

# Bras motorisé JACO

*Produit d'assistance à la  
préhension  
ISO 24.18.03*

## MOUVEMENTS DÉLÉGUÉS

Le Jaco réalise les gestes à la place de l'utilisateur en fauteuil roulant électrique.

Il se déplace autour de 6 axes avec une rotation illimitée sur chaque axe.

La pince se compose de 2 ou 3 doigts, pouvant être contrôlés individuellement.

## MATÉRIAUX

La structure du robot Jaco est entièrement en fibre de carbone. Il offre ainsi une robustesse, une durabilité et un design optimum.

## COMPATIBILITÉ

Le Jaco ne nécessite qu'une faible consommation d'énergie et se branche directement sur les batteries du fauteuil.

Le robot peut s'utiliser à droite ou à gauche.

Le Jaco est un bras robotisé de suppléance du membre supérieur. Il réalise donc les mouvements à la place de l'utilisateur. Ce produit est notamment conçu pour les personnes atteintes de déficiences musculaires.



© ERGO-DIFFUSION

**Garantie :** 2 ans  
**Matériaux :**  
- fibre de carbone  
- aluminium  
- plastique bi-injecté  
**Poids :** 5 kg  
**Homologation du système :** CE

**Fabricant :**  
KINOVA ROBOTICS  
4333, Boulevard de la Grande-Allée  
Boisbriand, J7H 1M7, Québec  
CANADA

**Fournisseur français :**  
ERGO-DIFFUSION  
5 rue Debussy BP 97405  
35174 Bruz cedex  
02 99 50 80 57  
[www.ergo-diffusion.com/](http://www.ergo-diffusion.com/)

**Tarif TTC :** à partir de ≈ 45 000 €

**Remboursement de la Sécurité Sociale :** Non

**Lien :** <http://ergo-diffusion.com/wp-content/uploads/2015/01/Fiche-commerciale-Jaco.pdf>

### Fonctionnement du bras motorisé Jaco

Le Jaco se déplace en **douceur** et en **silence**.

- La technologie de la pince est basée sur la limitation de la force des **doigts**. Ces derniers **s'adaptent à n'importe quel objet**, quelle que soit sa forme.

Par conséquent, ils peuvent ramasser délicatement un œuf ou, au contraire, saisir fermement un bocal.

- Le Jaco est **monté sur un support** en aluminium apposable sur la plupart des surfaces.

- Il s'installe aisément sur n'importe quel **fauteuil roulant électrique**. Installé de façon optimale, il suit

la bascule du siège, maximisant la portée du bras et n'ayant pas d'incidence sur la largeur du fauteuil.



### Système de contrôle du bras motorisé Jaco

- Jaco est contrôlé **via la commande du fauteuil** : contrôle standard, contrôle au menton, au pied, au souffle, etc.

- Le **contrôle** du bras est **intuitif** : il se base sur six axes de mouvements correspondants à l'épaule, au coude et au poignet.

- Le **système d'évitement intelligent des singularités** de Kinova Robotics maintient toujours le Jaco en toute sécurité, loin des endroits non désirés.

- Le **logiciel "Jacosoft"**, permet de **personnaliser** les informations de l'utilisateur, les configurations de latéralité et les zones de protection. Il est possible de **mémoriser** ponctuellement **un mouvement répétitif** (lors des repas par exemple). Le mode « Boire » existe par défaut : il reproduit le mouvement du poignet dans le geste de boire.



### Les déclinaisons du bras motorisé Jaco

- Jaco existe en **version deux ou trois doigts**.

	Jaco 3 doigts
<b>Poids total</b>	5,2 kg
<b>Charge utile</b>	à mi-portée : 1,6 kg à pleine-portée : 1,3 kg
<b>Portée</b>	90 cm