Portabilidad

Grados de libertad

Tecnología convencional

Sensibilidad

(Mohamad Mehdi Mousavi, 2012)

-EVA

-Bowden

(Shields, 1997)\*

-EVA

-Bowden, regreso con elasticidad del guante

-Infraactuado

-Simplifica a 3 dedos, 2 falanges

-Estudio del mecanismo RMC paralelogramo articulado

(Fontana, 2009)\* (sacar + fuentes)

-Haptica: teleoperación y VR

-Fuerza en puntas de pulgar e índice

-Estudio del mecanismo RMC paralelogramo articulado + cables

Fontana 2013

(Kunii, 1997)

-Háptica

-Bowden

-Encoders y galgas

(Chiri, 2009)

-Rehab

-Bisagra

-Bowden

(Wege, 2005)

-Rehab

-Transmision por barras

-Bisagra

(Hasegawa, 2008)\*

-Asistencia

-Barras

-Infraactuado

(Fang, 2009)\* (sacar + fuentes)

-háptica

- Estudio del mecanismo RMC paralelogramo articulado (primera vez que sale el croquis)

-Transmisión trapezoidal

(Sarakoglou, 2016)\* (sacar + fuentes)

-Háptica

-Infraactuado

-Sobre la punta

-3 dedos

(Heo, 2012) : estado del arte; clasificaciones

-Refs 31-64

(Li, 2011)\* (sacar + fuentes)

-rehab activa y pasiva

-pulgar e índice

-bowden

-actua todas las falanges

-Bisagra

(Iqbal, 2010)

* Actúa sobre puntas
* Rehab
* Portátil
* Direct drive

(Burns, 2017)

* MCP y PIP
* Bowden: 1 motor flex, otro extiende
* Tendones

(Rudd, 2019)

* Rehab
* Tendones
* Bowden doble cable
* Low cost

(Jo, 2017)

* Daily living activities
* Infraactuado, barras
* Actuador propio
* Control en fza

(Cempini, 2014)\* (auto alineamiento por articulaciones redundantes)

* Indice y pulgar
* Bowden 2 cables antagonistas
* Barras (links) redundadntes para auto-alineamiento y resiliencia
* Carpal, metacarpal y falanges