

Questão 1.

Descrição narrativa Lokomat.

- Medir coxa
- Colocar o cinto nas costas
- Subir o paciente na rampa
- Pegar o controle
- Dar o comando de abaixar o suporte dinâmico
- Enquanto o suporte levanta, retirar cadeiras de rodas do paciente
- Deixar o paciente suspenso
- Encostar os braços robóticos do exoesqueleto
- Ajustar altura do exoesqueleto de acordo com o quadril
- Ajustar fitas elásticas do caxi, cinturas e tornozelos
- Alinhar o quadril e os joelhos do paciente com o eixo do exoesqueleto
- Ajustar o eixo do pé
- Se o paciente estiver pronto, clicar em training
- Iniciar a marcha suspensa
- Descer suporte para marchas no solo
- Ajustar velocidade da esteira
- Configurar peso do paciente
- Acompanhar desempenho no monitor

Descrição narrativa Zero G

Segurar algas do suporte

Ajustar algas nas quadras

Ajustar algas nas coxas do paciente

Conectar o paciente no equipamento

Ajustar velocidade

Ajustar peso

Ajustar direção

Mover perna direita

Mover perna esquerda

Questão 2

Lokomat:

Memória: inteira, Cinto, suporte dinâmico, fitas elásticas, cadeira de rodas, exo esquelito;

Processador: ajustar fitas, Medir Coxas, Pesar controle, Ajustar Exoesquelito, Ajustar Estaca, Ajustar Controle;

Entrada: Controle, mouse / Saída: Monitor

Zero G:

Memória: algas, suporte, equipamento, Peso, Direção, Memória

Processador: Ajustar Peso, Ajustar Velocidade, Ajustar Direção, Ligar Equipamento, Ajustar algas

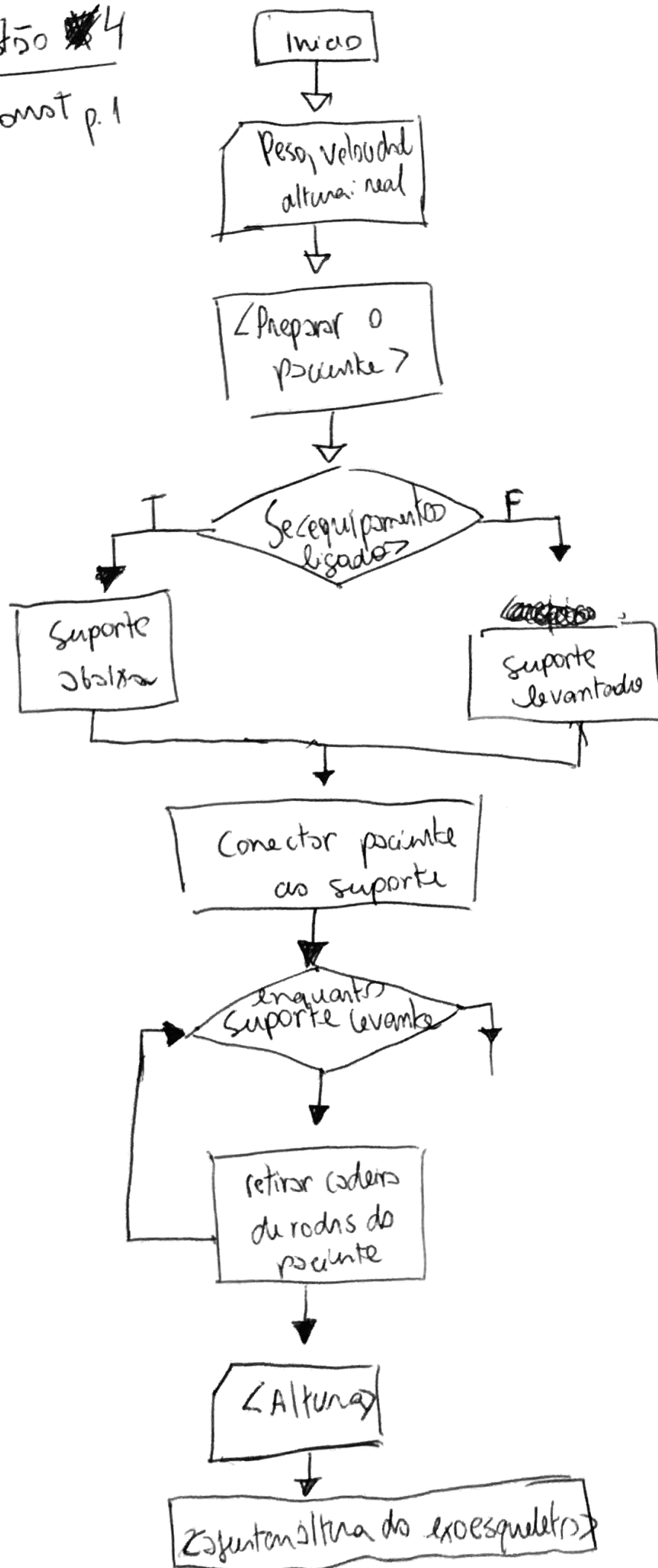
Entrada: Tablet / Saída: aplicativo

Questão 3

Estruturas de repetição: Enquanto o suporte levanta, retirar o cadeira de rodas do paciente;

Estruturas de decisão: Se o paciente estiver pronto, clicar em training; Repita Mover perna direita; Repita Mover perna esquerda; Se o paciente estiver pronto, ligar o equipamento.

Questão 4
Lokomst p.1

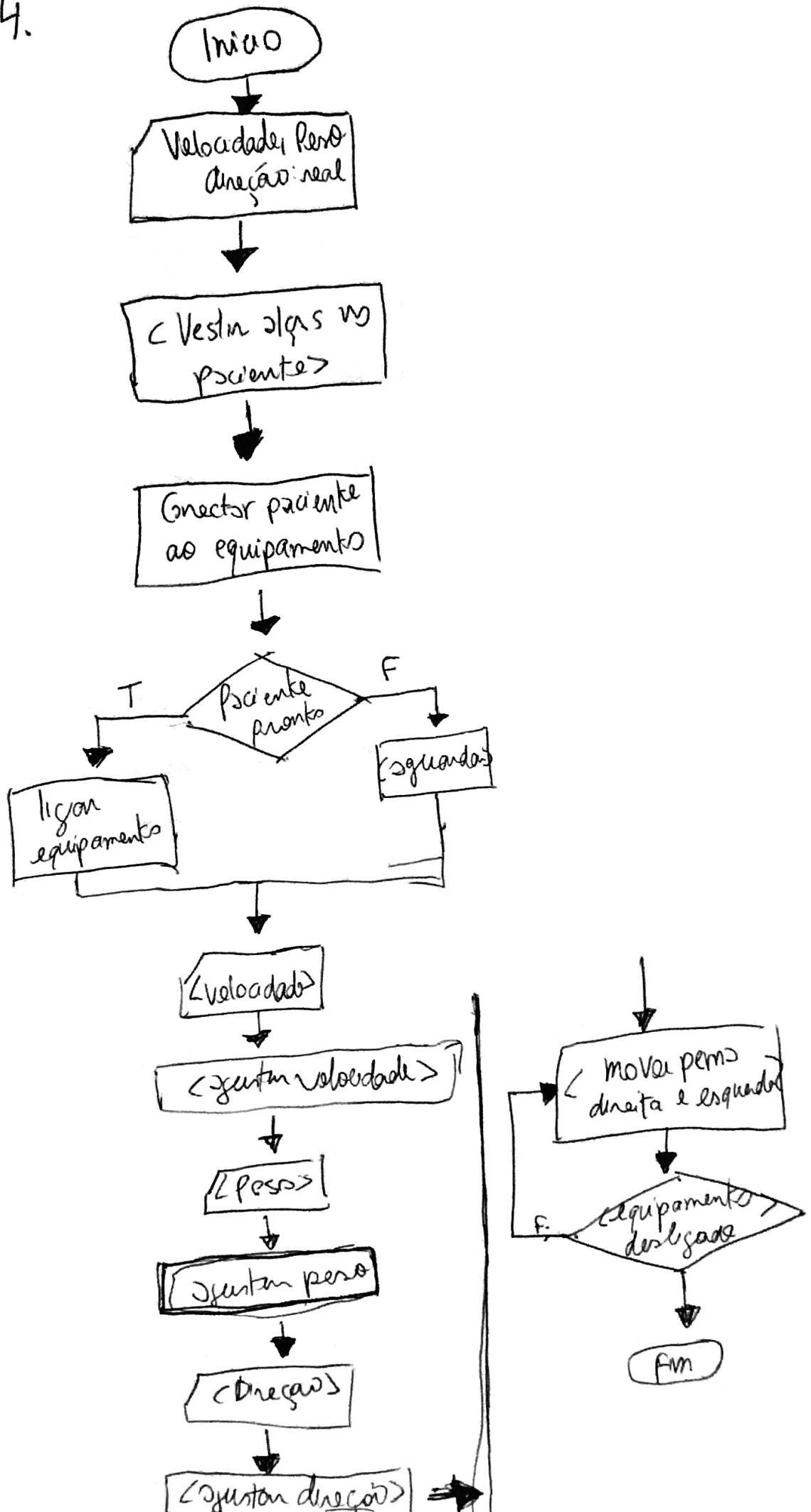


Lokomst p. 2



Questão 4.

Zeno G



Questão 5

Algoritmo - funcionamento Lokomat

Var Peso, Altura, Velocidade: real

Início

< Medir costs >

< Colocar o cintos costs >

< Subir o paciente no rampa >

< Pegar o controle >

< Abaixar suporte dinâmico >

Enquanto < o suporte levanta > faça < retirar cadeira de rodas do paciente >

Fim- enquanto

< Deixar o paciente suspenso >

< Encaixar braços robóticos do exoesqueleto >

Leia Altura

< Ajustar altura do exoesqueleto de acordo com o quadril >

< Ajustar fitas elásticas da coxa, antebraço, tornozelo >

< Alinhar o quadril e os joelhos do paciente com o eixo do exoesqueleto >

< Ajustar alças do pé >

Início- Se

Se < o paciente estiver pronto >

então

escreva < clicar em training >

Fim- se

< Iniciar marcha suspensa >

< Ajustar o controle >

< Descer o suporte para marcha no solo >

Leia Velocidade

< Ajustar velocidade da esteira >

Leia Peso

< configurar peso do paciente >

< Acompanhar desempenho no monitor >

Algoritmo funcionamento ZeroG

Var Velocidade, Peso, Direção

Início

<segurar alças do suporte>

<Ajustar alças ~~do suporte~~ nos quadris>

<ajustar alças nas costas do paciente>

<conectar paciente ao equipamento>

Início - se

Se o paciente estiver pronto >

então

escreva <ligar o equipamento>

Senão

escreva <esperar o paciente>

Fim - se

Ler Velocidade

<Ajustar velocidade>

Ler Peso

<Ajustar peso>

Ler Direção

<Ajustar Direção>

Repita

<Mover perna direita>

<Mover perna esquerda>

Até que <equipamento desligado>