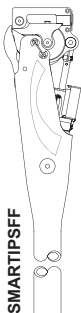


Информация для заказа



SMARTIPSF30



SMARTIPSF30



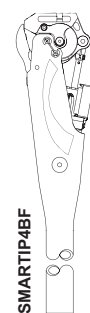
SMARTIPSF30PYR



SMARTIP4BPYR



SMARTIP4B30



SMARTIP4B30

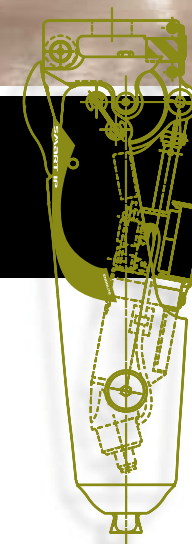
Адрес доставки:

Ф.И.О. _____
 Компания _____
 Адрес _____
 Индекс _____
 Телефон _____
 Факс _____
 E-mail _____

Адрес доставки счета (если отличается)

Ф.И.О. _____
 Компания _____
 Адрес _____
 Индекс _____
 Телефон _____
 Факс _____
 E-mail _____

SMART IP



Самопрограммирующийся коленный модуль с увеличенной мощностью

Достаточно просто включить его и коленный модуль SMART IP сам себя запрограммирует!

Наш новый коленный модуль SMART IP обеспечивает оптимальное самопрограммирование, поскольку получает данные в процессе ходьбы инвалида. Теперь можно не беспокоиться о правильности программирования. В любое время инвалид при необходимости может активизировать коленный модуль и перепрограммировать его так, чтобы он удовлетворял уровню активности и ландшафту, например при энергичной ходьбе по холмистой местности, или смене типа обуви.

Информация об инвалиде:

Ф. И. О. инвалида _____
 Вес в кг _____
 Сторона ампутации левая правая
 Размер стопы в см _____
 Уровень ампутации голень бедро
 Категория _____



Шифр

Гильзовые адаптеры:

Полная юстировка с пирамидкой
 удлиненная на 5 мм
 удлиненная на 10 мм
 Юстировка для бедра
 10 мм, для укорочения
 5 мм, для укорочения
 5 мм, для удлинения
 10 мм, для удлинения

189127
 189227
 189327
 189806
 189805
 189808
 189809
 189807

Гильзовый адаптер под пирамидку
 Ротационная сдвиговая пирамидка
 Юстировка короткого колена

R409049 большой
 R409050 малый
 239017
 239019

Запасные части:

Литиевая батарея, 3 В, 2/3 АА, 1,3 Ач

950205



ЭНДОЛАЙТ РОССИЯ

+7 (495) 354 4003 +7 (495) 354 3788

www.endolite.ru
 www.blatchford.ru



endolite
 управляй движением



SMART IP

Обзор

Комфортная ходьба при низких скоростях.

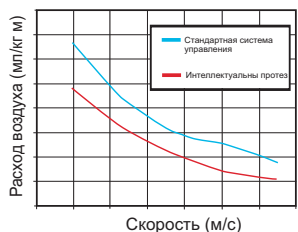
В 2004 году группа ученых во главе с Д. Даттой, обнаружила, что расход воздуха при более медленных скоростях ходьбы была ниже у систем с интеллектуальным пневматическим управлением фазой качания, чем у стандартных механических устройств.

Расширенный диапазон скоростей ходьбы.

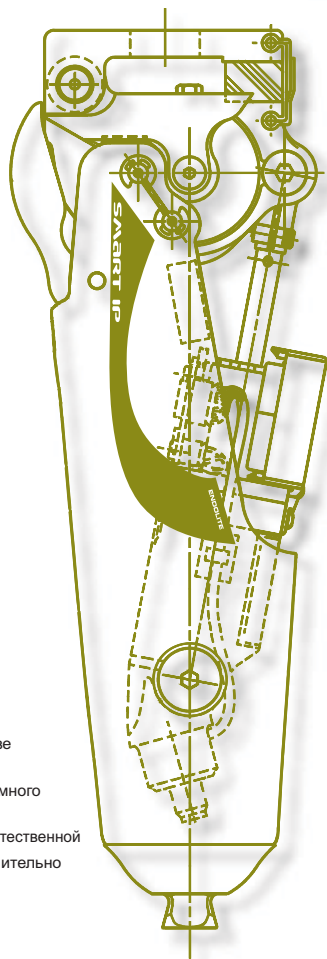
Одна женщина инвалид, которая попробовала наш новый протез, отметила, что хотя она и знала о том, что протез имеет 5 ступеней скоростей, однако чувствовала, словно их было бы 10, настолько ее походка была естественной.



В нашем новом коленном модуле SMART IP используется высоко-интеллектуальная технология программирования, которая позволяет динамически программировать параметры коленного модуля, для адаптации инвалида к окружающему ландшафту. Коленный модуль имеет высокий энергетический коэффициент ходьбы, и позволяет инвалиду выбрать идеальную программу для его уровня активности и стиля ходьбы.



Кроме того, исследования показали, что пневматическая система управления Интеллектуального Протеза SMART IP фазой качания, сокращает количество энергии, расходуемой инвалидами с ампутацией на уровне бедра. Этот метод исследования впервые был



применен группой ученых во главе с Беркли в 1997 году, и заключался в измерении отклонения бумажного ярлычка, помещенного в поток воздуха, при различных скоростях. Расход воздуха показал, что энергозатраты для интеллектуальных систем управления фазой качания были меньше на 6%, по сравнению с обычными механическими системами управления. Другой ученый Д. Датта исследовал группу из 22 инвалидов, и провел среди них опрос, для оценки использования ими Интеллектуального Протеза SMART IP.

Вопрос голосования	Ответы
Ходьба при переменных скоростях	95.4% ответило что это очень просто
Дистанция ходьбы	95.4% ответили, что ходьба на данном протезе нисколько не утомила их
Энергетический уровень	81.8% ответило, что они могли пройти очень много
Модель походки, отзывы инвалидов	95.4% отметили, что их походка стала более естественной
Модель походки, отзывы сторонних наблюдателей	86.3 % прокомментировали, что походка значительно улучшилась



рисунок 1

Проверенная технология.

Управление активизацией фазы положения, при воздействии веса тела инвалида обеспечивает плавную и безопасную стабилизацию коленного модуля, при этом увеличивается комфорт при контакте пятки с опорой, а движение соответствует движению подражая естественному движению колена.

Плавная походка.

Прекрасное соответствие программы к каждому виду деятельности инвалида позволяет получить более гладкую и смягченную походку.

Непосредственность.

SMART IP позволяет оптимизировать фазу качания без необходимости запоминания сложных детализированных инструкций по программированию, и без необходимости обращения к протезисту.

Эффективность.

Значительно сокращается время, требуемое для перепрограммирования, которое выполняется, например, при смене типа обуви. При этом пользователь сам определяет момент, когда требуется перепрограммирование, и ему не нужно приезжать для этого в клинику.

Дружелюбный интерфейс.

Как только SMART IP перешел в режим программирования, протезист может заняться другими делами, и позволить инвалиду немного пройтись по различным видам ландшафта, для того, чтобы система управления SMART IP получила и обработала данные и осуществила внутреннее программирование (на рис. 1 показана инициализация программирования).



ЛИТЕРАТУРА:
 "Энергетика ходьбы: Сравнительный анализ Интеллектуального Протеза Плюс и механических протезных систем" - архив, Американский Конгресс реабилитационной медицины и Американская Академия физической медицины и реабилитации, том 78, март 1997, Джон Г. Багли, Уильям Д. Спенс, Стефен Е. Соломонидис.

"Преобразования при управлении пневматическим цилиндром в фазе качания с использованием микроконтроллеров для инвалидов с ампутацией на уровне бедра." - журнал Интернациональное протезирование и ортезирование, 1998, номер 22, стр. 129 - 135, Д. Датта и Дж. Говитт, Центр специальной реабилитации, Великобритания.

"Сравнительная оценка потребления воздуха и модель походки инвалидов, использующих Интеллектуальный Протез Плюс и обычных систем пневматического управления фазой качания" - Клиническая реабилитация 2005, том 19, стр. 398 - 403, Д. Датта и Дж. Говитт