

ReWalk 개요

척수손상 장애인들의 보행을 도와주는 착용형 로봇 보조기.
양손에 클러치를 쥐고 손목에 찬 조정기로 기립, 보행, 착석 등의 동작을 제어. 보행 동작의 정지는 자동으로 이루어진다.
본체는 22kg이며, 컴퓨터와 배터리가 내장된 백팩을 맨다.
맞춤식 교육을 이수한 후 시설이나 가정에서 혼자 사용할 수 있다.

- 휠체어에 의존하는 척수손상 장애인들의 보행을 도와주는 로봇 보조기.
- 로봇의 엉덩이와 무릎 부위에 모터를 내장하여 보행 동작을 보조.
- 기립, 보행, 방향전환, 일시정지, 착석 동작의 제어가 가능.
- 모션센서로 보행 변화를 감지하여 버튼 없이도 자동 보행.
- 사용자 체형에 따른 로봇 크기 조정 (키 160~190 cm, 체중 100 kg)
- 보행 속도와 보폭은 조절 가능. 최대 속도 2.4 km/h (0.67 m/s)
- 충전 배터리를 7시간 완충 후에 3시간 연속 사용
- 로봇 보행에 따른 부수적인 건강 효과가 보고되고 있음.



① ReWalk로 접근

② 휠체어에서 ReWalk 로 이동

③ 몸에 스트랩을 고정

④ 커뮤니케이터기립 모드 선택

⑤ 시작음과 함께 기립



⑦ 상체를 앞으로 기울이며 보행 시작

⑧ 신발을 지면에 끌면 자동으로 보행 정지

⑥ 커뮤니케이터보행 모드 선택



ReWalk 사양



동작 모드

DESCEND	SIT	STAND	WALK	ASCEND	MANUAL
내려가기	착석	기립	보행	올라가기	수동

제품 신청 & 사용 교육

- 전자메일 접수
- 신청서 작성

- 협력병원에서 진단
- 회사에 진단서 제출

- 기초 코스 (20시간)
- 평가 & 이수증 발급

- 응용 코스 (20시간)
- 평가 & 이수증 발급

- ① 병원, 시설 사용: 기초 코스 이수
- ② 동네, 가정 사용: 기초/응용 코스 이수



조종기
(동작 모드 선택)



척수손상 장애인용
착용형 보행로봇

간편한 착용
체형 조정
간단한 조작

