

# CPM-130 : Attelle de Mobilisation du Genou

Le système CPM-130 de chez DIDASTEL est réalisé sur la base du Mécanisme réel de l'Attelle de Mobilisation du Genou " Kinetec Prima Advance™ ", solution idéale pour traiter les pathologies du genou avec une amplitude de flexion de  $-10^\circ$  à  $120^\circ$  et un mouvement parfaitement anatomique.



## Système "CPM-130" :

- ✓ Mécanisme réel Kinetec, amplitude Genou de  $-10$  à  $120^\circ$
- ✓ Actionneur linéaire à vis à billes et Motorréducteur Maxon CC 24V 40W 1:16
- ✓ Capteur angulaire sans contact pour mesure position angulaire du Genou
- ✓ Capteur d'Effort en traction (type "S" 50 Kg) pour mesure effort du Genou
- ✓ Carte d'asservissement EPOS de chez **maxon motor** driven by precision
- ✓ Connexion par liaison USB
- ✓ Pupitre avec Points de mesure Tension Moteur

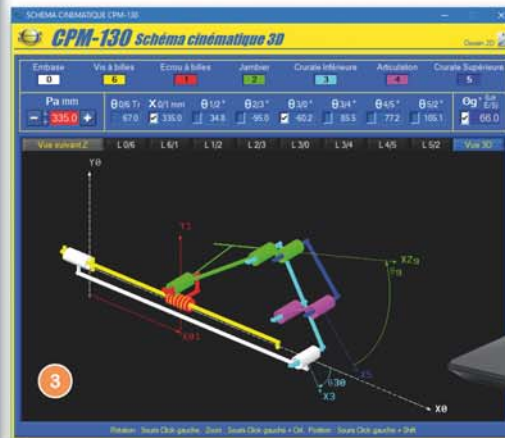
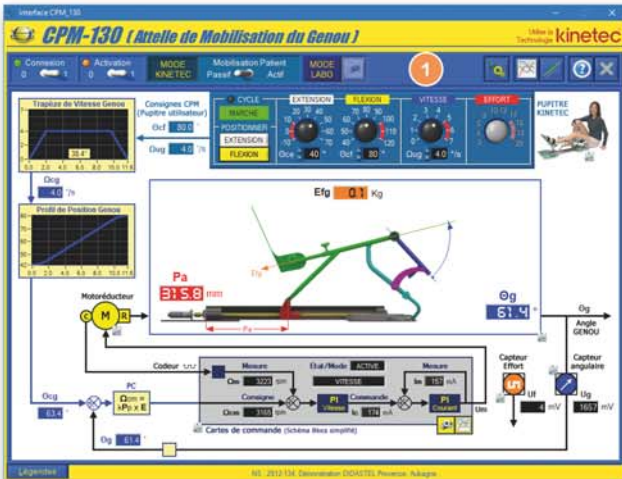
## Fonctions "CPM-130" :

- ✓ Mode Kinetec "Patient PASSIF" : Mobilisation du Genou par motorisation avec commande en Trapèze de vitesse et Profil de position (axe linéaire asservi en vitesse)
- ✓ Mode Kinetec "Patient ACTIF" : Mobilisation du Genou en poussant avec Gestion d'effort (axe linéaire asservi en couple)
- ✓ Mode LABO : Utilisation de l'axe linéaire en banc d'asservissement

## Attelle de mobilisation du genou

## Interface PC de Pilotage, Paramétrage et Acquisition

- ✓ Pupitre de pilotage des fonctions de mobilisation en Mode Kinetec
- ✓ Paramétrage des commandes en Mode Kinetec : Patient PASSIF (Trapèze de vitesse) ou Patient ACTIF (Boucle d'effort)
- 1 Visualisation des commandes et boucles de régulation et grandeurs physiques sur synoptique
- 2 Visualisation dynamique (graphes) des grandeurs physiques (Position, Vitesse, Courant, Effort, ect.)
- 3 Schéma cinématique 3D animé en temps réel (loi E/S)
- ✓ Sollicitations de l'Axe linéaire avec Acquisition des réponses en Mode LABO : asservissement en Courant, Vitesse, Profil de Vitesse, Position et Profil de Position (Trapèze)
- ✓ Réglage des paramètres d'asservissement (PI Courant, PI Vitesse et PID Position)



Le CPM-130 est interfaçable (USB) avec :  
MATLAB & SIMULINK  
LabVIEW

