Questão L.

Descrição nomativa Lokomat.

Medir coxo

Colocar o cinto nas costas

Subir o pociente na rampa

Pegar o controle

Dar o comando de abaixar o suporte dinâmico

Enquento o suporte levente, retirar codeijas de rodas do paciente

Deixar o pavente suspenso

Enculrar os braços robóticos do exoesqueleto

Ajuster etters de escerquelle de accorde com la quadril

Ajustar fitas elasticas do copa, cintro e tomogelo

Alinhar o quadril e os jaelhos do paciente com o exo do exoesqueleto

Afristar algas do pé

Se o paciente entiue pronto, Clicar em braining

Iniciar a march. Surpenson

Duran suporte poro morcho no solo

Ajustar veloudade de estura

Configurar perso de paciente

Acomponhar disempenha no monitor

Desaigin nomotions Zero G Segunar alors do suporte

Ajustar algas nos quadus

Agustor algas mas coxas do parimhe

Conactor o pociente no edniborento

Apuster Veloudade

Questr peso

Druster grieczo

Mover perms duruts

Mover perns esquedo

Question 2

Momoro: esteiro, Cinto, suporte dinâmico, fitas elásticas, cadeira de rodas, exo esquello, Processador: ajustarfitas, Medir Coxa, Pesar controla, Agustar Exocasqualito, Agustar Estura, Agustarlandrole;

Contrado: Controle, mourse | Saids; Monitor

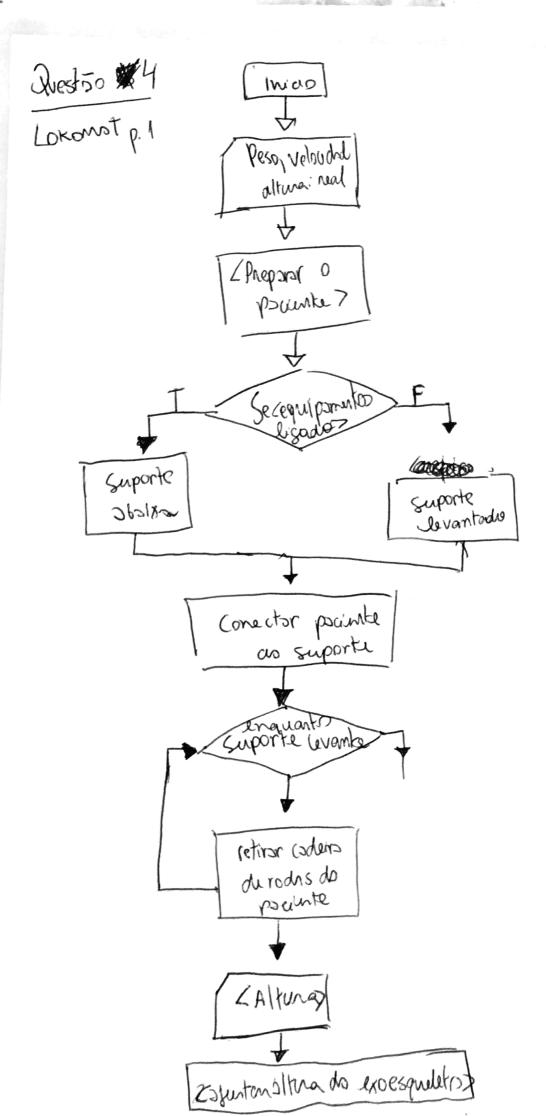
ZeroG:

Memoria: 21gas, suporte, equipamento, Peso, Diuso, Memoria

Processador: DyuntarPesa, AyuntarVelocidada, Ayuntar Duregia, Zigar Equipamento, Dyuntar algas

Entando: tablet | saida: Aplicativo

Estudoros de upetição: Enquento o suporte luento, retiror o codem de roches do paciente; Estuturos de decisón: Se o paciente entiren pronte, clicar em haining, Repte Maren poma directa; Repita Mour forma liquida; Se o psainte entirer printo, liçar o equipamilo.



Lokanst p. 2 Iwao-si Paciente priento aguardan clicar em trature Fim_ Se C Inician marcho suspensas zveloedada ababader notruge ZP8507 (Configuran perso do pacientes) (somponhor desempenho no montorz Fim

Ruestor #4. mivo Zeno G Veloadade, Pero anejav real c Vestin algas vo pscientes Gnector paciente ao equipaments Bounte pronto Squardas ligon equipaments Zvoloadado? mover pems (yester voloedade > dineita è esquado [Pers> agripamento des logado Juston perso Fm (Dregar)

(Synton direcois)

Questin 5 Algoritmo - funcionamento lakamat Vor Peso, Altura, Velocipade: rest mao < Medir COTS> ∠ colocor o cintonos costos> < subtro povente no rampo> Enquento < o suporta levanta> faça < retimar cadeira de nadar do paciente> < Pegar o controle> Z Abaixar suporte dinâmico> firm- enquanto ¿Deixar o pociente sufferno> z encaixar braços robráticos do Rocesquello> < Ajustan altura do exonqueleto de scordo com o quadril > < Agustan fitas elastroas da coxa, cintura, tornogelo> C Alinhor a quadral e os joelhos do paciente com o eixo do exoesqueleto < Ajustan algan do péz Iniao-Se Se co paciente estilu pronto> erawa Z chear em training> Fim_se <iritian marcha surpensa> < Apontan a controle> < Desar o superte para mancha me rolo> Leva Velocidade CAjuston voloe dade da esterio> Leia Pero c configurar perso do paremte? < Acompanhon desempenho no montos>

Algoritmo_funaonsmuntoZero & Var Veloudrody Peso, Duragão Wao < seguran alças do suportes C Dyustan alças de porto nos quadris> < agentar alça nas coras do parentes Conector pacumbe as equipamentos man- se Se co possente estruer pronto > escuva cligar o equipamento> enters Senas esaeva cerpenar o pocimbe? Pim-re Leia Velocidade Chyuta reloudade? Leva Pero < Agustar pesa> Lua Direcces < Agustan Directão Repite ZMOVER perma durita> Mover perne esquedos> Até que ¿ equipaments distigados