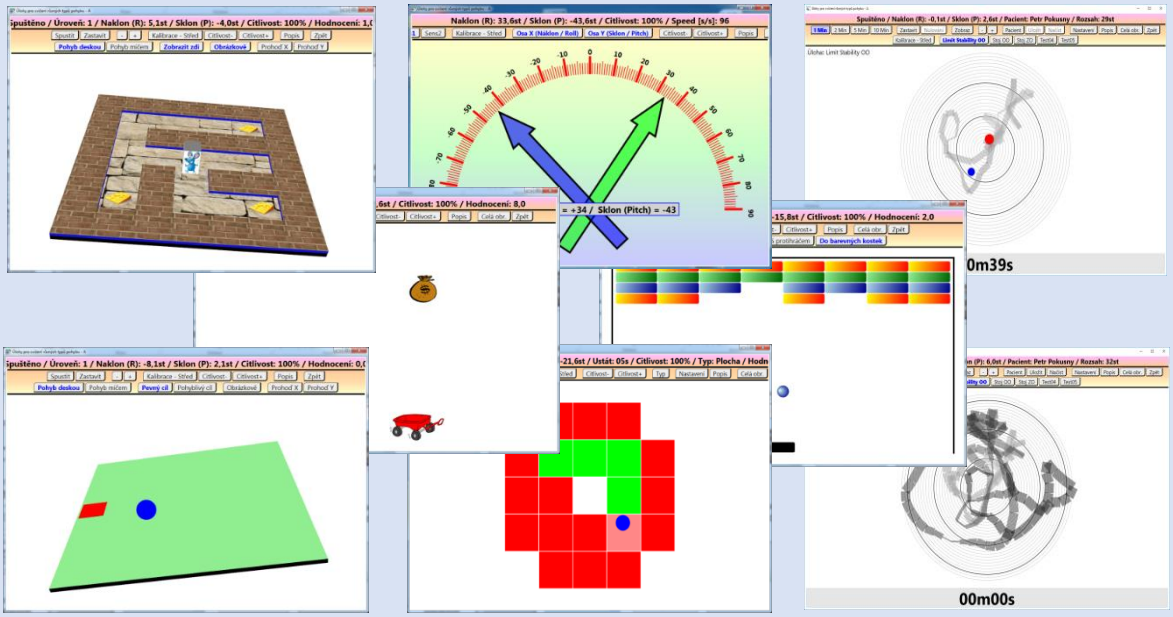
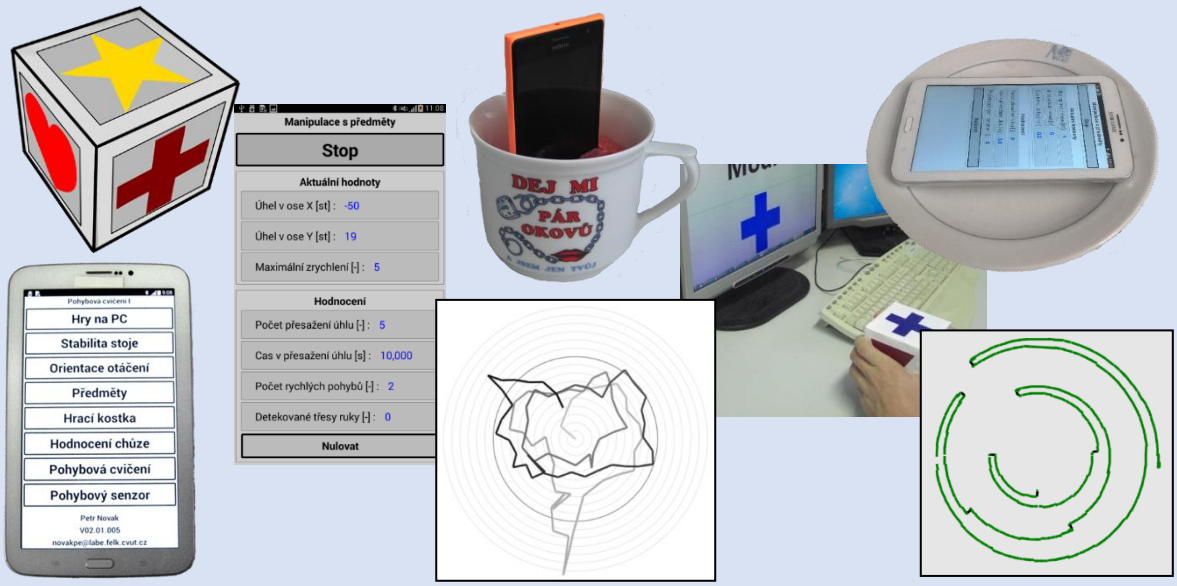
Cvičení (nejen) stability a jemné motoriky

Petr Novák (Ing, Ph.D.), Petr.Novak.3@cvut.cz
ČVUT v Praze, CIIRC (Český Institut Informatiky, Robotiky a Kybernetiky)
http://cyber.felk.cvut.cz/novakpe/projekty/hlavni.html

Úlohy **formou her** – **pohyb v jedné / dvou osách** – **všechny věkové kategorie**
Grafické zobrazení / hodnocení – zejména **stability** (trasa COP, rozsah, výkyvy, rychlost, …)
Sledování pohybu / stability – speciální **senzor** (přesnost) / běžný **mobilní tel.** (domácí cvičení)
Mobilní telefon – velmi **dostupný** – obsahuje **senzory pohybu** (vychýlení), **kompas** (otáčení)
Připevněn **na horní část těla** (detekce výchylky) – **nohy u sebe** – **vychylování** do všech směrů
Náhrada speciálních zařízení **pro domácí / orientační cvičení** – zejména **pohybovou rehabilitaci**



Jemná motorika – **manipulace s předměty** – talíře / hrníčky / další předměty – **křehkost / přesnost**
Pohyb. **snímač** – **speciální senzor** (měřící) / **mobilní telefon** (domácí) – **záznam pohybu** / zobrazení
Individuální nastavení – **parametry** (časy / meze) – detekce **překročení / chvěv / zvukové varování**
Úlohy poskytují **hlasový výstup** – **povely pro uživatele** – **hodnocení** úlohy – **snadná použitelnost**



Pokud **máte o úlohy zájem** – **napište** na adresu uvedenou v záhlaví