

## **DISEÑO DE UN ROBOT PARALELO TIPO DELTA PARA LA REHABILITACIÓN DE TOBILLO.**

Eduardo Sánchez Álvarez, Omar Aguilar Mejía.

<sup>1</sup>Universidad Popular Autónoma del Estado de Puebla  
eduardo.sanchez04@upaep.edu.mx

### **RESUMEN.**

El campo de la robótica de rehabilitación en la medicina representa un área de oportunidad para los sistemas de control, donde el estudio del movimiento humano es uno de los elementos clave de esta investigación. El presente trabajo presenta el diseño y construcción de un prototipo para rehabilitación de tobillo basado en la arquitectura cinemática de los robots paralelos tipo delta invertido con 3gdl. Este tipo de arquitectura proporciona los movimientos básicos del tobillo de dorsiflexión/plantar flexión.

Palabras Clave: Robot paralelo, Robot delta, rehabilitación de tobillo, diseño biomecánico.