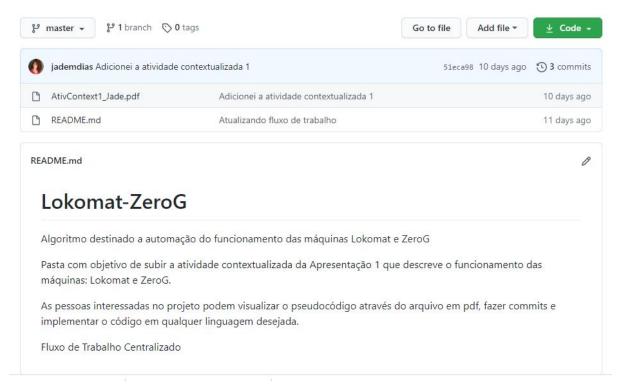
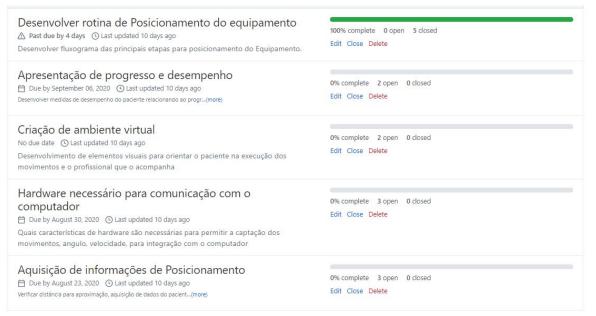
Projeto Lokomat e ZeroG organizado no Github (Atividade 1):

a) README



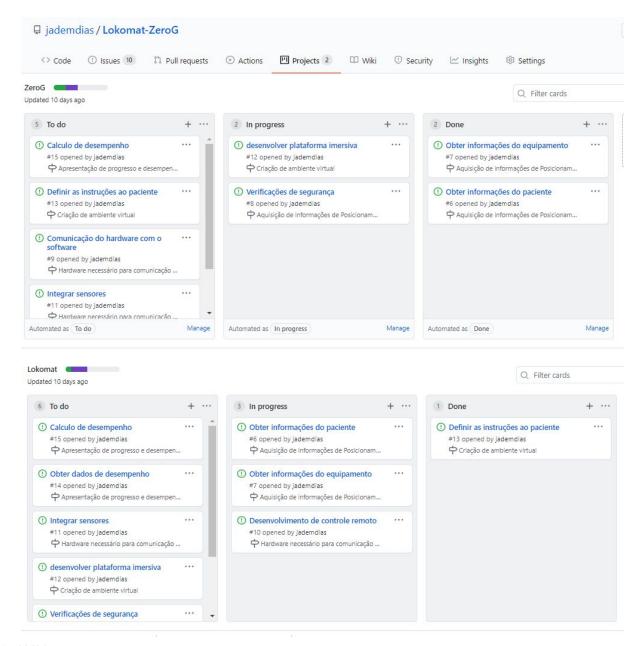
b) Milestones



c) Issues

| 1 | Calculo de desempenho |
|---|--|
| | #15 opened 11 days ago by jademdias 中 Apresentação de |
| 1 | Obter dados de desempenho |
| | #14 opened 11 days ago by jademdias 📫 Apresentação de |
| 1 | Definir as instruções ao paciente |
| | #13 opened 11 days ago by jademdias 📫 Criação de ambi |
| 1 | desenvolver plataforma imersiva |
| | #12 opened 11 days ago by jademdias 📫 Criação de ambi |
| 1 | Integrar sensores |
| | #11 opened 11 days ago by jademdias 📫 Hardware necess |
| 1 | Desenvolvimento de controle remoto |
| | #10 opened 11 days ago by jademdias 📫 Hardware necess |
| 1 | Comunicação do hardware com o software |
| | #9 opened 11 days ago by jademdias 📫 Hardware necess |
| 1 | Verificações de segurança |
| | #8 opened 11 days ago by jademdias 📫 Aquisição de inf |
| 1 | Obter informações do equipamento |
| | #7 opened 11 days ago by jademdias 中 Aquisição de inf |
| 1 | Obter informações do paciente |
| | #6 opened 11 days ago by jademdias 🌣 Aquisição de inf |

d) Quadro Kanban



e) Wiki

Home

jademdias edited this page 10 days ago · 1 revision

Welcome to the Lokomat-ZeroG wiki!

Objetivos: Implementar um algoritmo para facilitar a utilização das máquinas de reabilitação, tais quais: Lokomat e ZeroG. Permitindo a automatização de procedimentos como posicionamento do equipamento, ajuste automático de velocidade, verificações de segurança, plataforma visual imersiva e apresentação de gráficos de desempenho e progresso do paciente.

Inicialmente, quando o treino de marcha suspensa começou a ser aplicado, dois fisioterapeutas assistiam o movimento dos membros inferiores, enquanto o paciente se encontrava em cima de um tapete rolante em movimento, sendo que a posição dos fisioterapeutas era ergonomicamente desfavorável para os mesmos. A fim de ultrapassar esta e outras limitações, foi desenvolvida, pela empresa Hocoma, uma órtese mecânica denominada Lokomat que, além de possibilitar o movimento dos membros inferiores através de um sistema robotizado, no tapete rolante em movimento, possui um sistema de sustentação associado que permite o suporte parcial do peso corporal (Colombo et al., 2001).

O equipamento ZeroG, por outro lado, simula a gravidade zero, com a sustentação de parte do peso corporal, porém com a autonomia de movimento das pernas sem a presença de um exoesqueleto. O ZeroG funciona a partir de um mecanismo de suspensão que ajusta automaticamente a tração garantindo o deslocamento seguro do paciente (Hidler et al, 2011).