

1. Маніпулятор для реабілітації рухових здатностей осіб з недорозвиненими нижніми кінцівками, який **відрізняється** тим, що оснащений ходовим колесом з напрямними (19), на яких з можливістю переміщення розміщена каретка (16), що приводиться в рух за допомогою тяги (20), та приводним вузлом (7), на валу якого встановлений важіль, з'єднаний з датчиком зусилля (10), що своїм другим кінцем з'єднаний за допомогою кульового шарніра (2) з важелем (11), що з іншої сторони з'єднаний з кареткою (16), при цьому на каретці (16) встановлена підстава (5) з можливістю переміщення, до якої прикріплена педаль (4), а між підставою (5) і кареткою (16) розміщено датчик зусилля (3) за допомогою важеля, один кінець якого з'єднаний з кульовим шарніром (17), другий кінець - з датчиком зусилля (18), що з іншої сторони з'єднаний з важелем (15), з'єднаним з валом приводного вузла (12), закріпленого на підставі (5) за допомогою сполучного елемента (13).
2. Маніпулятор за п. 1, який **відрізняється** тим, що один ролик тягової напрямної (20) вільно розміщений на валу, встановленому на підставі (22), а другий ролик для приводу тяги (20) встановлений на валу приводного вузла (1).
3. Маніпулятор за п. 1, який **відрізняється** тим, що тяга (20) виконана у вигляді зубчастого ременя.