BILAN FONCTIONNEL DE LA CHEVILLE

Nom et prénom :	VILLANUEVA VARGAS GERMAN RAFAEL
Date de naissance :	07/04/1992
Sexe :	M
Taille :	200cm
Poids :	100kg
Côté opéré :	Gauche
Date de l'operation :	12/10/1996
Type d'intervention chirurgicale :	LOBOTISATION DE

Date du rapport : 01/07/2025
Date du test numero T1 : 30/06/2025

Cabinet Kinesithérapie SCP 9 bis - 9 bis Route de Launaguet, 31200 Toulouse
scp9bis@gmail.com - 05 61 57 13 13

Legende tableau	Bon	Moyen	Insuffisant

Amplitudes articulaires	Membre sain T1	Membre opéré T1
Flexion Plantaire (°)	115	152
Flexion Dorsale - Test WBLT (cm)	98	64
Flexion Dorsale (°)	352.8	230.4

Périmetres	Membre sain T1	Membre opéré T1
Mollet (cm)	77	29
Sommet rotule +10(cm)	134	38
Sommet rotule +20(cm)	69	56

	T1
Test ALR-RSI	73/100

Tests et ratios de force isométrique

	Membre sain T1	Membre opéré T1	Asymétrie T1
Fmax releveurs (N)	115	33	-71%

	Membre sain T1	Membre opéré T1	Asymétrie T1
Fmax soleaire (N)	36	25	-31%

Ratio Everseurs / Inverseurs	Membre sain T1	Membre opéré T1	Asymétrie T1
FMax Everseurs (N)	29	25	-14%
FMax Inverseurs (N)	80	61	-24%
Ratio	0.36	0.41	

Tests de sauts verticaux

Test Squat Jump Bipodal	Hauteur de saut (cm)	RFDMax membre sain (N.s)	RFDMax membre opéré (N.s)	Asymétrie RFDMax
T1	147	12	112	833%

Test CMJ Bipodal	Hauteur de saut (cm)	RSI Modifie	RFD Deceleration membre sain (N.s-1)	RFD Deceleration membre opéré (N.s-1)	Asymétrie RFD Deceleration
T1	162	810.00	13	12	-8%

Test DropJump Bipodal	Hauteur de saut (cm)	RSI	RFDMax membre sain(N.s)	RFDMax membre opéré (N.s)	Asymétrie RFDMax
T1	15	0.50	6	3	-50%

Test CMJ Unipodal	Membre sain T1	Membre opéré T1	Asymétrie T1
Hauteur de saut (cm)	263	78	-70%

Test DropJump Unipodal	Membre sain T1	Membre opéré T1	Asymétrie T1
Hauteur de saut (cm)	61	4	-93%
RFDMax (N.s)	47	5	-89%
Temps de contact (ms)	54	6	-89%

Test de Sauts Repetes 10-5	Hauteur moyenne (cm)	P moyenne (W-kg-1)	RSI moyen	% Repartition des forces
T1	16	21	2	sain: 43% / opéré: 57%

Tests fonctionnels

Single leg landing	Observation

Controle du tronc/bassin :

	Bon controle du tronc
1er controle du genou :	Bon controle du genou dans le plan frontal
2e controle du genou :	Réception avec angle de flexion suffisant, bon amorti
Repartition de la charge au niveau du pied	Centrée au medio pied
	Réception exagerée sur avant du pied

Test Broad Jump	**T1**
Distance saut (cm)	78

Hop Test	**Membre sain T1**	**Membre opéré T1**	**Asymétrie T1**
Distance saut (cm)	43	44	2%

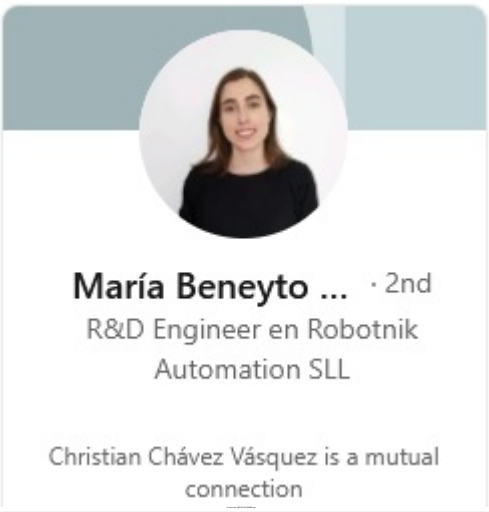
Triple Hop Test	**Membre sain T1**	**Membre opéré T1**	**Asymétrie T1**
Distance totale sauts (cm)	19	19	0%

Cross Over Hop Test	**Membre sain T1**	**Membre opéré T1**	**Asymétrie T1**
Distance totale sauts (cm)	75	46	-39%

Heel Rise Test	**Membre sain T1**	**Membre opéré T1**	**Asymétrie T1**
Distance totale sauts (cm)	123	34	-72%

Single Leg Isometric Heel Raise Hold	**Membre sain T1**	**Membre opéré T1**	**Asymétrie T1**
Distance totale sauts (cm)	104	13	-88%

Photos ajoutées



Point precision	1σ Euclidian distance variation for a point betwee consecutive measurements at focus distance, D.
Local Planarity Precision	1σ Euclidian distance variation from a plane for a set of points within a smaller local region at focus distance, D. [8] [10]
Global Planarity Trueness Error	Average deviation from a plane in field of view a focus distance, D. [9] [10]
Dimension Trueness Error	70-percentile dimension error in field of view at focus distance, D, and typical temperature range
	70-percentile dimension error in field of view wit optimal working distance and typical temperatur range. [11]
	70-percentile dimension error in field of view wit optimal working distance and full temperature range. [11]

Note: The term “accuracy” is composed of a precision component and a tru described in ISO 5725.

---

[6] Some trueness changes may be experienced during warm-up phase.
[7] Point precision is found by measuring an individual point’s capture-to-capture variation the point cloud over multiple consecutive measurements.
[8] Local planarity precision is defined as the average standard deviation of all individual lo

across the entire field-of-view. An individual local standard deviation is found by me
distance from a fitted plane of all individual points within a small local region, e.g., 50 by 5
[9] Global planarity trueness error is found by measuring the distance of all individual points
a flat reference surface. Can also be interpreted as flatness.
[10] Measured using the unfiltered, raw output of a single-acquisition 3D capture on a Lamb
post processing filters, such as Gaussian filter, can further suppress noise to great effect.
[11] Dimension trueness error is found by measuring the error of multiple calibrated referenc
cloud. A reference distance can be 5 to 50 cm. The calibrated reference object is measure
entire field of view and operating distance, and during exposure of thermal and mec
temperature change, vibration, and shock.

0037540302621083

München, 20.06.2025