



Die vierte Generation der VINCENTevolution bietet dem Anwender mehr Funktionalität für den häuslichen Alltag, im Beruf und in der Freizeit. Die Prothese setzt neue Maßstäbe im Bedienkomfort und bietet bei geringstem Gewicht in dieser Prothesenklasse ein Höchstmaß an **Stabilität**, **Greifkraft** und **Präzision**. Der einzigartige Aufbau der Hand besteht aus einem inneren Skelett aus einer leichten und hochfesten **Aluminium**-Legierung oder optional aus **Titan** für **extreme Belastungen**. Die äußeren, anatomisch geformten Weichteile überziehen die gesamte Prothese. Sie bestehen aus einem robusten, elastischen Material für eine **natürliche Haptik**, einen maximalen Grip und einen robusten Schutz der Hand. Die elastischen und vollständig gekapselten Fingergrundgelenke, ein **100% Wasserschutz** und die Option erstmalig mit bis zu **vier EMG-Kanälen** die Griffarten der Hand direkt zu steuern sind weitere herausragende Merkmale dieser Prothesen-Innovation. Dass die neue Hand auch ein ergonomisches und anspruchsvolles Design hat, versteht sich von selbst. Die VINCENTevolution4 ist nicht nur eine künstliche Hand, sie ist auch ein komplexes, kybernetisches Robotersystem und ein herausragendes **Designobjekt** zugleich. Im Bestreben die menschliche Hand in ihrer Funktionalität und Ästhetik weitgehend nachzuempfinden gibt es nun einen neuen Maßstab.



Perfektion zum Greifen...





Natürlich. Vielseitig. Kraftvoll. Wasserdicht.

Wasserdicht

Die VINCENTevolution4 ist kompromisslos wasserdicht und erfüllt den höchsten Standard bei Handprothesen. Auch das Handgelenk ist gegenüber dem Prothesenschaft abgedichtet. Ein Händewaschen unter fließendem Wasser ist damit kein Problem mehr.

Robust und flexibel

Die flexible Lagerung der Fingergrundgelenke ermöglicht das natürliche Zusammendrücken der Finger bei einer leicht gespreizten Hand. Das macht die Hand noch ästhetischer, deutlich robuster und sorgt für eine angenehme Haptik. Darüber hinaus gestattet dieser Aufbau weitere Klemmgriffe zwischen den Fingergliedern.

Fünf Handgrößen

Größe	XS	S	M	L	XL
Länge A [mm]	140	150	160	170	180
Länge B [mm]	72	75	80	85	90

Einfache und variable Steuerung

Erstmals verfügt eine Handprothese über eine integrale Vierkanal-Steuerung, die es gestattet, bis zu vier EMG-Sensoren direkt mit der Hand zu verbinden. Der Nutzer kann zwischen zwei Steuerungsvarianten wählen: Der Einzelsignal-Steuerung, bei der mit nur einem Umschalt-signal alle Griffe problemlos und fehlerfrei erreicht werden können, oder der Multikanal-Steuerung, bei der mit mehreren Umschalt-signalen die unterschiedlichen Griffe direkt angesteuert werden können. Nie war das Steuern einer bionischen Handprothese so einfach und zuverlässig in jeder Alltagssituation.

Soft und belastbar

Erstmals besteht die Hülle der Mittelhand, die Verkleidung des Daumens und der Fingergrundgelenke nahezu vollständig aus einem elastischen Material. Die Haptik, aber auch die Griffsicherheit, werden dadurch nochmals verbessert. Insbesondere die weichen Fingerknöchel entlasten die Hand beim Abstützen und verlängern die Nutzungsdauer textiler Kosmetikhandschuhe. Alle technischen Antriebselemente sind elastisch umhüllt, es existieren keine größeren Spalten oder Öffnungen sowie keine sichtbaren Schrauben. Das macht die Hand sicherer und verleiht ihr ein noch natürlicheres - und ästhetisch anspruchsvolles Design. Anwender und Prothese werden gleichermaßen besser geschützt.

Präzise Griffe

Die optimierten Finger- und Daumenspitzen haben Fingernägel erhalten, mit denen ein noch präziseres Greifen kleiner Objekte möglich wird. Der Zeigefinger ist in bewährter Weise Touchscreen-tauglich. Beim Pinzettengriff treffen Daumen und Zeigefinger jederzeit millimetergenau und mit hoher Greifkraft aufeinander. Auch das Aufheben kleinster Gegenstände gelingt damit problemlos.

Gefühlvoll Zugreifen

Die Hand lässt sich sehr feinfühlig steuern, wobei der Nutzer durch das Vibrationsfeedback zusätzlich unterstützt wird. Die VINCENTevolution4 ist, wie bereits alle Vorgängermodelle dieser modernen Prothesenreihe, mit einem Forcefeedback-System ausgestattet. Dabei werden Informationen über die am Finger wirkenden Kräfte über eine Vibration der Hand an den Prothesenträger weitergeleitet. Dadurch wird ein vereinfachter „Tastsinn“ realisiert. Der Anwender spürt mit welcher Kraft er einen Gegenstand greift.

