

Développement d'un exosquelette

Besoin du client

Exosquelette qui permet à toute personne qui le désire de se mettre debout et de remarcher.

Ils s'implifient l'exercice de la marche en libérant les mains de l'utilisateur, tout en minimisant les efforts de maintien.

Solution

Ce robot dispose de 16 articulations pour la partie locomotrice

EtherCAT, Modules Twitter, moteurs Frameless

16 variateurs compacts qui offrent une intégration possible directement sur le système locomoteur



Moteurs frameless

