



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'opération : 12/10/1996

Type d'intervention chirurgicale : LOBOTISATION DE

Date du rapport : 01/07/2025
Date du test numero T1 : 30/06/2025
Date du test numero T2 : 29/06/2025
Date du test numero T3 : 29/06/2025

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 sain T2	Membre sain T3	Membre opéré T1	Membre opéré T2	Membre opéré T3
Flexion Plantaire (°)	115	117	7 (↓-110.0°)	152	156	7 (↓-149.0°)
Flexion Dorsale - Test WBLT (cm)	98	102	5 (↓-97.0°)	64	68	6 (↓-62.0°)
Flexion Dorsale (°)	352.8	367.2	18 (↓-349.2°)	230.4	244.8	21.6 (↓-223.2°)

Périmètres	Membre sain T1	Membre sain T2	Membre sain T3	Membre opéré T1	Membre opéré T2	Membre opéré T3
Mollet (cm)	77	81	8 (↓-73cm)	29	42	11 (↓-31cm)
Sommet rotule +10(cm)	134	144	6 (↓-138cm)	38	40	7 (↓-33cm)
Sommet rotule +20(cm)	69	79	8 (↓-71cm)	56	61	6 (↓-55cm)

	T1	T2	T3
Test ALR-RSI	73/100	79/100	29/100

Tests et ratios de force isométrique

	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Fmax releveurs (N)	115	33	125	36	7 (↓-94%)	6 (↓-83%)	-14%

	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Fmax soleaire (N)	36	25	42	29	7 (↓-83%)	6 (↓-79%)	-14%

Ratio Everseurs / Inverseurs	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
FMax Everseurs (N)	29	25	36	29	7 (↓-81%)	7 (↓-76%)	0%
FMax Inverseurs (N)	80	61	84	68	6 (↓-93%)	5 (↓-93%)	-17%
Ratio	0.36	0.41	0.43	0.43	1.17	1.40	

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%
T2	153	23	118	413%
T3	5 (↓-148cm)	7 (↓-70%)	12 (↓-90%)	71%

Test CMJ Bipodal	Hauteur de saut (cm)	RSI Modifié	RFD Deceleration membre sain (N.s-1)	RFD Deceleration membre opéré (N.s-1)	Asymétrie RFD Deceleration
T1	162	810.00	13	12	-8%
T2	162	147.27	18	17	-6%
T3	28 (↓-134cm)	20.00	6 (↓-67%)	9 (↓-47%)	50%

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%
T2	21	0. 63	13	7	-46%
T3	9 (↓-12cm)	0. 71	5 (↓-62%)	3 (↓-57%)	-40%

Test CMJ Unipodal	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Hauteur de saut (cm)	263	78	270	84	7 (↓-263cm)	6 (↓-78cm)	-14%

Test DropJump Unipodal	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Hauteur de saut (cm)	61	4	63	8	4 (↓-59cm)	7 (↓-1cm)	75%
RFDMax (N.s)	47	5	54	12	5 (↓-91%)	7 (↓-42%)	40%
Temps de contact (ms)	54	6	59	11	14 (↓-76%)	7 (↓-36%)	-50%

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%
T2	14	20	1	sain 60%	opéré 40%
T3	27 (↑13cm)	27 (↑35%)	27	sain 46%	opéré 54%

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	Réception exagérée sur avant du pied
	Réception exagérée sur le bord interne du pied

Test Broad Jump	T1	T2	T3
-----------------	----	----	----

Distance saut (cm)	78	81	90 (↑9.0 cm)
--------------------	----	----	--------------

Hop Test	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Distance saut (cm)	43	44	50	49	13 (↓-37cm)	10 (↓-39cm)	-23%

Triple Hop Test	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Distance totale sauts (cm)	19	19	23	23	7 (↓-16cm)	6 (↓-17cm)	-14%

Cross Over Hop Test	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Distance totale sauts (cm)	75	46	78	49	14 (↓-64cm)	7 (↓-42cm)	-50%

Heel Rise Test	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Distance totale sauts (cm)	123	34	129	39	11 (↓-118cm)	11 (↓-28cm)	0%

Single Leg Isometric Heel Raise Hold	Membre sain T1	Membre opéré T1	Membre sain T2	Membre opéré T2	Membre sain T3	Membre opéré T3	Asymétrie T3
Distance totale sauts (cm)	104	13	33	23	14 (↓-19cm)	7 (↓-16cm)	-50%

Photos ajoutées



María Beneyto ... · 2nd

R&D Engineer en Robotnik
Automation SLL

Christian Chávez Vásquez is a mutual
connection



MESSE
MÜNCHEN

automatica 2025

The Leading Exhibition for Smart Automation and Robotics

June 24–27, 2025 | Messe München

Opening hours: June 24–26, 09:00–17:00

June 27, 09:00–16:00

automatica-munich.com



0037540302621083

München, 20.06.2025



Grupo A



Let's explore another example of dimension trueness. Let us say you have a CAD model of an accurately machined part that you are certain has some given dimensions. If you measure the part and you compare the captured point cloud of the part with the exact CAD model the difference would be indicative of how good the match would be. So, if you measure an object that is 200 mm long, how close to 200 mm would your 3D measurement be? If our dimension is specified to be below 0.2%, we would then have $200 \text{ mm} * 0.2 \% = 0.4 \text{ mm}$ (400 μm). The measured length will typically be within $\pm 0.4 \text{ mm}$ of the actual length.

The image below shows how trueness error manifests itself in a point cloud of some part. The CAD model of the gears is shown for reference and the points can be seen in green on the left (low trueness error) and in red on the right (high trueness error). There is a clear error in the point cloud scaling in this example.

