1)

Utilização do Lokomat®:

Início

Meça o comprimento da perna do paciente (quadril até o joelho);

Comprimento da Perna medido

Escolha o colete de acordo com as medidas do paciente

Insira o colete de acordo com as instruções do manual

Colete inserido

Locomova o paciente até chegar na plataforma

Abaixe a fixação do trilho até 5cm de distância da cabeça do paciente

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente

Insira na máquina o comando de levantar o paciente até altura x

Retire a cadeira de rodas da plataforma

Acople o exoesqueleto ao paciente

Equipamento devidamente colocado - Memória

Start o equipamento

Esteira ligada

Clique no botão “training”

Ajuste os parâmetros com o controle remoto

Armazene todas informações obtidas

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino

Acompanhe os movimentos até atingir o objetivo do treino

Fim do processo

Utilização do ZeroG®

Início

Insira o colete do suporte de peso no paciente

Colete inserido

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente

Ganchos fixados

Configure o equipamento de acordo com os objetivos do treino

Equipamento devidamente fixado

Start o equipamento

Ajuste os parâmetros com o controle remoto de acordo com o treino

Armazene todas informações obtidas

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino

Repita o procedimento até alcançar o fim do treino

Fim do processo

2)

Utilização do Lokomat®:

Início

Meça o comprimento da perna do paciente (quadril até o joelho) - Processamento

Comprimento da Perna medido - Memória

Escolha o colete de acordo com as medidas do paciente - Processamento

Insira o colete de acordo com as instruções do manual – Processamento

Colete inserido - Memória

Locomova o paciente até chegar na plataforma - Processamento

Abaixe a fixação do trilho até 5cm de distância da cabeça do paciente -Processamento

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente - Processamento

Insira na máquina o comando de levantar o paciente até altura x -Processamento

Retire a cadeira de rodas da plataforma - Processamento

Acople o exoesqueleto ao paciente - Processamento

Equipamento devidamente colocado - Memória

Start o equipamento – Processamento

Esteira ligada - Memória

Clique no botão “training” - Processamento

Ajuste os parâmetros com o controle remoto – Processamento

Armazene todas informações obtidas - Memória

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino -Saída

Acompanhe os movimentos até atingir o objetivo do treino - Processamento

Fim do processo

Entradas: Controle remoto, mouse, teclado.

Saídas: monitor, sensores

Utilização do ZeroG®

Início

Insira o colete do suporte de peso no paciente – Processamento

Colete inserido - Memória

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente – Processamento

Ganchos fixados - Memória

Configure o equipamento de acordo com os objetivos do treino – Processamento

Equipamento devidamente fixado - Memória

Start o equipamento - Processamento

Ajuste os parâmetros com o controle remoto de acordo com o treino - Processamento

Armazene todas informações obtidas - Memória

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino -Saída

Repita o procedimento até alcançar o fim do treino - Processamento

Fim do processo

Entradas: Controle remoto.

Saídas: Display, sensores

3)

Utilização do Lokomat®:

Início

Meça o comprimento da perna do paciente (quadril até o joelho) - Sequencial

Comprimento da Perna medido - Memória

Escolha o colete de acordo com as medidas do paciente - Decisão

Insira o colete de acordo com as instruções do manual – Sequencial

Colete inserido - Memória

Locomova o paciente até chegar na plataforma - Sequencial

Abaixe a fixação do trilho até 5cm de distância da cabeça do paciente -Repetição

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente - Sequencial

Insira na máquina o comando de levantar o paciente até altura x -Repetição

Retire a cadeira de rodas da plataforma - Sequencial

Acople o exoesqueleto ao paciente – Sequencial

Equipamento devidamente colocado - Memória

Start o equipamento – Sequencial

Esteira ligada - Memória

Clique no botão “training” - Sequencial

Ajuste os parâmetros com o controle remoto – Decisão

Armazene todas informações obtidas - Memória

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino -Saída

Acompanhe os movimentos até atingir o objetivo do treino - Repetição

Fim do processo

Entradas: Controle remoto, mouse, teclado.

Saídas: monitor, sensores

Utilização do ZeroG®

Início

Insira o colete do suporte de peso no paciente – Sequencial

Colete inserido - Memória

Fixe os ganchos do trilho no colete do paciente – Sequencial

Ganchos fixados - Memória

Configure o equipamento de acordo com os objetivos do treino – Decisão

Equipamento devidamente fixado - Memória

Start o equipamento - Sequencial

Ajuste os parâmetros com o controle remoto de acordo com o treino - Decisão

Armazene todas informações obtidas - Memória

Analise a tela do equipamento, com os dados de feedback do treino -Saída

Repita o procedimento até alcançar o fim do treino - Repetição

Fim do processo

Entradas: Controle remoto.

Saídas: Display, sensores

4)

Lousa branca com texto preto sobre fundo branco

Descrição gerada automaticamente

Uma imagem contendo texto, lousa

Descrição gerada automaticamente

5)

**Algorítmo** Lokomat

Var Tamanho\_perna, Tamanho\_1, Tamanho\_2, Tamanho\_n : real

Var Colete\_1, Colete\_2, Colete\_n, Insira\_colete, Locomova\_paciente, descer\_trilho, Fixar\_triho, Subir\_triho, Retire\_cadeira, Acople\_exoesqueleto, Start\_equipamento, Start\_training, Ajuste\_controle, Acompanhe\_treino: Literal

Var Condição\_altura, Condição\_em\_pe, Ajuste\_ok, Fim\_treino: Lógico

Início

Leia Tamanho\_perna

Escolha

Caso <Tamanho\_perna = Tamanho\_1>

<Colete\_1>

Caso <Tamanho\_perna = Tamanho\_2>

<Colete\_2>

Caso <Tamanho\_perna = Tamanho\_n>

<Colete\_n>

Senão

<Colete\_erro>

Fim\_escolha

<Insira\_colete>

<Locomova\_paciente>

Se <Condição\_altura>

Então

<Fixar\_trilho>

Senão

<Descer\_trilho>

Fim\_se

Se <Condição\_em\_pe>

Então

<Retire\_cadeira>

Senão

<Subir\_trilho>

Fim\_se

<Acople\_exoesqueleto>

<Start\_equipamento>

<Start\_training>

Se <Ajuste\_ok>

Então escreva

<Dados\_tela>

Senão

<Ajuste\_controle>

Fim\_se

Se <Fim\_treino>

Então

<Fim>

Senão

<Acompanhe\_treino>

Fim\_programa

**Algorítmo** ZeroG

Início

Var Insira\_colete, Fixar\_gancho, Ajuste\_equipamento, Ajuste\_controle, Start\_equipamento, Acompanhar\_treino : Literal

Var Ajuste1\_ok, Ajuste2\_ok, Fim\_treino : Lógico

<Insira\_colete>

<Fixar\_gancho>

Se <Ajuste1\_ok>

Então

<Ajuste\_2>

Senão

<Ajuste\_equipamento>

Fim\_se

Se <Ajuste2\_ok>

Então

<Start\_equipamento>

Senão

<Ajuste\_controle>

Fim\_se

Escreva <Dados\_display>

Se <Fim\_treino>

Então

<Fim>

Senão

<Acompanhar\_treino>

Fim\_se

Fim\_Programa