

Catálogo de soluciones protésicas

Prótesis para miembro superior



Este catálogo no le exime de consultar más información. Está planteado en el caso de que sea difícil reunir a todos los miembros del equipo para que la elección pueda tener algún apoyo, procurando que los componentes elegidos son una opción adecuada y se combinan en términos de funcionalidad y compatibilidad.

Ottobock es la única empresa de producción y venta de productos de ortopedia y rehabilitación que mantiene en el territorio un equipo de profesionales cualificados a tiempo completo, que proporciona soporte técnico y comercial y al que pueden acudir en caso de necesidad, intervención, formación, evaluación, apoyo técnico y otras situaciones especiales en las más variadas áreas de la rehabilitación física.

No dude en ponerse en contacto con nosotros para ampliar información y que el lema de nuestra empresa sea siempre una realidad.

Ottobock: la compañía del empoderamiento humano.

Departamento Comercial de Ortopedia Técnica

Índice

Guía de referencia en prescripción de prótesis para miembro superior

Introducción	4
Prótesis transradiales	6
Prótesis mioeléctricas transradiales	08
Prótesis mecánicas transradiales	18
Prótesis pasivas transradiales.....	24
Prótesis transhumerales	36
Prótesis mioeléctricas transhumerales.....	38
Prótesis mecánicas transhumerales	48
Prótesis pasivas transhumerales	54
Prótesis para desarticulación de muñeca	60
Prótesis para desarticulación de hombro	74

Introducción

Guía de referencia de soluciones para miembro superior

La elección de un dispositivo médico a medida es un acto clínico que debe realizarse en base a la patología del usuario al que se prescribe, el entorno que lo rodea, estudiando las soluciones más adecuadas para su caso.

La elección de un dispositivo médico a medida es un acto clínico que debe realizarse en base al conocimiento del caso del usuario al que se prescribe, del entorno que lo rodea y también de las soluciones más adecuadas para su caso.

Dada la tecnología emergente en las más diversas áreas y el estudio de información en los más diversos canales, es muy difícil que el equipo involucrado en la rehabilitación esté permanentemente actualizado en las más diversas materias. Consciente de este hecho, Ottobock, empresa líder en el sector de la ortopedia a nivel mundial, puede ayudar en este capítulo complejo y en constante cambio, a través del apoyo brindado por la Academia Ottobock.

La Academia Ottobock es el departamento encargado de transmitir conocimiento a médicos, fisioterapeutas, técnicos ortoprotésicos, trabajadores sociales, terapeutas ocupacionales, y demás integrantes del equipo multidisciplinar que orbita alrededor de un usuario, con el fin de brindarle herramientas que le permitan volver a la vida activa. Afrontar su día a día con comodidad, independencia, funcionalidad y calidad de vida.

El presente catálogo pretende ser una importante herramienta de trabajo, creada con la idea de presentar las principales combinaciones de dispositivos funcionales que dan lugar a soluciones congruentes, maximizando el resultado que se obtiene y se pretende, y que se basó en la experiencia que Ottobock tiene, como resolver

problemas y comprender qué materiales funcionarán mejor como un grupo de productos que, en conjunto, garantizan el mejor rendimiento.

Desde un punto de vista técnico, y teniendo en cuenta nuestro “saber hacer”, una de las principales variables a tener en cuenta a la hora de elegir una prótesis de miembro superior es el nivel de actividad del usuario y cuál es el objetivo que se pretende. Las prioridades son:

- 1. Funcionalidad
- 2. Comodidad
- 3. Estética

Por ello, es de alta importancia, en primer lugar, prescribir el tipo de encaje y sistema de suspensión protésico, normalmente muy conectados y en segundo lugar, elegir los componentes funcionales, como el tipo de mano, muñeca y codo que mejor funcionan juntos.



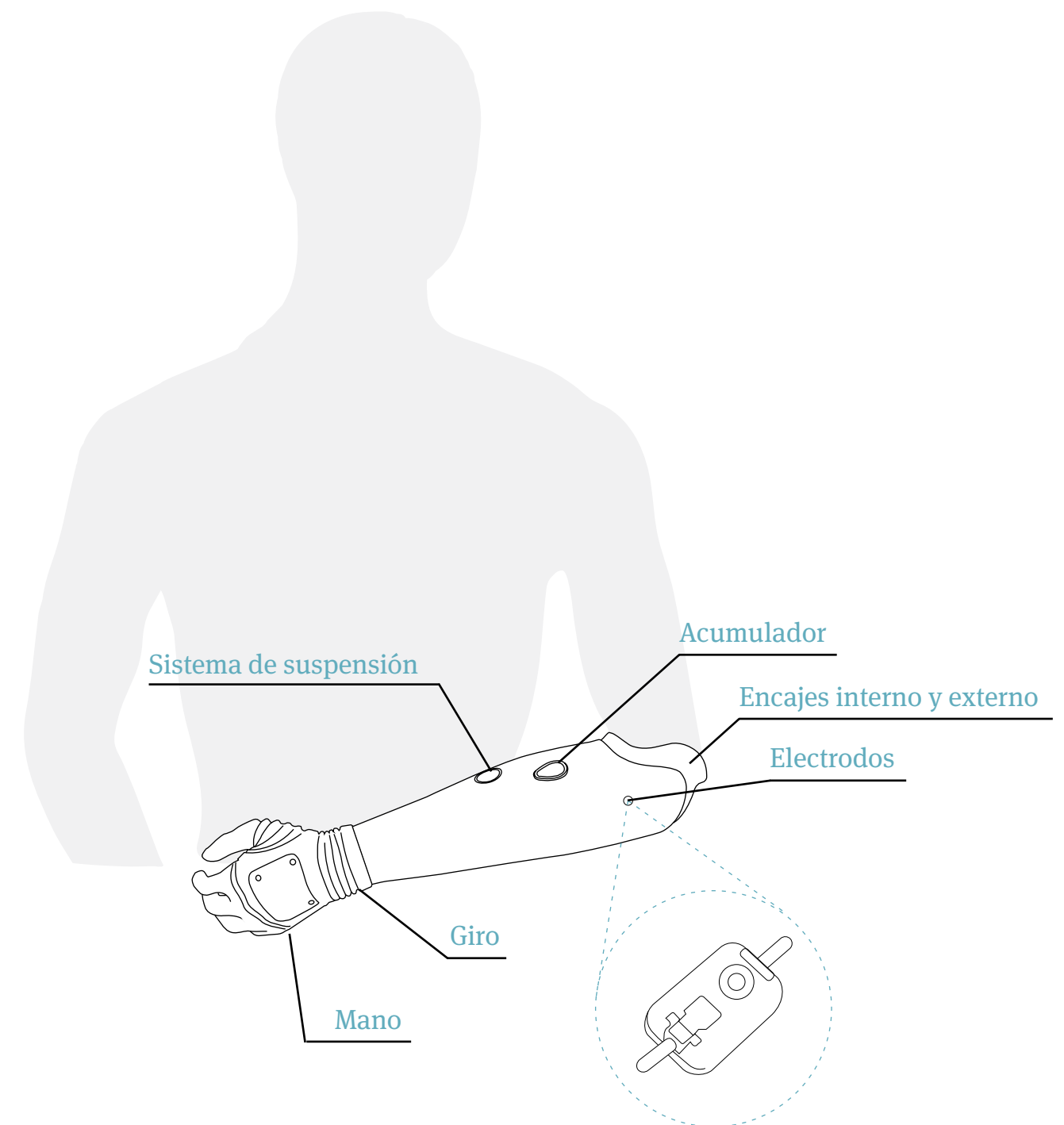
Prótesis transradiales

¿En qué consiste?

Prótesis mioeléctricas transradiales

Componentes

Todos los componentes que forman parte de las prótesis deben ser soluciones clínicamente probadas que contribuyan a la seguridad del usuario.





Mioeléctrica: Sistema básico

Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - por sus señales, utilizan velocidad y fuerza constante.
 - no necesitan movimientos activos de pronosupinación (solo movimientos pasivos).
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s, media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20 (x2)
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
7	Giro pasivo	Conector coaxial y corona para prótesis mioeléctrica	9E169 y 10S4
8	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
9	Mano Digital Twin	Mano eléctrica de función constante	8E38=7
10	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema intermedio

Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca y un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s y señal de conmutación (cocontracion o control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas)

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B35=3
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
6	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E205
7	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
8	Mano Variplus	Mano eléctrica de función variable	8E38=9
9	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema avanzado

Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca y un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - se beneficiarían de las funciones que aportan el control sensorico (por ejemplo, el auto-ajuste de la fuerza de prensado).
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan la prótesis para interactuar en ambientes diferentes y por lo cual necesitan intercambiar entre dos dispositivos terminales.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s y señal de conmutación (cocontracion o control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B35=3
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
6	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E205
7	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
8	Mano Sensor	Mano eléctrica con sistema de control sensorico de la presión, de adulto, incluido el procesador programable	8E38=8
9	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12
10	Pinza Greifer eléctrica	Pinza eléctrica de función variable	8E33=9-1



Mioeléctrica: Sistema avanzado con mano multiarticulada. Opción 1 (Mano Bebionic)

Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca y un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada (por ejemplo, el trípode para coger objetos pequeños y el agarre fuerte para coger objetos más grandes).
 - necesitan movimientos activos de pronosupinación.
 - necesitan la prótesis para interactuar en ambientes diferentes y, por lo cual, necesitan intercambiar entre dos dispositivos terminales.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s y señal de conmutación (cocontracción o control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B35=5
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
6	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E205
7	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
8	Mano Bebionic	Mano eléctrica multiarticulada	8E70
9	Pinza Greifer eléctrica	Pinza eléctrica de función variable	8E33=9-1



Mioeléctrica: Sistema avanzado con mano multiarticulada. Opción 2 (Mano Michelangelo)

Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca y un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada en combinación con una fuerza de prensado mayor.
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan la prótesis para interactuar en ambientes diferentes y por lo cual necesita intercambiar entre dos dispositivos terminales.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s y señal de conmutación (cocontracción o control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B501
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L500
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	9S503
6	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S500
7	Axon Master	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E500
8	Mano Michelangelo	Mano eléctrica multiarticulada para uso por amputados bilaterales en la extremidad dominante	8E500
9	Guante Michalengelo	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S501 / 8S502 o 8S500
10	Pinza AxonHook	Pinza eléctrica de función variable	8E600



Mecánica: Sistema básico

Prótesis mecánica transradial

Descripción: Prótesis mecánica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de muñeca, un terminal a elección con su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - no necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de prono-supinación ni flexión palmar/dorsal
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos)
- Requisitos evaluación física: movimientos de anteversión, retroversión, protracción y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A36=1
2	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal mecánico redonda	10V18
3	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
4	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 o 8S5



Mecánica: Sistema intermedio

Prótesis mecánica transradial

Descripción: Prótesis mecánica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de muñeca, un terminal a elección con su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de prono-supinación.
 - necesitan movimientos de flexión palmar/dorsal.
 - necesitan la prótesis para moverse en ambientes diferentes y por lo cual necesita intercambiar entre dos dispositivos terminales.
 - requieren un aspecto más natural en el guante protésico.
- Requisitos evaluación física: movimientos de anteversión, retroversión, protracción y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A36=1
2	Muñeca con enganches	Articulación de muñeca con enganche en bayoneta multiposicional	10V8 (x1) y 10A43 (x2)
3	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
4	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N o 8S5N
5	Pinza	Pinza mecánica estándar, de adulto	10A71



Mecánica: Sistema avanzado

Prótesis mecánica transradial

Descripción: Prótesis mecánica transradial, con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de muñeca, un terminal a elección con su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de pronosupinación.
 - necesitan movimientos de flexión palmar/dorsal.
 - necesitan la prótesis para moverse en ambientes diferentes y por lo cual necesita intercambiar entre dos dispositivos terminales.
 - requieren un aspecto más natural en el guante protésico.
- Requisitos evaluación física: movimientos de anteversión, retroversión, protracción y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A36=1
2	Muñeca con enganches	Articulación de muñeca con enganche en bayoneta para terminal mecánico con flexoextensión	10V39 (x1) y 10A30 (x2)
3	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
4	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N o 8S5N
5	Pinza	Pinza mecánica con estructura reforzada	10A81



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - prefieren prótesis con textura blanda (estructura endoesquelética con espuma).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Estructura endoesquelética	Prótesis pasiva transradial estructura endoesquelética	10R1, 13R3, 13R5, 13R9=65
2	Cubierta de espuma	Cubierta de espuma para prótesis endoesquelética transradial, a medida	15K10 (kit espuma y media)
3	Media	Media para prótesis endoesquelética transradial	
4	Mano	Mano pasiva, de adulto	8S7 (hombres) y 8S8 (mujeres)
5	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 (hombres) y 8S5 (mujeres)

Pasiva: Sistema básico – Endo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura endoesquelética con cubierta de espuma y media. Componentes pasivos incluyendo una mano pasiva y su guante.



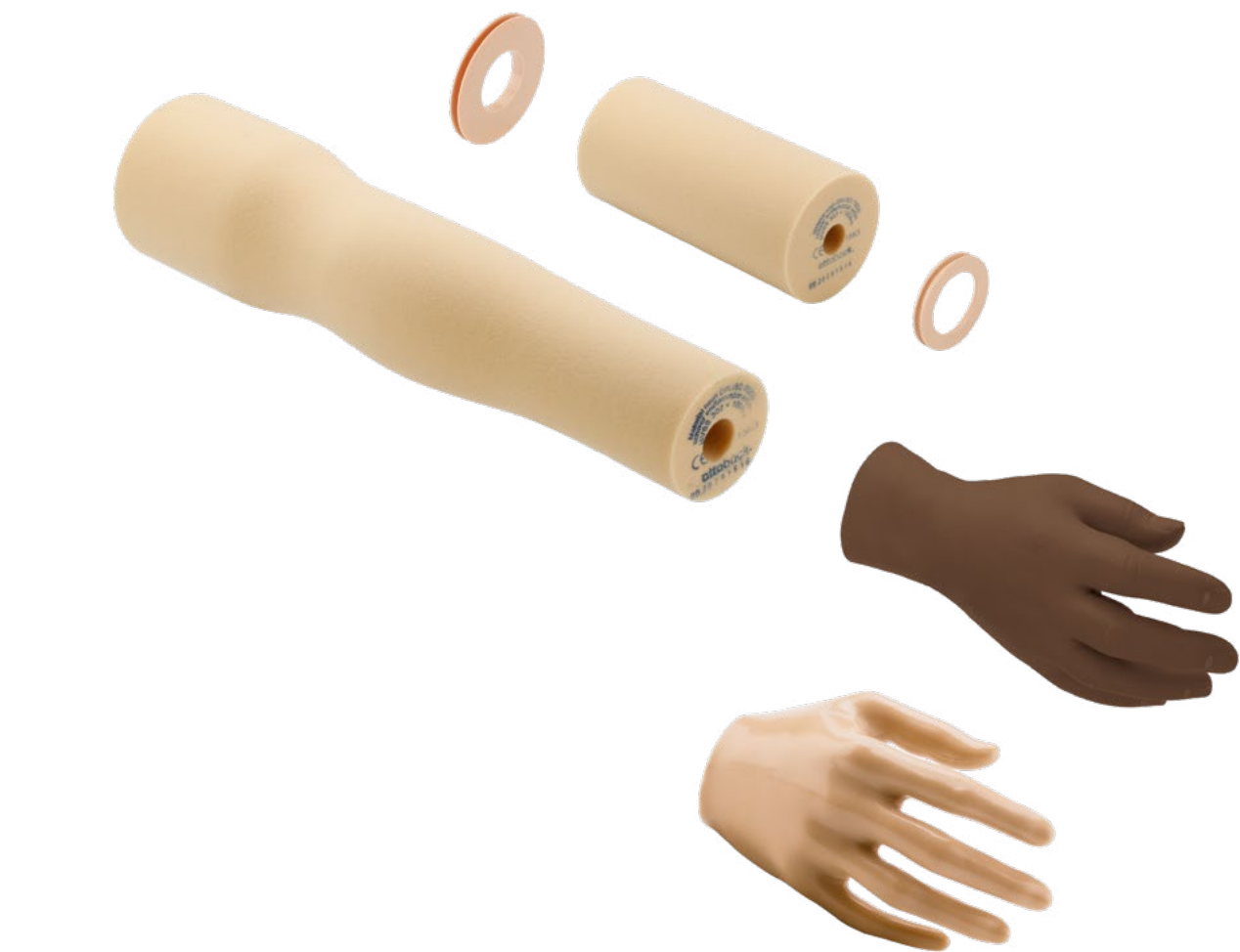
Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - prefieren prótesis con textura dura (estructura exoesquelética).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal pasivo, exoesquelética	10A40
2	Mano	Mano pasiva, de adulto	8S7 (hombres) y 8S8 (mujeres)
3	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 (hombres) y 8S5 (mujeres)

Pasiva: Sistema básico – Exo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura exoesquelética. Componentes pasivos incluyendo una articulación de muñeca, una mano pasiva y su guante.



Pasiva: Sistema intermedio – Endo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura endoesquelética con cubierta de espuma y media. Componentes pasivos incluyendo una mano pasiva y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - prefieren prótesis con textura blanda (estructura endoesquelética con espuma).
 - requieren un guante protésico con un aspecto más realista.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Estructura endoesquelética	Prótesis pasiva transradial estructura endoesquelética	10R1, 13R3, 13R5, 13R9=65
2	Cubierta de espuma	Cubierta de espuma para prótesis endoesquelética transradial, a medida	15K10 (kit espuma y media)
3	Media	Media para prótesis endoesquelética transradial	
4	Mano	Mano pasiva, de adulto	8S7 (hombres) y 8S8 (mujeres)
5	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N (hombres) y 8S5N (mujeres)



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética, con movimiento pasivo de apertura-cerrado en la mano.
 - prefieren prótesis con textura dura (estructura exoesquelética).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal pasivo, exoesquelética	10V18
2	Mano	Mano pasiva, de adulto, con pulgar en resorte	8K18
3	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 (hombres) y 8S5 (mujeres)

Pasiva: Sistema intermedio – Exo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura exoesquelética. Componentes pasivos incluyendo una articulación de muñeca, una mano pasiva y su guante.



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética, con movimiento pasivo de apertura-cerrado de la mano.
 - prefieren prótesis con textura blanda (estructura endoesquelética con espuma).
 - requieren un guante protésico con un aspecto más realista.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Estructura endoesquelética	Prótesis pasiva transradial estructura endoesquelética	10R2, 13R3, 13R5, 13R9=*
2	Cubierta de espuma	Cubierta de espuma para prótesis endoesquelética transradial, a medida	15K10 (kit espuma y media)
3	Media	Media para prótesis endoesquelética transradial	
4	Mano	Mano pasiva, de adulto, con pulgar en resorte	8K18
5	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N (hombres) y 8S5N (mujeres)

Pasiva: Sistema avanzado – Endo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura endoesquelética con cubierta de espuma y media. Componentes pasivos incluyendo una mano pasiva y su guante.



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética, con movimiento pasivo de apertura-cerrado de la mano.
 - prefieren prótesis con textura dura (estructura exoesquelética).
 - requieren un guante protésico con un aspecto más realista.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal pasivo, exoesquelética	10V18
2	Mano	Mano pasiva, de adulto, con pulgar en resorte	8K18
3	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N (hombres) y 8S5N (mujeres)

Pasiva: Sistema avanzado – Exo Prótesis pasiva transradial

Descripción: Prótesis pasiva transradial con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido, estructura exoesquelética. Componentes pasivos incluyendo una articulación de muñeca, una mano pasiva y su guante.

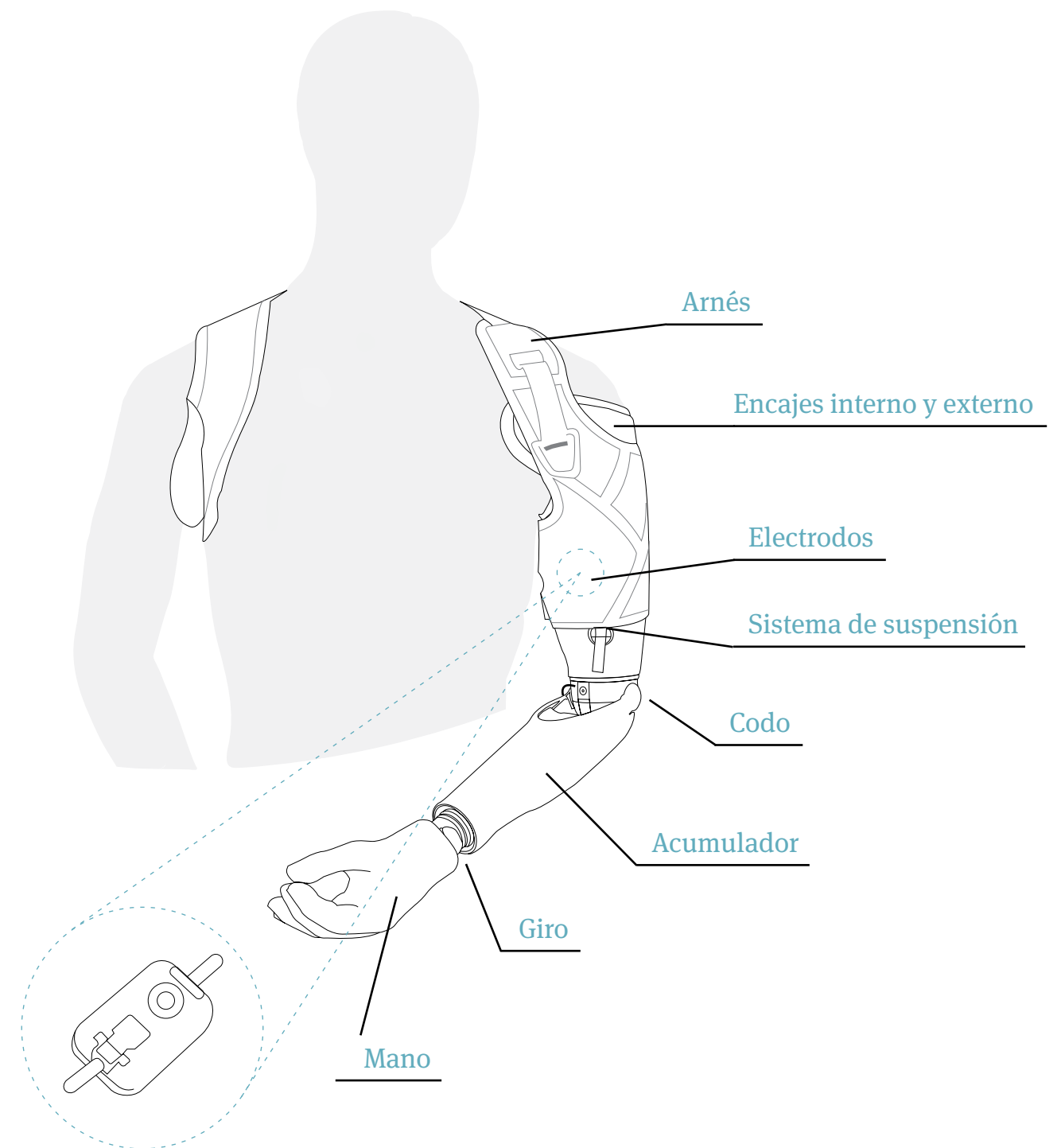
Prótesis transhumerales

¿En qué consisten?

Protesis mioeléctricas transhumerales

Componentes

Todos los componentes que forman parte de las prótesis deben ser soluciones clínicamente probadas que contribuyan a la seguridad del usuario.





Mioeléctrica: Sistema básico

Prótesis mioeléctrica transhumeral

Descripción: Prótesis mioeléctrica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - por sus señales, utilizan velocidad y fuerza constante.
 - no necesitan movimientos activos de pronosupinación (solo movimientos pasivos).
 - no necesitan bloqueo electrónico del codo (solo bloqueo mecánico/pasivo).
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión mediante arnés para prótesis de miembro superior, a medida	21A35=1
2	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
3	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
4	Válvula	Válvula de succión para prótesis de miembro superior	12V10
5	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20 (x2)
6	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
7	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
8	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
9	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión	12K5
10	Giro pasivo	Conector coaxial y corona para prótesis mioeléctrica	9E169 y 10S4
11	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
12	Mano Digital Twin	Mano eléctrica de función constante	8E38=7
13	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema intermedio

Prótesis mioeléctrica transhumeral

Descripción: Prótesis mioeléctrica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano.
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - utilizan movimientos anatómicos para des/bloquear el codo.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s o alta/s y señales de conmutación (cocontracción y control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión	21A35=1
4	Válvula	Válvula de succión para prótesis de miembro superior	12V10
5	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B35=3
6	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
7	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión electrónico, flexión asistida y cableado interno para prótesis mioeléctricas	12K44
8	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
9	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E205
10	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
11	Mano Variplus	Mano eléctrica de función variable	8E38=9
12	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema avanzado

Prótesis mioeléctrica transhumeral

Descripción: Prótesis mioeléctrica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano.
 - se beneficiarían de las funciones que aporta el control sensorico (por ejemplo, el auto-ajuste de la fuerza de prensado).
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan bloqueo electrónico del codo.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales medias o altas y señales de conmutación (cocontracción y control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión	21A47 o 21A35=1
4	Válvula	Válvula de succión para prótesis de miembro superior	12V10
5	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B35=3
6	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
7	Codo	Articulación de codo eléctrica con bloqueo para múltiples posiciones y flexión asistida	12K50
8	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
9	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E205
10	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
11	Mano Sensor	Mano eléctrica con sistema de control sensorico de la presión, de adulto, incluido el procesador programable	8E38=8
12	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema avanzado. Codo de bloqueo electrónico y mano multiarticulada

Prótesis mioeléctrica transhumeral

Descripción: Prótesis mioeléctrica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano.
 - Se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada en combinación con una fuerza de prensado mayor.
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan bloqueo electrónico del codo.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales medias o altas y señales de conmutación (cocontracción y control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas)

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Arnés	Sistema de suspensión	21A47
4	Codo	Articulación de codo eléctrica con bloqueo para múltiples posiciones y flexión asistida	12K501
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	9S503
6	Axon Master	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E500
7	Mano Michelangelo	Mano eléctrica multiarticulada para uso por amputados bilaterales en la extremidad dominante	8E500
8	Guante Michalengelo	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S501 / 8S502 o 8S500
9	Pinza AxonHook	Pinza eléctrica de función variable	8E600
10	Válvula	Válvula de succión para prótesis de miembro superior	12V10



Mioeléctrica: Sistema avanzado. Codo con control de flexoextensión y mano multiarticulada

Prótesis mioeléctrica transhumeral

Descripción: Prótesis mioeléctrica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano.
 - Se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada (por ejemplo, el trípode para coger objetos pequeños y el agarre fuerte para coger objetos más grandes).
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan flexo-extensión activa del codo.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales medias o altas y señales de conmutación (cocontracción y señal de apertura-apertura).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Arnés	Sistema de suspensión	21A47
4	Válvula	Válvula de succión para prótesis de miembro superior	12V10
6	Codo	Articulación de codo con control de flexo-extensión programable y proporcional	12K100N
7	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
8	Mano Bebionic	Mano eléctrica multiarticulada para uso por amputados bilaterales en la extremidad dominante	8E70



Mecánica: Sistema básico

Prótesis mecánica transhumeral

Descripción: Prótesis mecánica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - no necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de pronosupinación ni flexión palmar/dorsal.
 - no necesitan flexión asistida en el codo protésico.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación física:
 - movimientos de proyección y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.
 - elevación y depresión de las escapulas sin dolores ni molestias para poder bloquear y desbloquear el codo.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A35=1
2	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión	12K41
3	Muñeca	Articulación de muñeca para terminal mecánico redonda	10V18
4	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
5	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 o 8S5



Mecánica: Sistema intermedio

Prótesis mecánica transhumeral

Descripción: Prótesis mecánica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de prono-supinación.
 - no necesitan movimientos de flexión palmar/dorsal.
 - necesitan flexión asistida en el codo protésico.
 - necesitan la prótesis para moverse en ambientes diferentes y por lo cual necesita intercambiar entre dos dispositivos terminales.
- Requisitos evaluación física:
 - movimientos de protracción y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.
 - elevación y depresión de las escapulas sin dolores ni molestias para poder bloquear y desbloquear el codo.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A35=1
2	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión y flexión asistida	12K42
3	Muñeca con enganche	Articulación de muñeca con enganche en bayoneta multiposicional	10V8 (x1) y 10A43 (x2)
4	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
5	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 o 8S5
6	Pinza	Pinza mecánica estándar, de adulto	10A71



Mecánica: Sistema avanzado

Prótesis mecánica transhumeral

Descripción: Prótesis mecánica transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes mecánicos incluyendo un sistema de accionamiento cinemático, un sistema de suspensión, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de pronosupinación.
 - no necesitan movimientos de flexión palmar/dorsal.
 - necesitan flexión asistida en el codo protésico.
 - necesitan la prótesis para moverse en ambientes diferentes y por lo cual necesita intercambiar entre dos dispositivos terminales.
- Requisitos evaluación física:
 - movimientos de proyección y retracción escapular sin dolores ni molestias para poder controlar el dispositivo terminal.
 - elevación y depresión de las escapulas sin dolores ni molestias para poder bloquear y desbloquear el codo.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Correa	Sistema de accionamiento cinemático para prótesis de miembro superior	21A35=1
2	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión y flexión asistida	12K42
3	Muñeca con enganche	Articulación de muñeca con enganche en bayoneta para terminal mecánico con flexoextensión	10V39 (x1) y 10A30 (x2)
4	Mano	Mano de tracción cinemática, de adulto	8K22
5	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N o 8S5N
6	Pinza	Pinza mecánica con estructura reforzada	10A81



Pasiva: Sistema básico - Endo Prótesis pasiva transhumeral

Descripción: Prótesis pasiva transhumeral con encaje exterior rígido, estructura endoesquelética, cubierta de espuma y media.
Componentes pasivos incluyendo un sistema de suspensión, una articulación de codo pasiva, una articulación de muñeca pasiva, una mano pasiva y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - no requieren tener movimientos pasivos de la mano.
 - prefieren prótesis con textura blanda (estructura endoesquelética con espuma).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión mediante arnés para prótesis de miembro superior, a medida	21A35=1
2	Estructura endoesquelética	Prótesis pasiva transhumeral estructura endoesquelética	13R4, 13R3, 10R1, 13R9=65, 13G8=67, 13R6, 13R5 (x2)
3	Cubierta de espuma	Cubierta de espuma para prótesis endoesquelética transhumeral, a medida	15K10 (kit espuma y media)
4	Media	Media para prótesis endoesquelética transhumeral	
5	Codo	Articulación de codo con bloqueo pasivo para estructura endoesquelética	13R1
6	Mano	Mano pasiva, de adulto	8S7 (hombres) y 8S8 (mujeres)
7	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 (hombres) y 8S5 (mujeres)



Pasiva: Sistema intermedio - Exo

Prótesis pasiva transhumeral

Descripción: Prótesis pasiva transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes pasivos incluyendo un sistema de suspensión, una articulación de codo pasiva, una articulación de muñeca pasiva, una mano pasiva y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - requieren tener movimientos pasivos de apertura y cerrado de la mano.
 - prefieren prótesis con textura dura (estructura exoesquelética).

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión mediante arnés para prótesis de miembro superior, a medida	21A35=1
2	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión	12K5
3	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal pasivo, exoesquelética	10V18
4	Mano	Mano pasiva, de adulto, con pulgar en resorte	8K18
5	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis pasiva o mecánica	8S4 (hombres) y 8S5 (mujeres)



Pasiva: Sistema avanzado - Exo

Prótesis pasiva transhumeral

Descripción: Prótesis pasiva transhumeral con encaje exterior rígido y estructura exoesquelética.

Componentes pasivos incluyendo un sistema de suspensión, una articulación de codo pasiva, una articulación de muñeca pasiva, una mano pasiva y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - requieren una prótesis pasiva, cosmética.
 - requieren tener movimientos pasivos de apertura y cerrado de la mano.
 - prefieren prótesis con textura dura (estructura exoesquelética).
 - requieren un aspecto más natural en el guante protésico

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Arnés de suspensión	Sistema de suspensión mediante arnés para prótesis de miembro superior, a medida	21A35=1
2	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión y flexión asistida	12K42
3	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal pasivo, exoesquelética	10A18
4	Mano	Mano pasiva, de adulto, con pulgar en resorte	8K18
5	Guante Natural Skin	Guante estándar de PVC con recubrimiento especial	8S4N (hombres) y 8S5N (mujeres)

Prótesis para desarticulación de muñeca

¿En qué consiste?





Mioeléctrica: Sistema básico

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - por sus señales, utilizan velocidad y fuerza constante.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s o media/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20 (x2)
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
7	Mano Digital Twin	Mano eléctrica de función constante	8E39=7
8	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s, media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20 (x2)
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
7	Mano Variplus	Mano eléctrica de función variable	8E39=9
8	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12

Mioeléctrica: Sistema intermedio

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, un terminal a elección y su guante.



Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan la prótesis para interactuar en ambientes diferentes y por lo cual necesitan una prótesis que tenga una pinza eléctrica.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20 (x2)
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
7	Pinza	Pinza eléctrica de función variable	8E34=9-1

Mioeléctrica: Sistema intermedio. Pinza eléctrica

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca y un terminal a elección.



Mioeléctrica: Sistema avanzado

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - se beneficiarían de las funciones que aportan el control sensorico.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos)
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior (par)	757B20
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
5	Mano Sensor	Mano eléctrica con sistema de control sensorico de la presión, de adulto, incluido el procesador programable	8E39=8
7	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema avanzado con mano multiarticulada. Opción 1 (Mano Bebionic)

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - Se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada (por ejemplo, el trípode para coger objetos pequeños y el agarre fuerte para coger objetos más grandes)
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales media/s o alta/s y señal de “apertura-apertura”.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio con conector externo para la carga (unidad)	757B20 (x2)
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L35
5	Mano Bebionic	Mano eléctrica de multiarticulada	8E71



Mioeléctrica: Sistema avanzado con mano multi-articulada. Opción 2 (Mano Michelangelo)

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca

Descripción: Prótesis mioeléctrica de desarticulación de muñeca con encaje infra- o supra-condilar exterior rígido y estructura exoesquelética. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, baterías, un cargador, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano (necesitan poder mover la mano a velocidades distintas).
 - Se beneficiarían de los patrones de agarre adicionales que aporta una mano multiarticulada en combinación con una fuerza de prensado mayor.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libres de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería	Batería integral de litio para prótesis de miembro superior (unidad)	757B501
4	Cargador	Cargador para batería integral de litio para prótesis de miembro superior	757L500
5	Axon Master	Procesador de 4 canales para prótesis de miembro superior	13E500
6	Mano Michelangelo	Mano eléctrica multiarticulada para uso por amputados bilaterales en la extremidad dominante	8E550
5	Guante Michalengelo	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S501 / 8S502 o 8S500

Prótesis para desarticulación de hombro

¿En qué consiste?





Mioeléctrica: Sistema básico

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de hombro

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de hombro con encaje exterior rígido, estructura exoesquelética y sistema de suspensión. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, batería/s, un cargador, una articulación de hombro, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - por sus señales, utilizan velocidad y fuerza constante.
 - no necesitan movimientos activos de pronosupinación (solo movimientos pasivos).
 - no necesitan bloqueo electrónico del codo (solo bloqueo mecánico/pasivo).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: una o dos señales baja/s, media/s o alta/s.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Batería (2 unidades)	Batería de litio para prótesis de miembro superior	757B20 (x2)
4	Cable de batería	Cable de batería para prótesis de miembro superior	13E188
5	Porta baterías	Caja de conexión para alojamiento de batería para prótesis de miembro superior	757Z184=1
6	Cargador	Cargador de baterías de litio para prótesis de miembro superior	757L20
7	Hombro	Articulación de hombro pasiva de flexoextensión y bloqueo	12S6
8	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión	12K5
9	Giro pasivo	Conector coaxial y corona para prótesis mioeléctrica	9E169 y 10S4
10	Articulación de muñeca	Articulación de muñeca para terminal eléctrico de acoplamiento rápido	10S1
11	Mano Digital Twin	Mano eléctrica de función constante	8E38=7
12	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12



Mioeléctrica: Sistema intermedio

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de hombro

Prótesis mioeléctrica de desarticulación de hombro con encaje exterior rígido, estructura exoesquelética y sistema de suspensión. Componentes eléctricos incluyendo electrodos, batería/s, un cargador, una articulación de hombro, una articulación de codo, una articulación de muñeca, un terminal a elección y su guante.

Indicaciones y características del usuario

- Usuarios que:
 - necesitan movimientos activos de apertura y cerrado en la mano.
 - necesitan control proporcional de los movimientos de la mano.
 - necesitan movimientos activos de prono-supinación.
 - necesitan bloqueo/desbloqueo electrónico del codo.
 - solo utilizan la prótesis en ambientes limpios (libre de grasa, polvo, líquidos).
- Requisitos evaluación MyoBoy PAULA: dos señales media/s o alta/s, cocotracion y control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas.

	Componente	Descripción	Referencia OB
1	Electrodos (2 unidades)	Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior	13E202 (x2)
2	Cables de los electrodos (2 unidades)	Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior	13E129 (x2)
3	Hombro	Articulación de hombro asiva de flexo-extensión y bloqueo	12S6
4	Codo	Articulación de codo mecánica con bloqueo de flexoextensión electrónico, flexión asistida y cableado interno para prótesis mioeléctricas	12K50
5	Giro eléctrico	Unidad de giro eléctrica para prótesis de miembro superior	10S17
6	MyoRotronic, procesador giro eléctrico	Procesador de 4 canales para rótesis de miembro superior	13E205
7	Mano Variplus	Mano eléctrica de función variable	8E38=9
8	Guante	Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica	8S11 o 8S12

Notas

Notas

