

README Update README yesterday

README

Este projeto é referente ao desenvolvimento de um programa que permite controlar as etapas do funcionamento de alguns sistemas de sustentação aplicados à reabilitação, como por exemplo o Lokomat e o Zero G. O projeto ainda está em fase inicial, onde foram delimitados uma descrição narrativa e em blocos dos processos e entradas e saídas do sistema a ser automatizado.

Sobre o sistema que buscamos automatizar, o Lokomat que é um exoesqueleto que permite inserir informações de velocidade, amplitude de movimento e força garantindo a participação ativa e passiva do paciente e o ZeroG que é um mecanismo de suspensão que ajusta automaticamente a tração garantindo o deslocamento seguro do paciente.

About

No description, website, or topics provided.

Readme

Releases

No releases published
[Create a new release](#)

Packages

No packages published
[Publish your first package](#)

Filters is:issue is:open

Labels 9 Milestones 4 New issue

6 Open 0 Closed

Author Label Projects Milestones Assignee Sort

Desenvolver algoritmo para leitura dos sensores de posicionamento #6 opened yesterday by dayssv

Desenvolver hardware necessário para a comunicação do equipamento com o computador #5 opened yesterday by dayssv

Desenvolver colete para sistema #4 opened yesterday by dayssv

Criar rotina para aquisição de informações de posicionamento #3 opened yesterday by dayssv

Criar rotina para avaliar se o colete está alinhado #2 opened yesterday by dayssv

Desenvolver rotina para posicionamento do equipamento #1 opened yesterday by dayssv

is:open

New project

1 Open 0 Closed

Sort

Desenvolvimento de programa para automatização do sistema do Lokomat e do ZeroG No description ...

Updated yesterday

Desenvolvimento de programa para automatização do sistema do Lokomat e do ZeroG

Updated yesterday

Filter cards

3 To do

Desenvolver rotina para posicionamento do equipamento

#1 opened by dayssv

Criar rotina para aquisição de informações de posicionamento

#3 opened by dayssv

Desenvolver hardware necessário para a comunicação do equipamento com o computador

#5 opened by dayssv

1 In progress

Desenvolver algoritmo para leitura dos sensores de posicionamento

#6 opened by dayssv

2 Done

Desenvolver colete para sistema

#4 opened by dayssv

Criar rotina para avaliar se o colete está alinhado

#2 opened by dayssv

Home

dayssv edited this page yesterday · 2 revisions

EditNew Page

Seja bem vindo ao Prog2020Dayana wiki!

Aqui irei falar um pouquinho sobre esse projeto e explicar quais são os nossos objetivos.

O objetivo desse projeto é automatizar o processo de tomada de decisão e execução de sistemas de suspensão com foco em reabilitação, dentre eles enfatizaremos o Lokomat e o ZeroG. Esses sistemas são importantes porque a lesão medular pode afetar o ser humano gerando enorme repercussão física, psíquica e social, os processos de reabilitação são essenciais para melhorar a qualidade de vida das pessoas com deficiência física. Neste aspecto, os exercícios físicos são essenciais para a reabilitação física e social das pessoas com deficiência, por serem capazes de melhorar o condicionamento cardiorrespiratório, força, trofismo, funcionalidade e promoverem a inclusão social. Com o crescente avanço da ciência e tecnologia, vários equipamentos de suporte avançado estão sendo desenvolvidos para auxiliar a reabilitação das PCDF e otimizar este processo. As tecnologias mais associadas a estratégias de reabilitação são as que envolvem suspensão parcial ou total de peso associadas ao treino de marcha estacionária, com o intuito de potencializar o processo de reabilitação. Assim, visando automatizar o treino locomotor, equipamentos robóticos que dão suporte de peso de forma eficiente foram criados, dentro os quais destaca-se o Lokomat, um exoesqueleto que permite inserir informações de velocidade, amplitude de movimento e força garantindo a participação ativa e passiva do paciente. Outro dispositivo é o ZeroG, mecanismo de suspensão que ajusta automaticamente a tração garantindo o deslocamento seguro do paciente. Além disso, uma possibilidade é a bicicleta estacionária, principalmente associada a eletroestimulação funcional, metodologia que se mostra uma forma segura e benéfica para prática de atividade física.

Pages 1

Find a Page...

Home

+ Add a custom sidebar

Clone this wiki locally

<https://github.com/dayssv>