

AUTORIZO A REPRODUÇÃO TOTAL OU PARCIAL DESTE TRABALHO,
POR QUALQUER MEIO CONVENCIONAL OU ELETRÔNICO, PARA FINS
DE ESTUDO E PESQUISA, DESDE QUE CITADA A FONTE.

Ficha catalográfica elaborada pela Biblioteca Prof. Dr. Sérgio Rodrigues Fontes da
EESC/USP com os dados inseridos pelo(a) autor(a).

M37h	<p>Moreno Villamizar, José Yecid Hybrid Adaptive Strategies for Robotic Walking Rehabilitation / José Yecid Moreno Villamizar; orientador Adriano Almeida Gonçalves Siqueira. São Carlos, 2022.</p> <p>Dissertação (Mestrado) - Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecânica e Área de Concentração em Dinâmica e Mecatrônica -- Escola de Engenharia de São Carlos da Universidade de São Paulo, 2022.</p> <p>1. Robotic Rehabilitation. 2. Software Developmet. 3. Serious Games. 4. FES. I. Título.</p>
------	--