

RESUMEN DE LA INVENCION

La invención da a conocer un dispositivo de efector final compatible pasivo adaptable para robots de rehabilitación de miembros superiores dado que el
5 dispositivo de efector final es el intermediario para que los movimientos generados por el manipulador robótico puedan ser transmitidos al brazo y el antebrazo humanos. El dispositivo de efector final comprende un sistema de conexión que realiza la función de conectar de manera inamovible pero desacoplable al dispositivo de efector final con el brazo manipulador robótico de tal manera que una vez
10 conectados, tanto el dispositivo de efector final y el brazo manipulador robótico se muevan en conjunto y la posición de conexión del dispositivo de efector final y el brazo manipulador robótico debe permanecer sin cambios. Dada la configuración del dispositivo de efector final y dependiendo de la orientación del paciente con respecto al dispositivo de efector final, dicho dispositivo de efector final es capaz de
15 ocasionar los movimientos de flexión-extensión del hombro, abducción-aducción del hombro, rotación interna-externa del hombro, así como flexión-extensión del codo, y pronación-supinación en el antebrazo.