				Tabla 1	l : Alcanzar :l	R	
Distancia recorrida		Tiem	po (TMU)		Mano en movimiento		
(pulgada)	A	В	C o D	E	A	В	Caso y descripción
1/2 o menos	2.0	2.0	2.0	2.0	1.6	1.6	A Alcanzar un objeto en posición fija, o un objeto
1	2.5	2.5	3.6	2.4	2.3	2.3	la otra mano o sobre el cual descansa la otra
2	4.0	4.0	5.9	38	3.5	2.7	mano.
3	5.3	5.3	7.3	5.3	4.5	3.6	
4	6.1	6.4	8.4	6.8	4.9	4.3	B Alcanzar un solo objeto en una posición que
5	6.5	7.8	9.4	7.4	5.3	5.0	puede variar ligeramente de un ciclo a otro.
6	7.0	8.6	10.1	8.0	5.7	5.7	
7	7.4	9.3	10.8	8.7	6.1	6.5	C Alcanzar un objeto mezclado con otros en un
8	7.9	10.1	11.5	9.3	6.5	7.2	grupo, de manera que es necesario buscar y
9	8.3	10.8	12.2	9.9	6.9	7.9	seleccionar.
10	8.7	11.5	12.9	10.5	7.3	8.6	D Alcanzar un objeto muy pequeño o donde se
12	9.6	12.9	14.2	11.8	8.1	10.1	requiere un agarre preciso.
14	10.5	14.4	15.6	13.0	8.9	11.5	
16	11.4	15.8	17.0	14.2	9.7	12.9	E Alcanzar una posición indefinida para poner la
18	12.3	17.2	18.4	15.5	10.5	14.4	mano en posición con el fin de equilibrar el
20	13.1	18.6	19.8	16.7	11.3	15.8	cuerpo o para el movimiento siguiente o fuera de la trayectoria.
22	14.0	20.1	21.2	18.0	12.1	17.3	на паусскина.
24	14.9	21.5	22.5	19.2	12.9	18.8	
26	15.8	22.9	23.9	20.4	13.7	20.2	
28	16.7	24.4	25.3	21.7	14.5	21.7	
30	17.5	25.8	26.7	22.9	15.3	23.2	

Tabla 2:Mover:M									
Distancia		Tier	npo (TMU))		Holgura por peso			
recorrida (pulgada)	A	В	C	Mano en movimiento B	Peso (lb) hasta	Factor	Constante (TMU)		Caso y descripción
1/2 o menos	2.0	2.0	1.7	1.7	2.5	0	0	A	Mover el objeto a la otra
1	2.5	2.9	3.4	2.3	2.3	0	U		mano o contra un tope.
2	3.6	4.6	5.2	2.9	7.5	1.06	2.2		
3	4.9	5.7	6.7	3.6	7.3	1.00	2.2		
4	6.1	6.9	8.0	4.3	12.5	1.11	3.9		
5	7.3	8.0	9.2	5.0	12.3	1.11	3.9		
6	8.1	8.9	10.3	5.7	17.5	1.17	5.6	В	Mover el objeto a una localización aproximada o indefinida.
7	8.9	9.7	11.1	6.5	17.3				
8	9.7	10.6	11.8	7.2	22.5	1.22	7.4		
9	10.5	11.5	12.7	7.9	22.3				
10	11.3	12.2	13.5	8.6	27.5	1.28	9.1		
12	12.9	13.4	15.2	10.0	21.3				
14	14.4	14.6	16.9	11.4	32.5	1.33	10.8		
16	16.0	15.8	18.7	12.8	32.3	1.33	10.6		
18	17.6	17.0	20.4	14.2	37.5	1.20	1.39 12.5		
20	19.2	18.2	22.1	15.6	37.3	1.39	12.3		
22	20.8	19.4	23.8	17.0	42.5	1.44	14.3	C	Mover el objeto a una
24	22.4	20.6	25.5	18.4	42.3	1.44	14.3		localización exacta.
26	24.0	21.8	27.3	19.8	47.5	1.50	16.0		
28	25.5	23.1	29.0	21.2	41.3	1.30	16.0		
30	27.1	24.3	30.7	22.7					

		Tal	ola 3: Gi	rar y ap	licar pre	esión: T	y AP				
				T	iempo en T	MU para g	rados de gi	iro			
Peso	30°	45°	60°	75°	90°	105°	120°	135°	150°	165°	180°
Pequeño: 0 a 2 lb	2.8	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4
Mediano: 2.1 a 10 lb	4.4	5.5	6.5	7.5	8.5	9.6	10.6	11.6	12.7	13.7	14.8
Grande: 10.1 a 35 lb	8.4	10.5	12.3	14.4	16.2	18.3	20.4	22.2	24.3	26.1	28.2
plicar presión Caso A: 10.6 TMU. Aplicar presión Caso B: 16.2 TMU											

	Ciclo comple	eto	Componentes			
Simbolo	TMU	Descripccion	Simbolo	TMU	Descripccion	
APA	10.6	AF+DM+RLF	AF	3.4	Aplicar fuerza	
APB	16.2	APA+G2	DM	4.2	Mantener fuerza minima	
			RLF	3	Soltar fuerza	
			G2	5.6	Agarrar de nuevo	

	Tabla 4: Agarrar: G							
Caso	Tiempo (TMU)	Descripción						
1A	2	Agarrar, para recoger: Objeto pequeño, mediano o grande en sí mismo, fácil de agarrar.						
1B	3.5	Objeto muy pequeño o que se encuentra sobre una superficie plana.						
1C1	7.3	Interferencia con el agarre en la base y un lado de un objeto casi cilíndrico. Diámetro mayor a 1/2"						
1C2	8.7	Interferencia con el agarre en la base y un lado de un objeto casi cilíndrico. Diámetro de 1/4" a 1/2".						
1C3	10.8	Interferencia con el agarre en la base y un lado de un objeto casi cilíndrico. Diámetro menor a 1/4".						
2	5.6	Agarrar de nuevo.						
3	5.6	Agarrar para trasladar.						
4A	7.3	Objeto mezclado con otros por lo que ocurren alcanzar y seleccionar. Mayor de 1" X 1" X 1".						
4B	9.1	Objeto mezclado con otros por lo que ocurren alcanzar y seleccionar. De 1/4" X 1/4" X 1/8"a 1" X 1" X 1".						
4C	12.9	Objeto mezclado con otros por lo que ocurren alcanzar y seleccionar. Menor de 1/4" X 1/4" X 1/8".						
5	0	Agarre de contacto, deslizamiento o agarre de gancho.						

	Tabla 5: Posicionar :P						
Clase de ajuste		Simetria	De fácil manejo	De difícil manejo			
1: Holgado	No requiere presión .	S	5.6	11.2			
		SS	9.1	14.7			
		NS	10.4	16.0			
2: Estrecho	Requiere presión ligera.	S	16.2	21.8			
		SS	19.7	25.3			
		NS	21.0	26.6			
3: Exacto	Requiere presión fuerte.	S	43.0	48.6			
		SS	46.5	52.1			
		NS	47.8	53.4			
*Distancia recorrid	*Distancia recorrida hasta enganche: l" o menos.						

	Tabla 6: Soltar: RL						
Caso	Tiempo (TMU)	Descripción					
1	2.0	Soltado normal abriendo los dedos como movimiento independiente.					
2	0.0	Soltado de contacto.					

Tabla 7: Tempo de recorrido del ojo y enfoque del ojo: ET y EF

Tiempo de recorrido del ojo = 15.2 x T/D TMU, con un valor máximo de 20 TMU.

donde T = distancia entre los puntos desde donde empieza y hasta donde termina el recorrido del ojo.

D = distancia perpendicular desde el ojo hasta la línea de recorrido T.

Tiempo de enfoque del ojo = 7.3 TMU.