

ottobock.

Catálogo de soluciones protésicas

Prótesis para miembro superior



Edición 2022

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 ponerte 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 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

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.

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.



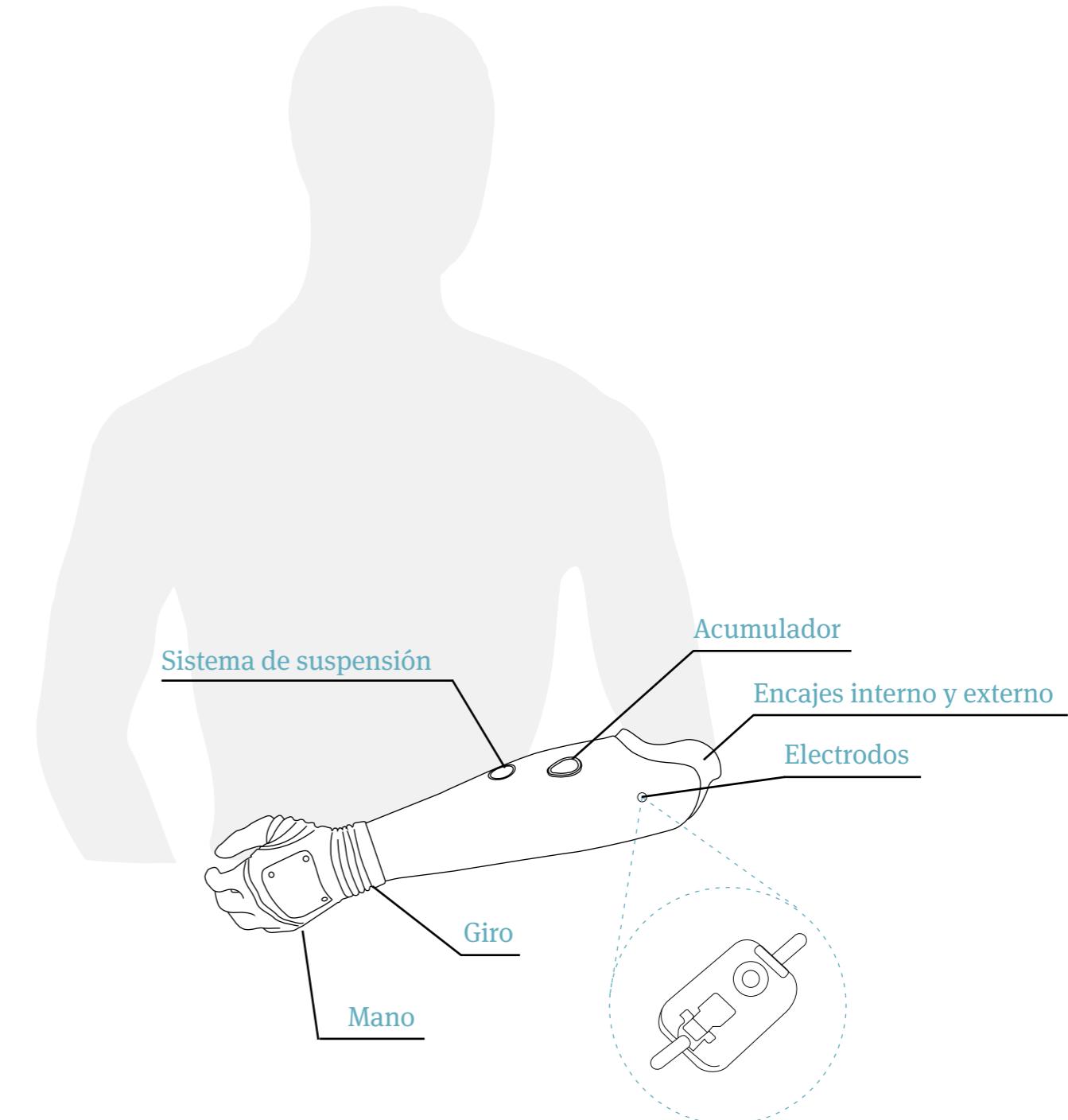
Prótesis transradiales

¿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.



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 prono-supinación (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.

Mioeléctrica: Sistema básico Prótesis mioeléctrica transradial

Descripción: Prótesis mioeléctrica transradial, con encaje infra- o supracondilar exterior rígido y estructura exoesquelética.

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

| 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 supracondilar 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 comutación (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=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 supracondilar 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 sensórico (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 (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=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 sensórico 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 supracondilar 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 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 comutación (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 supracondilar 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 Michelangelo | Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica | 8S501 / 8S502 o 8S500 |
| 10 | Pinza AxonHook | Pinza eléctrica de función variable | 8E600 |

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 | Correaje | 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 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.
 - necesitan poder bloquear la muñeca en posiciones distintas de prono-supinación.
 - necesitan movimientos de flexión palmar/dorsal.
 - necesitan la protesis 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 Correaje | 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 intermedio Prótesis mecánica transradial

Descripción: Prótesis mecánica transradial, con encaje infra- o supracondilar 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 protesis 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 Correaje | 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 |

Mecánica: Sistema avanzado Prótesis mecánica transradial

Descripción: Prótesis mecánica transradial, con encaje infra- o supracondilar 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:
 - 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.

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) |

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, 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.

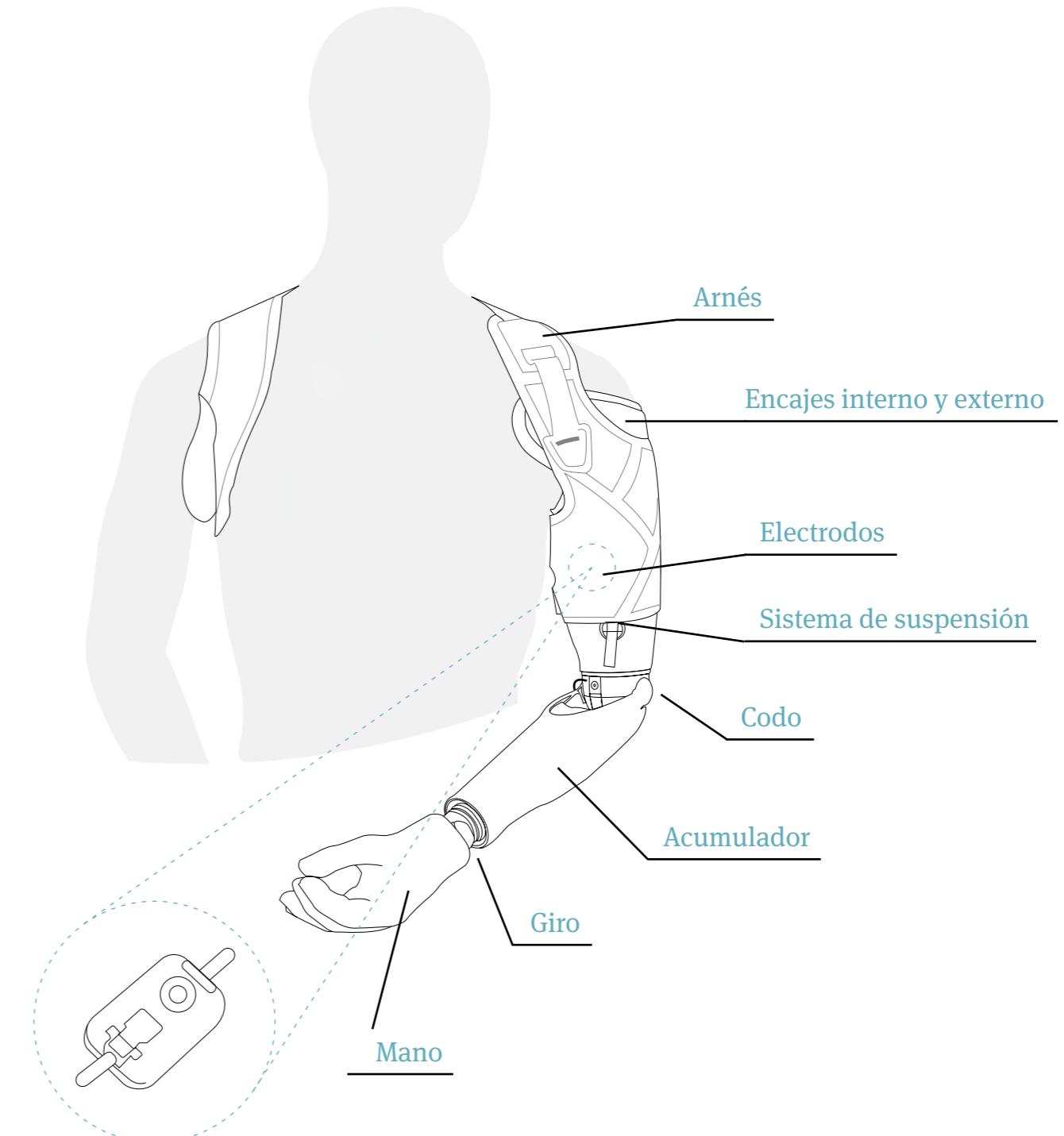
Prótesis transhumerales

¿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 prono-supinación (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 electrónica, 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 sensórico (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 sensórico 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 eléctrico 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 eléctrico 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 Michelangelo | 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 |

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.
 - 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 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 Correaje | 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 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.
 - 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 Correaje | 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 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 Correaje | 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 |

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:
 - 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 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.
 - 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 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).
 - 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) |

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.

Prótesis para desarticulación de muñeca

¿En qué consiste?



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 |

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.
 - 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.



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 sensórico.
 - 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 sensórico 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

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.



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 Michelangelo | Guante estándar de PVC, de adulto, para prótesis mioeléctrica | 8S501 / 8S502 o 8S500 |

Prótesis para desarticulación de hombro

¿En qué consiste?



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 prono-supinación (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.

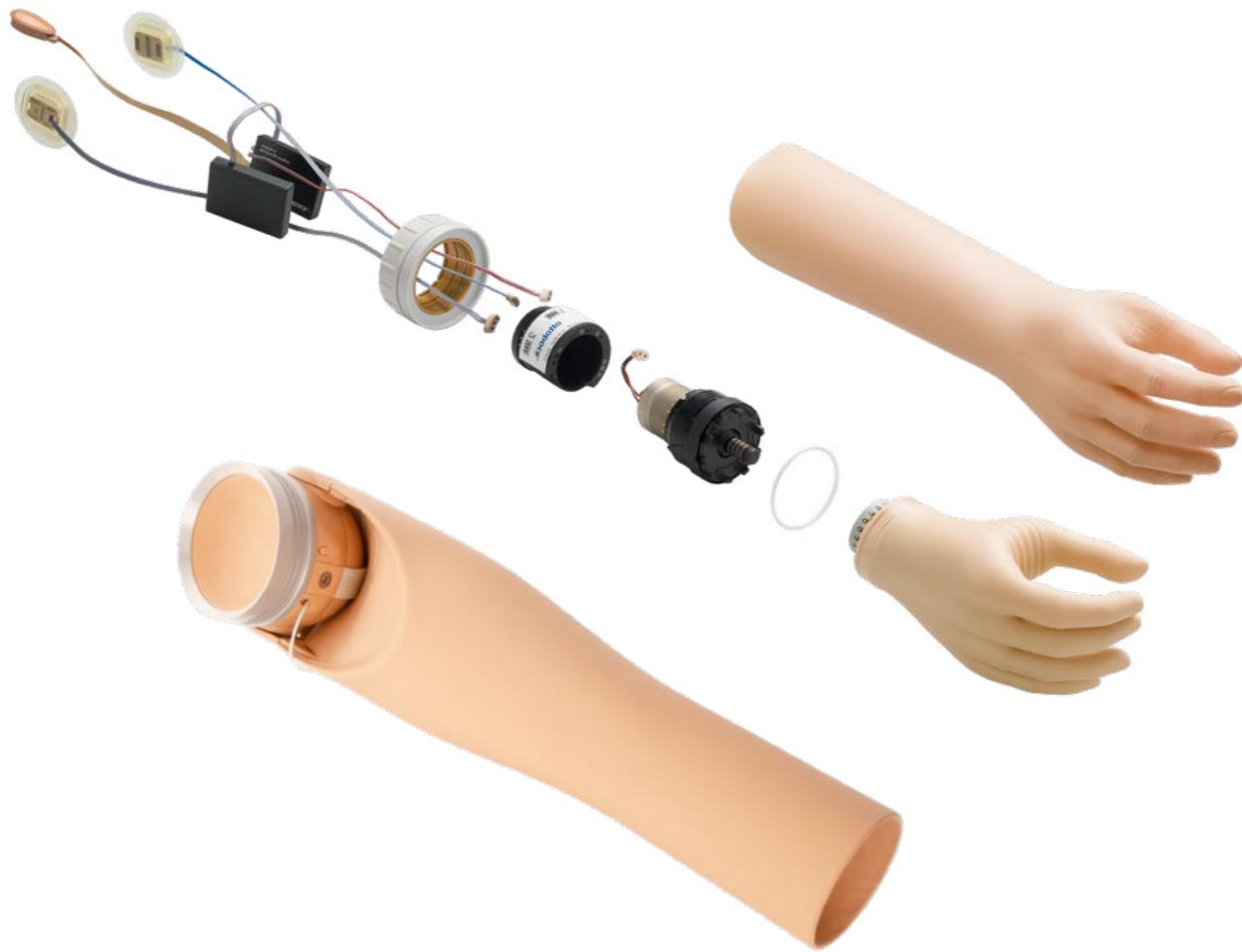
| Componente | Descripción | Referencia OB |
|---|--|---------------|
| 1 Electrodos (2 unidades) | Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior | 13E202 (x2) |
| 2 Cables de los electrodos (2 unidades) | Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro superior | 13E129 (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 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.
 - 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, cocotración y control de 4 canales a través de señales rápidas y lentas bien separadas.

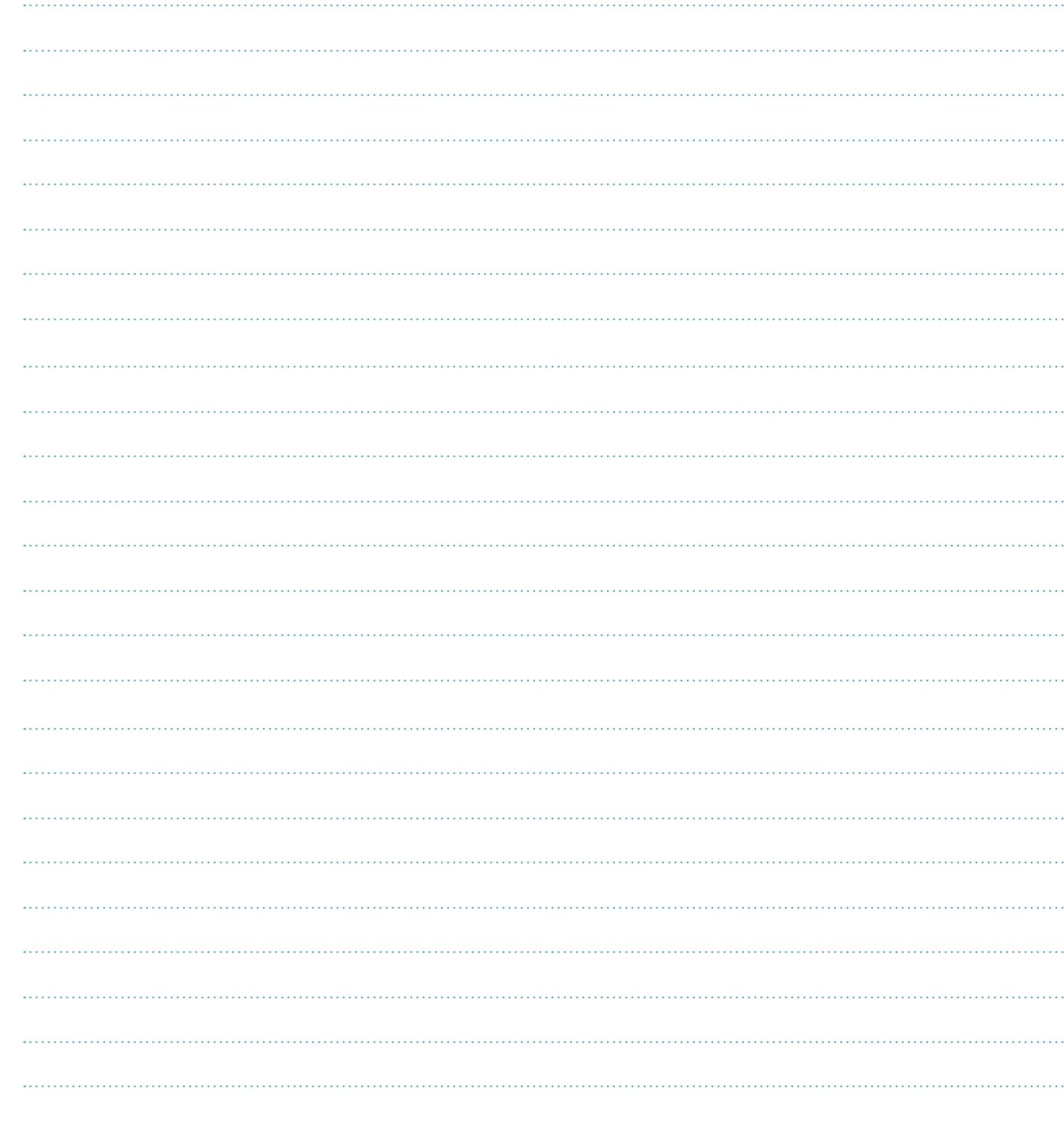
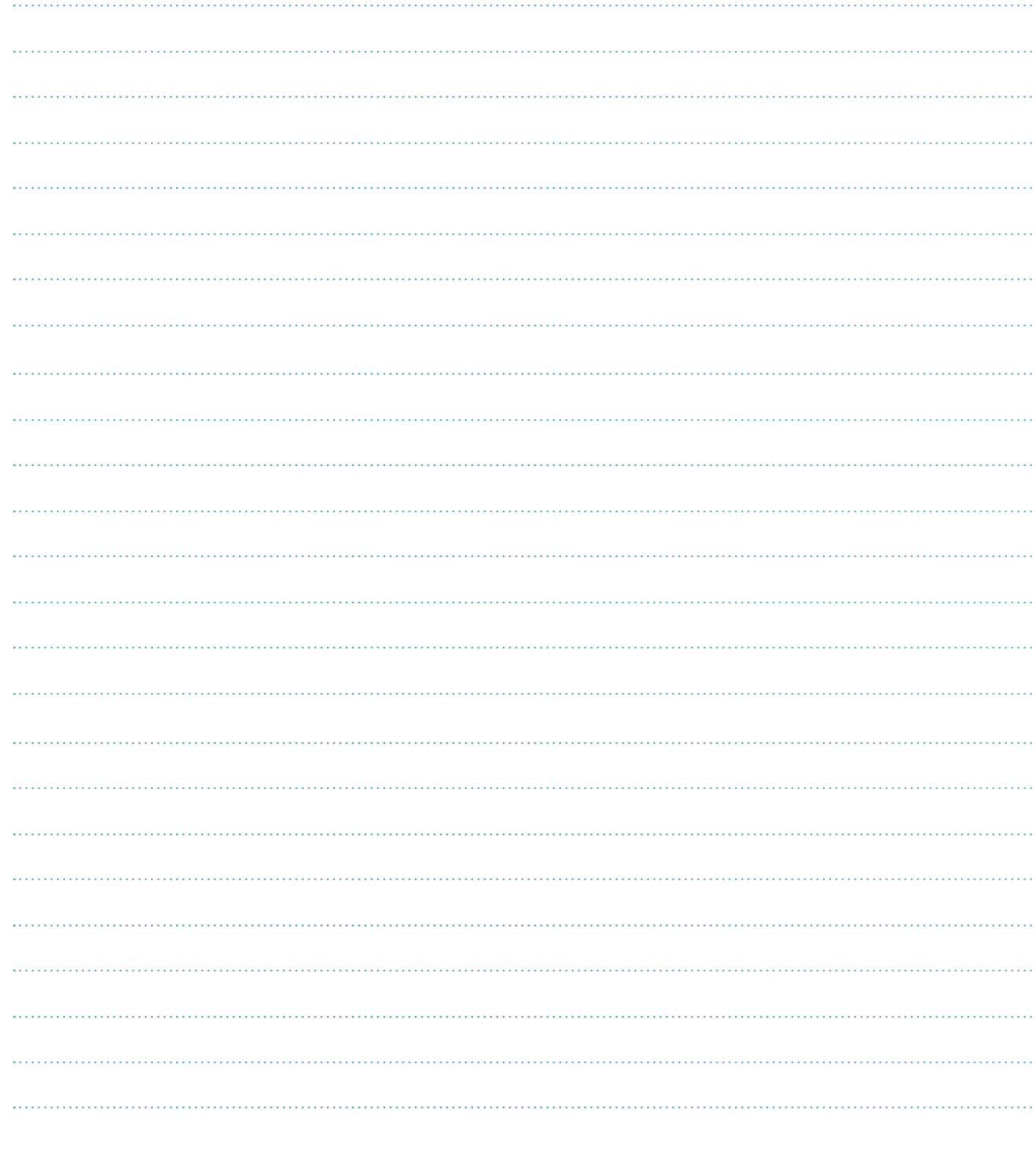
| | Componente | Descripción | Referencia OB |
|---|--|--|----------------------|
| 1 | Electrodos (2 unidades) | Electrodo de doble canal (unidad) para prótesis de miembro superior | 13E202 (x2) |
| 2 | Cables de los electrodos (2 unidades) | Cable para electrodo de doble canal para prótesis de miembro 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 prótesis 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 |

Mioeléctrica: Sistema intermedio

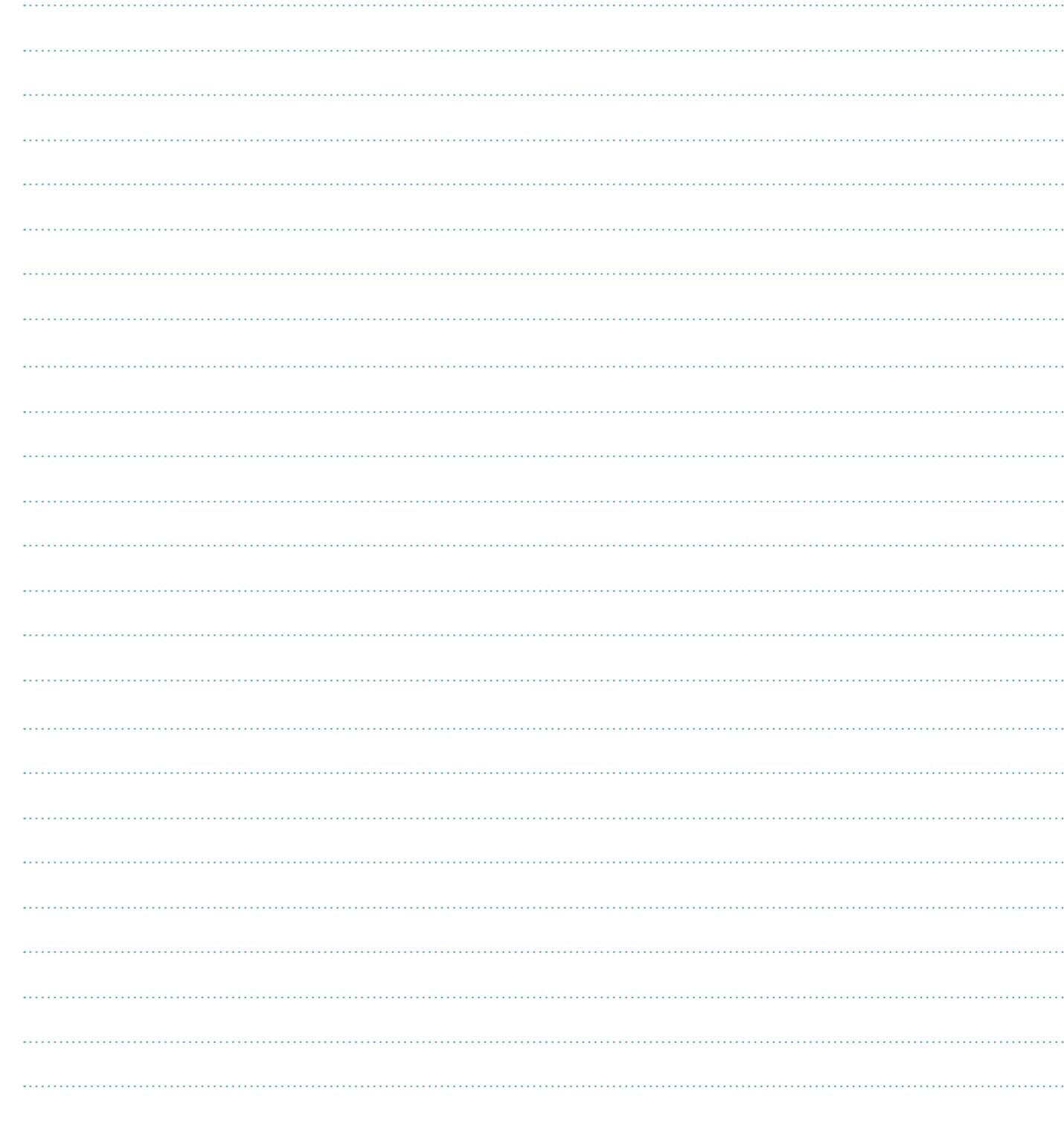
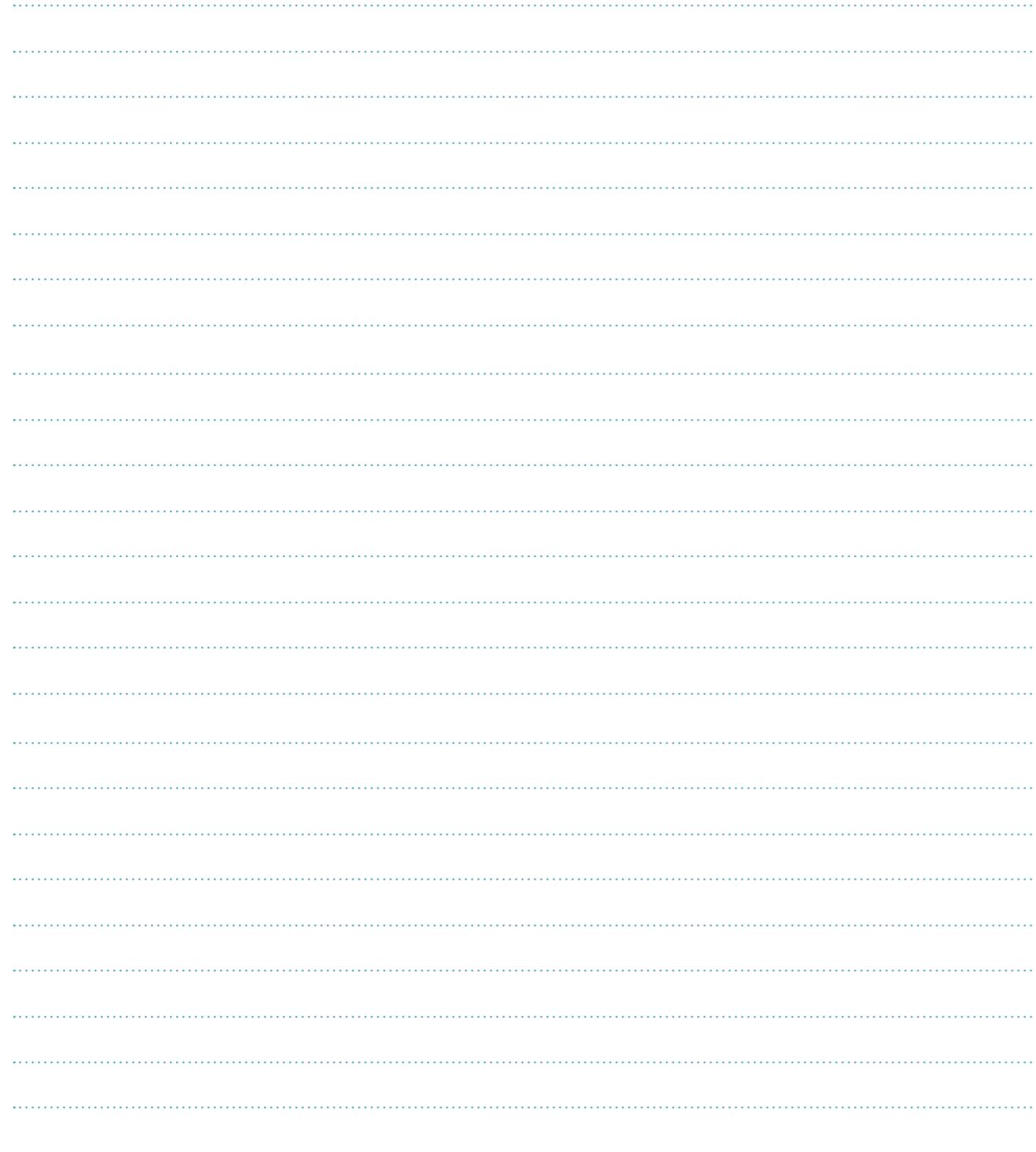
Prótesis mioeléctrica de desarticulación de hombro

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.

Notas



Notas



Otto Bock Ibérica S.A.

Calle Majada, 1 -28760 Tres Cantos - Madrid
T +34 91 806 30 00 · F +34 900 31 42 53
info@ottobock.es · www.ottobock.es