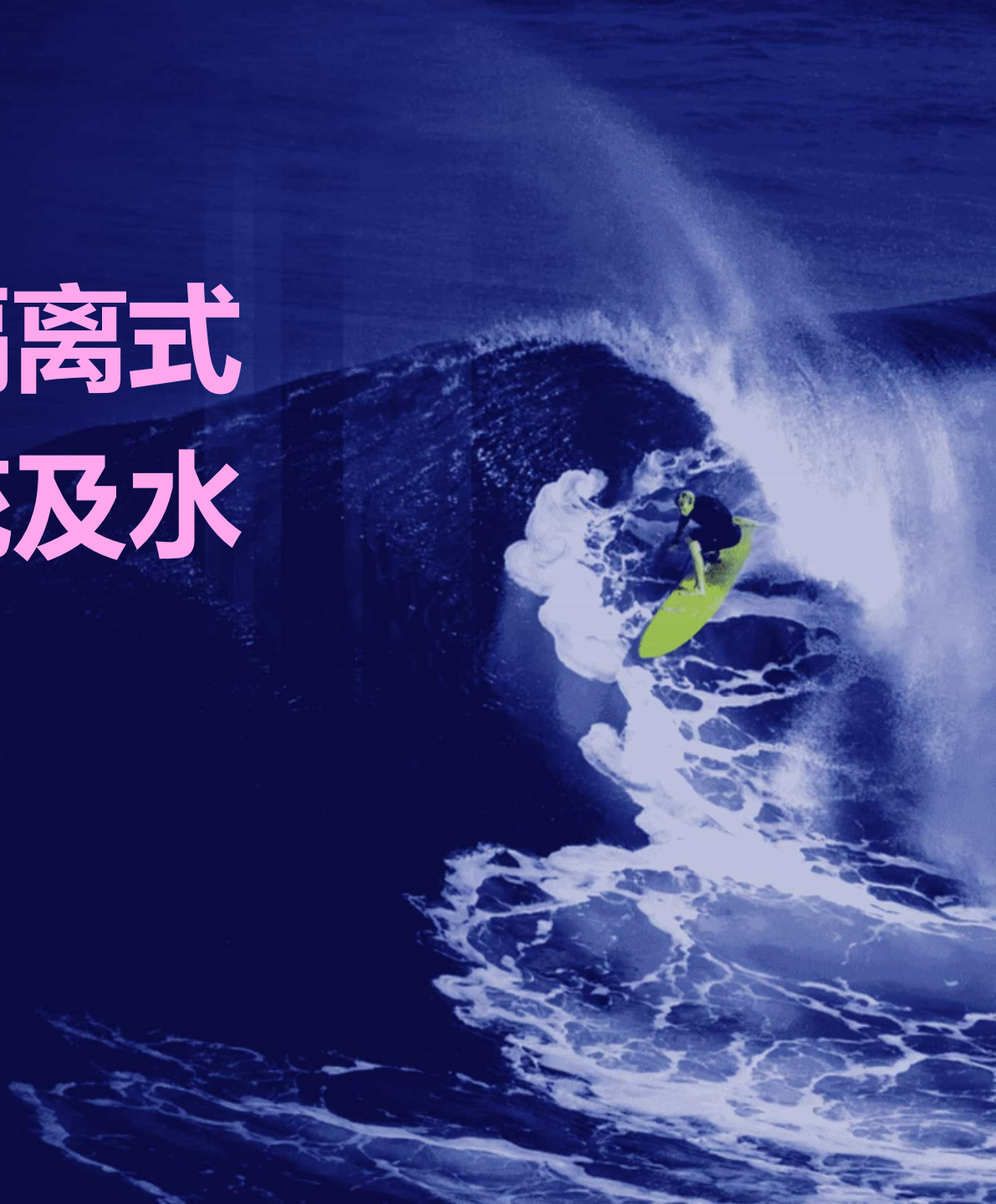


一种水下康复用隔离式 外骨骼机器人系统及水 下康复方法

汇报人：李老师

XX



| CATALOGUE |

目录

- 系统概述
- 水下康复方法
- 隔离式外骨骼机器人系统设计
- 系统应用与案例分析
- 系统优化与改进建议
- 未来展望与研究方向



01

系统概述



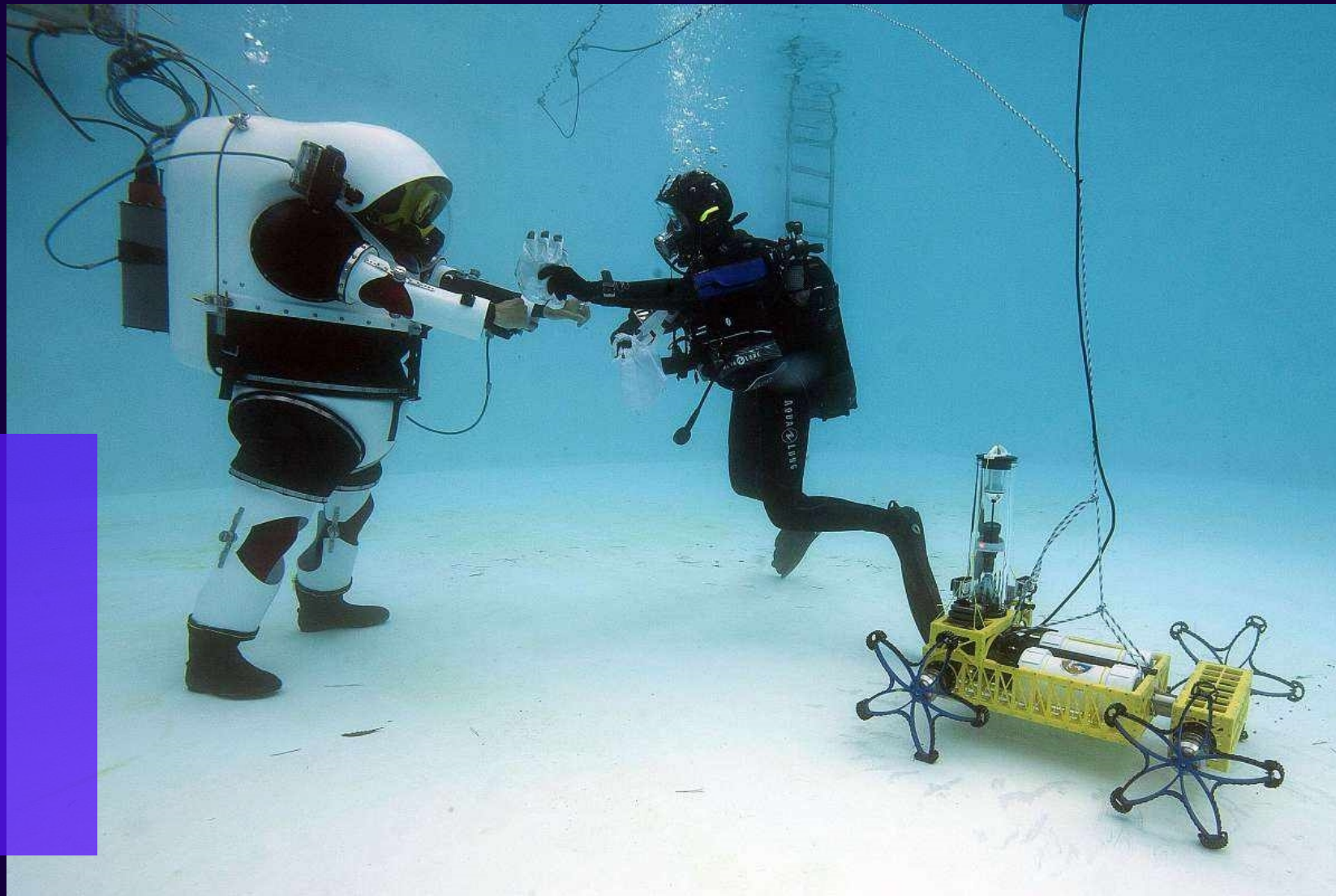
定义与目标

定义

水下康复用隔离式外骨骼机器人系统是一种专门用于水下康复训练的辅助设备，旨在帮助患者在水环境中进行安全、有效的康复训练。

目标

通过对外骨骼机器人的精确控制，模拟水下运动姿态，提供稳定的支撑和助力，减轻患者负担，提高康复效果。





系统组成与工作原理

系统组成

该系统主要由隔离式外骨骼机器人、控制系统、传感器和辅助设备等部分组成。

VS

工作原理

患者穿戴外骨骼机器人后，控制系统根据传感器采集的数据，实时调整外骨骼机器人的运动状态，以适应患者的动作需求。同时，辅助设备提供必要的支撑和保护，确保训练的安全性。

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：
<https://d.book118.com/268071104137006102>