

Etude pilote de l'utilisation d'un nouveau système robotique à cinématique parallèle (LHS) pour l'entraînement des membres inférieurs chez des patients hémiplegiques

Le projet s'insère dans le cadre du développement d'un robot à cinématique parallèle nommé Lambda Health System (LHS). Il a été conçu par la Haute Ecole d'Ingénierie et de Gestion du canton de Vaud (HEIG-VD) pour être utilisé dans un milieu hospitalier. Ce projet a comme premier objectif de montrer qu'un entraînement avec des patients hémiplegiques sur le LHS est faisable en termes de sécurité, d'ergonomie et d'intensité. Deuxièmement, les données cliniques élaborées sur la motricité et la spasticité permettront d'orienter des futurs projets de recherche qui viseront à mesurer les effets d'un entraînement au LHS.

Equipe de recherche

Nicolas Perret, requérant principal,
HESAV
Rolf Firschknecht, co-requérant,
CHUV

Financement

Commission scientifique du domaine
santé HES-SO

Durée

8 mois