

۶	مکانیسم هایی برای گرفتن
۱۱	خصوصیات کلی اسباب الکتریکی تجاری
۱۴	نیروی گرفتن
۱۹	پهنای بازشدن
۲۰	سرعت حرکت
۲۳	دست های الکتریکی اتوبوک
۴۱	دست الکتریکی Centri
۴۴	دستهای شرکت Motion control
۵۰	دستهای شرکت Rsl stepper
۵۶	گریفر الکتریکی شرکت
۶۲	Hosmer Nu-VA synergetic prehensor
۶۸	دست شرکت Motion control ETD
۷۱	گریپر الکتریکی Rsl stepper multicontrol

- ۷۴ Hosmer NY prehension Actuator
- ۷۷ خلاصه ای درباره دستهای الکتریکی
- ۷۸ مکانیسم مچ
- ۸۳ چرخاننده الکتریکی مچ اتوبوک
- ۸۷ واحدهای فلکشن مچ
- ۹۰ خلاصه اجزاء مچ
- ۹۱ پیشرفت هایی برای آرنج های مکانیکی
- ۹۲ Ottobock ErgoArm Hybrid plus
- ۹۳ Otto bock ErgoArm Electronic plus
- ۹۳ Rsl steeper electric elbow lock
- ۹۵ مکانیسم های آرنج
- ۱۰۳ Hosmer NY electric elbow
- ۱۰۷ Librating technologies Boston Digital Arm system
- ۱۱۰ Motion control utah Arm2
- ۱۱۸ پیشرفت های یک مفصل شانه manual