

1. **F** La ingeniería biomédica y la bioingeniería son exáctamente lo mismo, el uso de una u otra palabra depende de las preferencias de cada uno
2. **F** Los exoesqueletos no se usan para aplicaciones militares
3. **F** La realidad aumentada, virtual, robots, sistemas mecatrónicos y demás, no suponen avance en el campo de la tecnología en rehabilitación ya que no tienen nada que ver.
4. **F** Los robots industriales a diferencia de los de rehabilitación requieren interactuar físicamente con el usuario
5. **V** Los implantes cocleares permite escuchar a enfermos de sordera
6. **V** Los dispositivos para evaluación de las prestaciones de otros dispositivos médicos se consideran también dispositivos médicos.
7. **V** Un dispositivo de rehabilitación puede recibir entradas de usuario por diferentes medios como pulsar botones, soplando o mediante detección de la mirada.
8. **F** Una silla de ruedas eléctrica es un robot
9. **V** En la ingeniería biomédica, los implantes y prótesis deben cumplir los requisitos de las Directivas médicas de la UE
10. **F** Una silla de ruedas nunca puede moverse de manera autónoma evitando obstáculos como paredes.
11. **V** Las prótesis mecánicas, son un ejemplo de sistema desarrollado por la biomecatrónica.
12. **V** Una característica principal de un robot es ser reprogramable.
13. **V** TMR es capaz de utilizar nervios de otra zona para la parte afectada.
14. **F** El diagnóstico in vitro se realiza en el propio paciente.
15. **V** La ingeniería biomédica es el resultado de la aplicación de los principios y técnicas de la ingeniería al campo de la medicina
16. **F** La telecirugía no es una aplicación de la telemedicina.
17. **V** La biónica trata de obtener soluciones de ingeniería basándose en aspectos de la biología.
18. **F** La estética no es un tema importante en robots que se encuentren en ambientes familiares
19. **F** Una ortesis de diferencia de una prótesis en que ésta reemplaza por completo la función de un órgano que ya no puede operar por sí mismo
20. **V** La telemedicina permite recibir asistencia en casa.
21. **V** Las posibles configuraciones para el diseño de robots de rehabilitación son: Robots fijos (workstation), sobre sillas de ruedas, móviles.
22. **F** Las aplicaciones de telemedicina, se bastan con los formatos de imágenes usuales (TIFF, JPG, GIF).
23. **V** Una de las aplicaciones de la telemedicina, es la formación y educación médica a distancia.
24. **V** El primer concepto en la historia de la telemedicina fue en 1924 con el llamado The radio doctor.
25. **F** Los sistemas de telemedicina suelen constar de una interfaz de usuario relativamente compleja.
26. **V** Uno de los objetivos de la e-Salud es el desarrollo de la historia clínica electrónica del paciente
27. **F** Los sistemas de rehabilitación son algo nuevo, antes de 2000 no existía nada.
28. **F** Un robot fijo en un lugar no puede considerarse un robot
29. **V** Los exoesqueletos son especialmente útiles para el transporte y manejo de cargas.
30. **V** La telemedicina en el hogar implica monitorizar la salud del paciente pero la teleasistencia no.
31. **F** La realidad aumentada, virtual, robots, sistemas mecatrónicos y demás, no suponen avance en el campo de la tecnología en rehabilitación ya que no tienen nada que ver.
32. **F** En aplicaciones terapéuticas, un dispositivo pasivo es cuando el paciente inicia el movimiento y el robot le ayuda a seguir un trazado programado
33. **F** Las tecnologías robóticas son multifuncionales pero nada flexibles ni inteligentes
34. **V** En un robot terapéutico activo con resistencia, el paciente debe vencer una resistencia generada por el robot.

- 35. ✓ A la hora de crear sistemas de rehabilitación las fuentes de energía más usadas son hidráulica, neumática y eléctrica
- 36. ✓ El diseño, modelado y construcción de tecnología bio-inspiradas es un tipo de problema que afronta la ingeniería biomédica
- 37. ✓ La tele asistencia es más amplia que la telemedicina pues incluye servicios de atención social y/o sanitaria a distancia.
- 38. ✓ Biotecnología y bioingeniería son terminos similares, pero en comparación, biotecnología se refiere más a la directa manipulación y utilización de sustancias biológicas vivas.
- 39. ✓ Uno de los retos de la tecnología robótica es el control de la fuerza.
- 40. ✓ Los aspectos más importantes a la hora de diseñar un sistema de rehabilitación son: Mecánicos, estéticos, electrónicos, software, interfaz, seguridad y movilidad