

1. Record Nr.	UNINA9910522952803321
Autore	Secciani Nicole
Titolo	SEMG-based control strategy for a hand exoskeleton system / / Nicola Secciani
Pubbl/distr/stampa	Cham, Switzerland : , : Springer, , [2022] ©2022
ISBN	9783030902834 9783030902827
Descrizione fisica	1 online resource (103 pages)
Collana	Springer theses
Disciplina	610.285
Soggetti	Robotics in medicine Self-help devices for people with disabilities Robotic exoskeletons
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references.