

AxonHook

Das Power Tool unter den Hand-Prothesen



Quality for life



AxonHook

Das Power Tool unter den Hand-Prothesen

Schlank, kompakt und dennoch kraftvoll und stabil.
Der AxonHook ist ein leistungsstarkes, robustes Arbeitsgerät
und ergänzt die ästhetische Michelangelo Hand perfekt.

Darum wollen Sie ihn haben

Durch die stabile und beständige Bauweise ist er vielseitig einsetzbar. Aber auch bei Tätigkeiten wie Kochen, Handwerken, Gartenarbeiten oder Hantieren mit Kleinteilen kann er seine Vorzüge ausspielen. Die hohe Griffkraft ermöglicht das Tragen von schweren Gegenständen. In Sachen Griffgeschwindigkeit ist er ganz vorne – kein anderer

Hook ist so schnell wie er. Nur ein Handgriff ist notwendig um die Michelangelo Hand mit dem AxonHook zu tauschen – dank des integrierten AxonWrist. Und mit dem flexiblen Handgelenk werden Ausgleichsbewegungen auf ein Minimum reduziert.



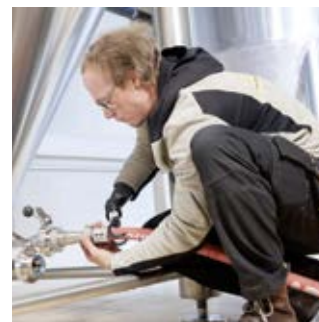
• Hantieren mit großen Gegenständen



• Präzises Greifen von kleinen Objekten



• Greifen mit einem flexiblen Handgelenk



• Kraftvolles Greifen

Greifen

Sicher – auch bei kleinen Objekten aufgrund der Beschichtung

Präzise – aufgrund beweglicher Hook-Finger

Stabil – durch robuste Hook-Finger aus Titan für alle Arbeits- und Freizeitaktivitäten

Kraftvoll – hohe Griffkraft unterstützt bei herausfordernden Aktivitäten

Sehen

Gute Sicht

beim Greifen von Objekten, aufgrund des schlanken Designs

Tauschen

Schneller Wechsel

zwischen der Michelangelo Hand und dem AxonHook ermöglicht eine Vielzahl von Aktivitäten im Alltag und Berufsleben

Verringern

Reduktion von Ausgleichsbewegungen

auf ein Minimum, durch die Funktionalität des flexiblen Handgelenks und die aktive Rotation

Das Axon-Bus System

Ein unschlagbares Team

Das Axon-Bus System ist das einzige Komplettsystem am Markt. Es besteht aus der Michelangelo Hand, dem AxonHook, der aktiven Rotation und bei Bedarf dem AxonArm Ergo. Und wie in einem perfekten Team, ergänzen sich die einzelnen Komponenten.



Die Teammitglieder

Name	Spezialgebiet
Michelangelo Hand	Der ästhetische Allrounder. Ideal für den Einsatz in Beruf und Alltag. Keine andere Hand kommt der menschlichen Hand so nahe wie die Michelangelo Hand.
AxonHook	Das präzise Arbeits-Tool. Schmutzbeständiger und robuster als die Michelangelo Hand, komplettiert das Portfolio dort, wo besondere Präzision und Griffkraft gefragt sind.
AxonRotation/ passive Rotation	Der unsichtbare Helfer. Die Rotation erweitert den Bewegungsradius, zusätzliche Bewegungen und Handhaltungen können natürlicher und schonender ausgeführt werden, Ausgleichsbewegungen werden reduziert.
Flexibles Handgelenk	Der effektive Begleiter. Abstützen auf einer Fläche, fixieren von Objekten, Greifen von Objekten aus einer Vertiefung (z.B. Schachtel) sind mit diesem Handgelenk kein Problem.



Michelangelo Hand
8E500=*



Aktive Rotation
AxonRotation 9S503



AxonArm Ergo/Hybrid
12K500=*/12K501=*



AxonHook
9E600=*

Griffkraft und Griffgeschwindigkeit

Das sagt die Wissenschaft

Griffkraft und Griffgeschwindigkeit bedeuten mehr, als man in Zahlen ausdrücken kann.

Was wir hier bei Ottobock schon lange beobachten, ist nun auch wissenschaftlich belegt. Eine alltagstaugliche Prothese muss schnell und kraftvoll reagieren. Aktivitäten, die eine hohe Griffkraft und eine geringe Griffgeschwindigkeit verlangen, kommen im Alltag häufig vor (z.B. Öffnen von Türen oder Schraubverschlüssen). Ebenso entscheidend ist die Schnelligkeit, denn es gibt viele Bewegungen die einer schnellen Griffgeschwindigkeit bedürfen (z.B. Gestikulieren).

Bei einem präzisen Griff, kann die menschliche Hand eine durchschnittliche Griffkraft von bis zu 95.6 N erreichen [1]. Laut Heckathorne [2] ist eine Griffkraft von 65 N notwendig um Alltagsaktivitäten ausführen zu können. Vinet et. al. empfiehlt für die praktische Anwendung von Prothesen eine minimale Griffkraft von 45 N [3].

Somit kann man schlussfolgern, dass Sie die richtige Wahl getroffen haben. Nur das Axon-Bus System ist so schnell und kraftvoll, dass der Anwender die Prothese sinnvoll im Alltag einsetzen kann.

-
- [1] Weir R.F.: Design of artificial arms and hands for prosthetic applications. In: Kutz M., editor. Standard handbook of biomedical engineering and design. New York (NY): McGraw-Hill; 2003. p. 32.1–32.59.
 - [2] Heckathorne C.W.: Upper-limb prosthetics: Components for adult externally powered systems. In: Bowker J.H. (ed.), Atlas of limb prosthetics: Surgical, prosthetic, and rehabilitation principles. St. Louis (MO): Mosby Year Book; 1992.
 - [3] Vinet R., Lozac'h Y., Beaudry N., Drouin G.: Design methodology for a multifunctional hand prosthesis. J Rehabil Res Dev. 1995; 32(4):316–24.
-

Technische Daten des AxonHook

- Polyurethan Ummantelung
- Flexibles, federndes Handgelenk
- Elektrische Notöffnung
- Spritzwasserfest (IP33)
- Schlankes, modernes Design

Griffkraft (an den Hookspitzen)	110 N ± 15 N
Höhe	130 mm (Die gleiche Höhe wie die Michelangelo Hand.)
Gewicht	400 g
Öffnungsweite	180 mm



