**Checklist para análisis de la marcha con anclaje al marco robótico**

**Preparación de pegatinas:**

Frontal (8): cadera, rodilla, tobillo y punta del pie.

Lateral izq (5): trocánter, rodilla, tobillo, pie lateral, talón.

Corsé (1): cadera lateral.

Pegatinas marco (2-4).

Pegatinas cinta (2-4).

**Recolección de medidas**

Edad, altura, peso, long muslo, long tibia, altura pie.

**Colocación de pegatinas**

**Colocación de cinta para situar las cámaras y cinta siempre en el mismo lugar**

**Recolección de datos (2 trials de 10 ciclos por prueba por sujeto)**

1. Captura estática.
2. Capturas dinámicas.

**Poner a grabar las 2 cámaras en horizontal siendo visibles las pegatinas.**

**A velocidad 0,5 m/s (1,8km/h) y a velocidad 1 m/s (3,6 km/h)**

* Cinemática baseline sin el corsé en cinta (CL05 y CL1).
* Cinemática con el corsé en cinta (CC05 y CC1).
* Cinemática con el corsé anclado al marco, barras libres, en cinta (CML05 y CML1).
* Cinemática con el corsé anclado al marco, restringiendo las barras, en cinta (CMR05 y CMR1).