

# 종합설계프로젝트 - 수지재활로봇시스템

재활핑거 - 송주원 김창민 조미연 조현솔



지도교수 이연정 교수님

# CONTENTS

1. ‘재활핑거’의 강점
2. ‘재활핑거’

# 1. ‘재활핑거’의 강점

---

## · 기존 제품 - AMADEO

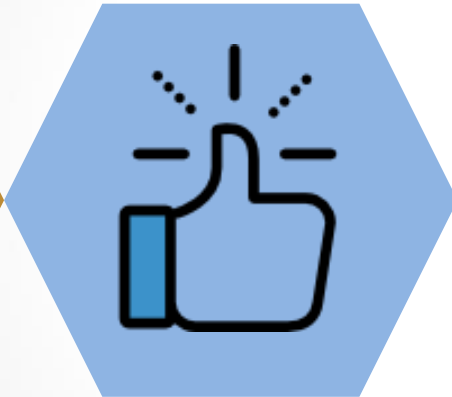


1. 다소 큰 크기
2. 단순한 엄지 운동 궤적
3. 불완전한 굴전 운동

## · '재활핑거'의 강점



적당한 크기



독자적 엄지 운동



완전한 굴전

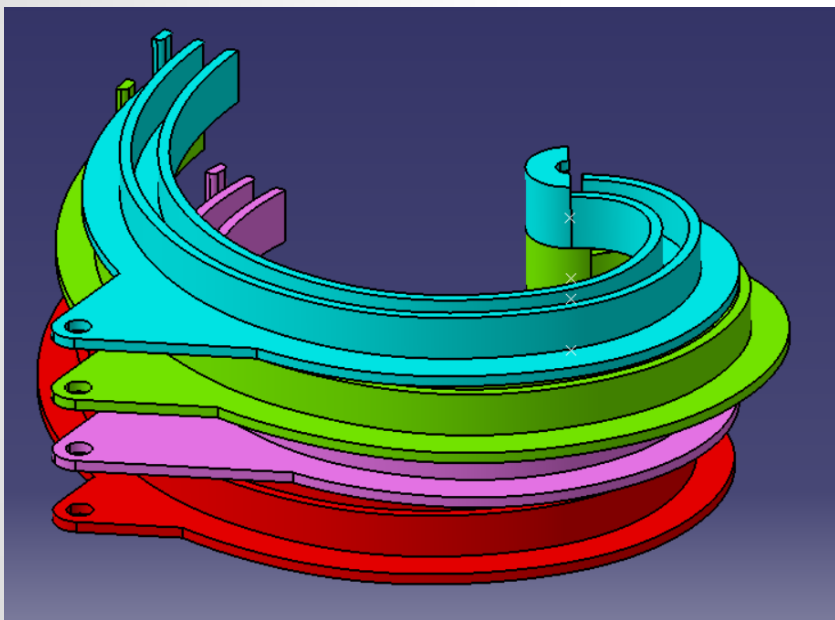


게임 기능

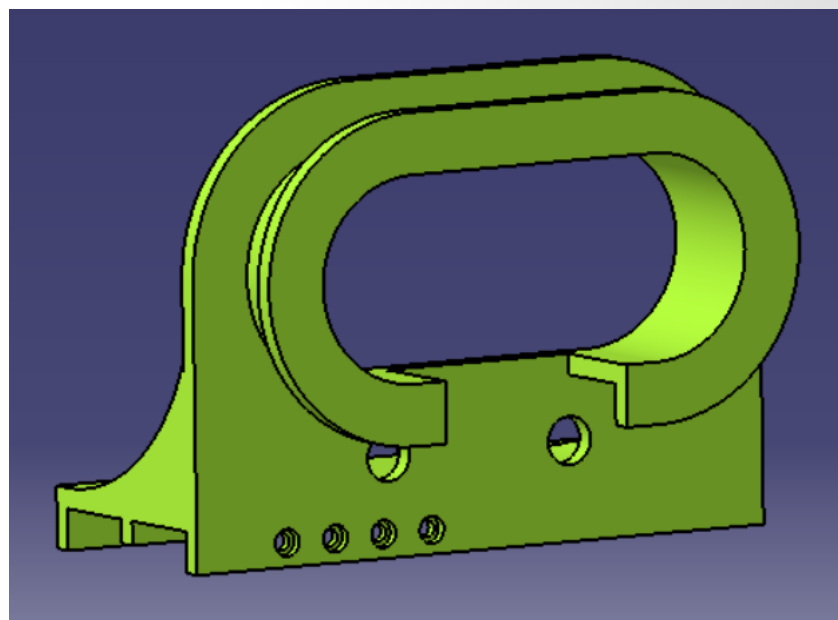
## 2. '재활핑거'

---

## · 기구부 - 레일

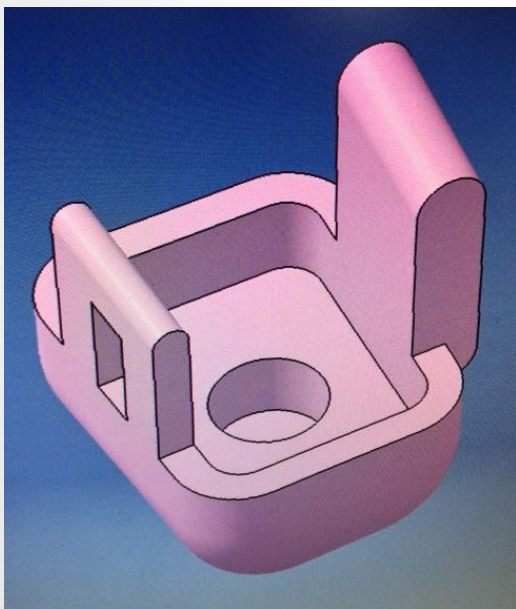


네 손가락 레일

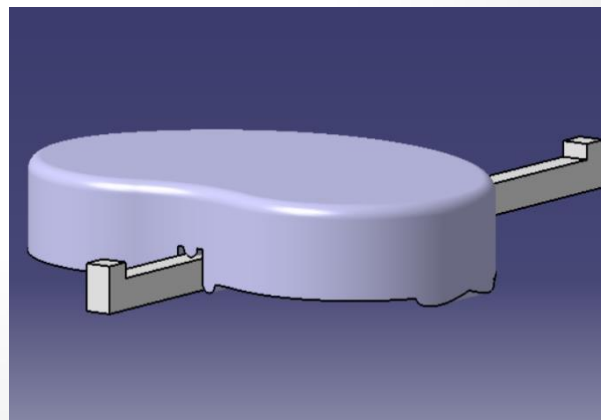


엄지 손가락 레일

## · 기구부 - 손가락/손목 거치부



손가락 거치부



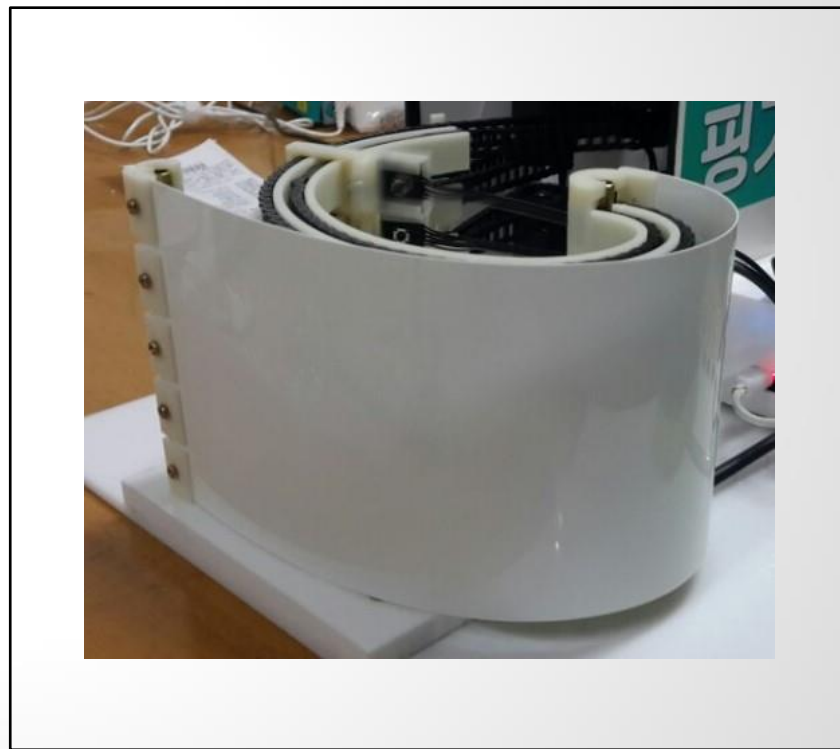
손목 거치부



## · 기구부 - 데코레이션



모터 거치부 / OPEN CM 덮개



레일 옆면 가림막

## · 기구부 - 완성품



## · H/W부 - 동작모드

### 재활모드

5단계로 나뉘어진 단계를 설정하여 자동으로 운동하는 모드

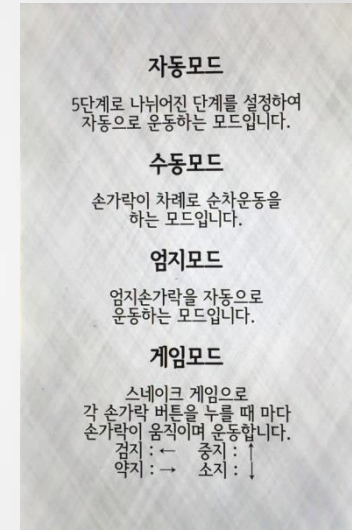
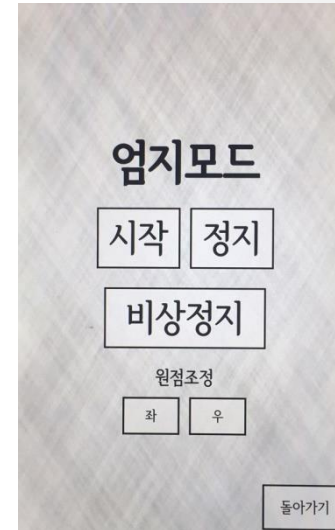
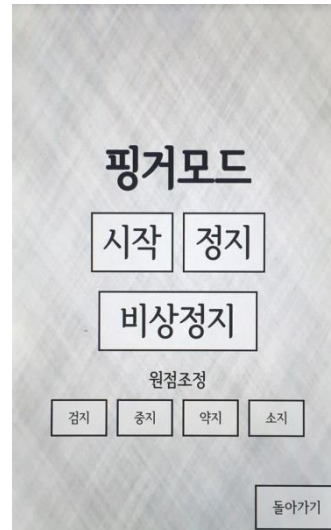
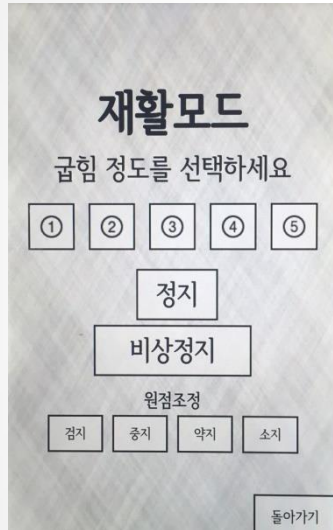
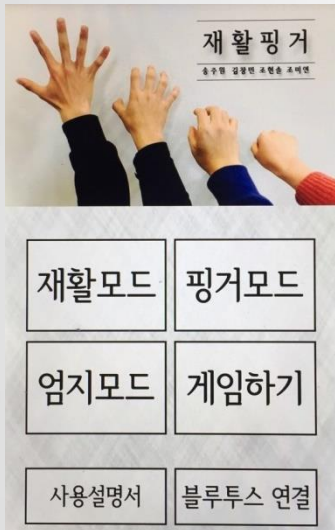
### 핑거모드

손가락이 차례로 순차운동을 하는 모드

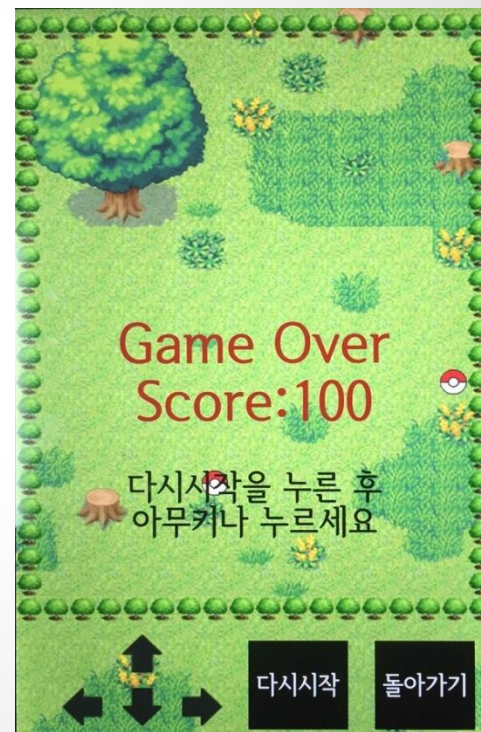
### 게임모드

각 손가락의 센서를 눌러 게임을 진행  
누를 때 마다 손가락이 움직이며 운동

## · S/W부 - 어플리케이션 레이아웃



## · S/W부 - 스네이크



감사합니다.

---