La mayoría de investigaciones están centradas en soft robotics. Por un lado los bladderhidráulicos/pneumáticos. Por otro contrained sliding como relab. El inconveniente de estos es que limitan el movimiento de la mano. La mano no se mueve si el mecanismo no se mueve.

La mayoría de los productos comerciales son de tendones o bowden. Los tendones interfieren en la somatosensación. Los bowden también, ya que deben ir anclados a la falange que empujan.

Todos estos trabajan con los actuadores descentralizados, es decir, en una mochilita. Mochilita que te toca llevar y esa mínimo 1/2kg

Los mecánicos son un trasto y por eso solo se usan para rehab. Los de centro remoto, además de ser un trasto deben ser personalizados.

Los comerciales están entre 2k y 7k $

[Bionics for everyone](https://bionicsforeveryone.com/robotic-gloves/)

* [Nuada](https://nuada.pt)
* [Hand of hope](https://www.rehab-robotics.com.hk/hoh/hoh_basic.html)
* [syrebo](https://www.syrebo.com/showroom/exoskeleton-hand/) (en [amazon](https://www.amazon.com/Rehabilitation-Mechanical-Exoskeleton-Hemiplegia-Electro-Pneumatic/dp/B09PTYBMZ9?th=1))

Mi opción sería (en material, al por mayor) 5€ / falange, 2 falanges por dedo + 1 pulgar = 55€/mano en actuadores. + 10 de batería, 10 de bancada y guante, 50 de emg y 50 de electrónica ~= 170 en material. Contando con sensores de flexión: 10€/falange, 10 fanages, otros 100€.

* Caso más barato: pulgar e índice: 145€
* Caso más caro: 270

Conferencias:

[Índice de conferencias](https://conferenceindex.org/conferences/assistive-technology)

[ATIA](https://www.atia.org/atia-2023/)

[AAATE](https://aaate.net)