

PRISMA HAND I

La premessa sta nel come restituire dei gesti di uso quotidiano a chi non ha più una mano. È qui che si colloca il lavoro di ricerca d'ispirazione biologica per **PRISMA Hand I**, un prototipo di mano robotica messo a punto dal laboratorio di ricerca di Napoli [PRISMA Lab](#) e condotto da una giovane ricercatrice, Fanny Ficuciello nell'ambito del programma [STAR](#), con il finanziamento congiunto dell'Università degli Studi di Napoli Federico II, della Compagnia di San Paolo e della Fondazione dell'Istituto Banco di Napoli.

Riconfigurare una nuova simmetria, tra una mano naturale e una artificiale, è come costruire una nuova alleanza, e per fare sì che questo diventasse possibile, l'obiettivo della ricerca è andato nella direzione di garantire tre aspetti fondamentali: semplicità, destrezza, economicità.

L'utilizzo intuitivo della mano robotica è dovuto a un sistema d'interfaccia non invasivo: una fascia posizionata sul braccio che sfrutta sia un sistema elettromiografico che l'utilizzo di comandi vocali laddove altri segnali risultano insufficienti.

La destrezza, fondamentale aspetto di **PRISMA Hand I**, permette il controllo della forza nell'atto di afferrare oggetti di grandezza e forme differenti.

L'economicità, che grazie alla tecnologia Arduino, rende questa protesi accessibile a un vasto numero di potenziali utilizzatori.

Sperimentare la facilità di un gesto quotidiano, senza vincoli invasivi, per reintegrare un'immagine di sé monca, è il risultato di una ricerca che mette in campo insieme studi di: meccanica, elettronica, robotica e neuroscienze al servizio dell'uomo.

PRISMA Hand I è da collocare tra i primi risultati di [MUSHA](#), una ricerca ampia sulla robotica chirurgica e di assistenza per lo sviluppo di generazioni future di strumenti bio-ispirati e paradigmi avanzati di manipolazione bio-consapevole.

Una ricerca, per Fanny Ficuciello: "sulla cooperazione tra essere umano e la sua estensione robotica".

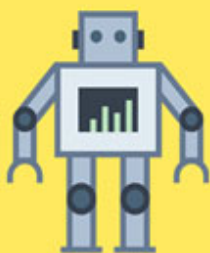
Note:

MUltifunctional **S**mart **H**Ands

Acronimo: MUSHA

Titolo progetto: MUltifunctional Smart HAnds: novel insight for new technological insight for mini-invasive surgical tools and artificial anthropomorphic hands

Centro di Ricerca: Centro Interdipartimentale di Ricerca in Chirurgia Robotica (ICAROS), Università di Napoli Federico II



robotica

APO - ROBOT INDOSSABILE

YAPE

MANO ROBOTICA

IL ROBOT FISIOTERAPISTA

09/11/18:00



garage digitalia

07/12/18:00

medicina 4.0

TALKING HANDS

EUCARDIA

D-EYE

CAREPY



mobilità

SCOOTERINO

ZEHUS

ENERGICA

LINKY ELECTRIC SKATE

16/11/18:00

23/11/18:00



immigrazione

MYGRANT

INFOSTRANIERI

WELCOMAPS

30/11/18:00

ELSE VR

TEESER

LANIERI.IT

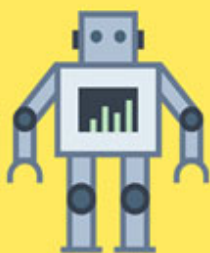
FRONT ROW TRIBE



moda

www.garagedigitalia.it

CON IL SOSTEGNO DI  EDISON



robotica

APO - ROBOT INDOSSABILE

YAPE

MANO ROBOTICA

IL ROBOT FISIOTERAPISTA

09/11/18:00



garage digitalia

07/12/18:00

medicina 4.0

TALKING HANDS

EUCARDIA

D-EYE

CAREPY



mobilità

SCOOTERINO
ZEHUS

ENERGICA

LINKY ELECTRIC SKATE

16/11/18:00

23/11/18:00



immigrazione

MYGRANT

INFOSTRANIERI

WELCOMAPS

30/11/18:00



moda

ELSE VR
TEESER

LANIERI.IT

FRONT ROW TRIBE

www.garagedigitalia.it

CON IL SOSTEGNO DI  EDISON