Prototype de

prothèse

transtibiale

Chaînes

Prothèse active transtibiale

La plupart des prothèses transtibiales (pour une amputation en dessous du genou) utilisées aujourd'hui sont purement passives, c'est-à-dire Présentation que leurs propriétés mécaniques restent fixes pendant la marche.

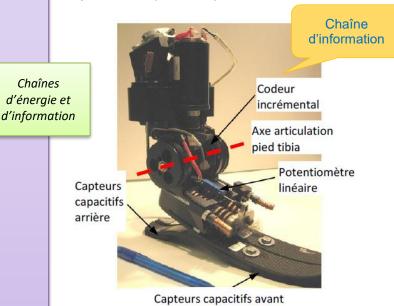
> Ces prothèses sont constituées en général de semelles ressorts en fibre de carbone, profilées qui emmagasinent et restituent l'énergie mécanique pendant la marche par déformation.

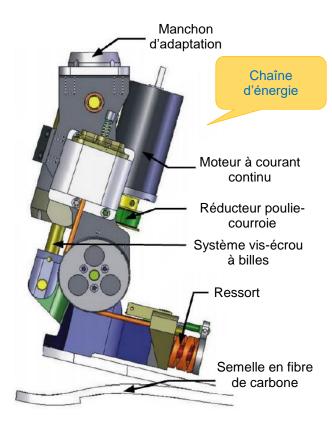
> On s'intéresse ici à un prototype mis au point par des ingénieurs du MIT qui a permis la mise au point d'une nouvelle génération de prothèse, dite active.

Cette prothèse active transtibiale est capable de proposer un comportement similaire à celui des membres non amputés.

L'actionneur de la prothèse est un moteur à courant continu alimenté par une batterie rechargeable de 16 Volts à travers un hacheur. La puissance mécanique est transmise par un réducteur de type poulies-courroie suivi d'un dispositif vis-écrou.

Des ressorts permettent d'accumuler de l'énergie et d'ajuster la souplesse du pied artificiel.





Les informations délivrées par les capteurs sont traitées par un calculateur qui élabore la commande du

Le système comprend aussi un potentiomètre linéaire qui mesure l'allongement/écrasement des ressorts, un codeur incrémental placé au niveau de l'articulation pied/tibia, plusieurs capteurs capacitifs disposés sous la semelle du pied au niveau du talon (2 capteurs) et à l'avant du pied (4 capteurs).

Question 1 : Lister les composants de la chaîne d'information et les composants de la chaîne d'énergie.

Question 2 : Déterminer la matière d'œuvre modifiée ainsi que l'effecteur.

Chaîne fonctionnelle

Question 3 : Identifier le composant transmettant un ordre à la chaîne d'énergie et le composant de la chaîne d'énergie recevant cet ordre. Identifier leur fonction.

Question 4 : Compléter le diagramme chaîne d'information / chaîne d'énergie ci-dessous.

