

3D全身跟踪

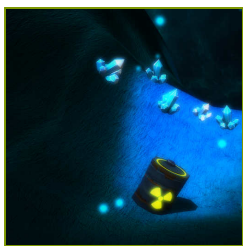
2026.1

硬件要求	3
需要什么？	3
治疗任务数据库	4
运动范围	4
移动时间	8
速度	12
平衡	19
移动精度	23
功能运动	33
分散注意力	91
记忆	93
问题解决	97
专业的	105

需要什么？

请确保希望此模块处于活动状态的 PC 具有 VAST。已安装康复患者面板，满足以下硬件要求：

- 窗户 10/11
- Intel Core i5（第 8 代或更高版本）。重要提示：避免使用超低功耗版本（例如 i5-8250U），因为它们可能无法满足性能要求。首选标准或高性能 CPU。
- 最低：8 GB RAM（建议使用 16 GB 或更高以获得最佳性能）。
- 建议使用与 RTX 3060 或更高版本相当的 NVIDIA 显卡，以确保最佳精度并充分利用 ZED 2 相机的 3D 功能。如果不需要高端性能，任何经济实惠的游戏 GPU（例如 NVIDIA GTX 1050 或更高版本）都应该足以满足基本功能。
- ZED 2



运动范围

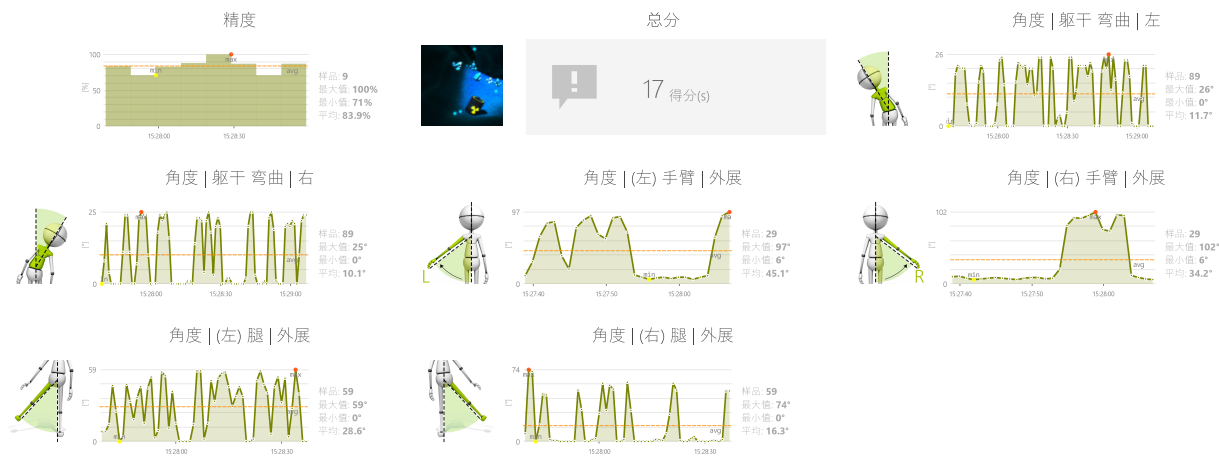
晶体

测量并轻轻激活以增加个人在预定义运动模式中的运动范围。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 角度

目标

- 改善运动范围
- 认知能力
- 对负视觉刺激的反应
- 对正视觉刺激的反应

患者指导

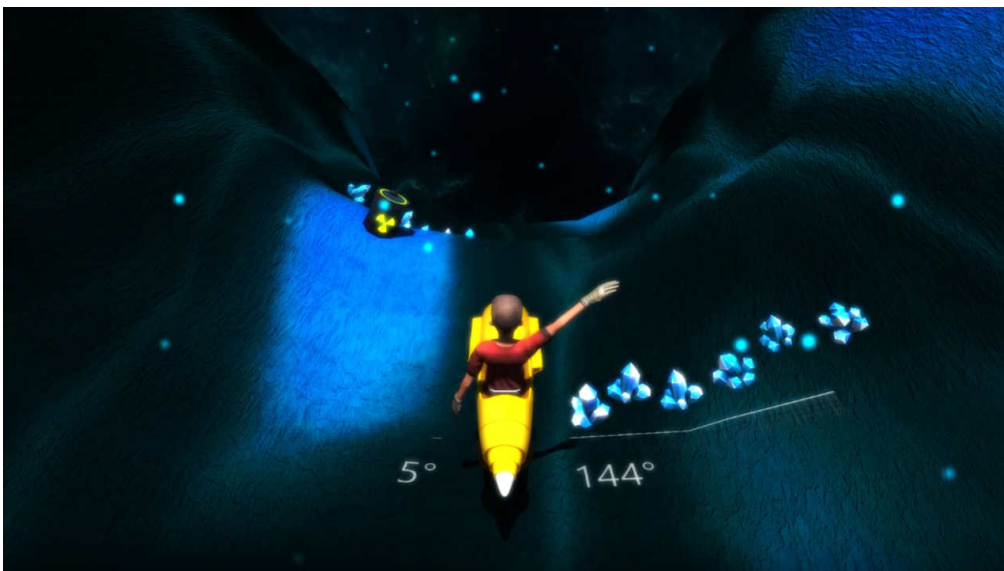
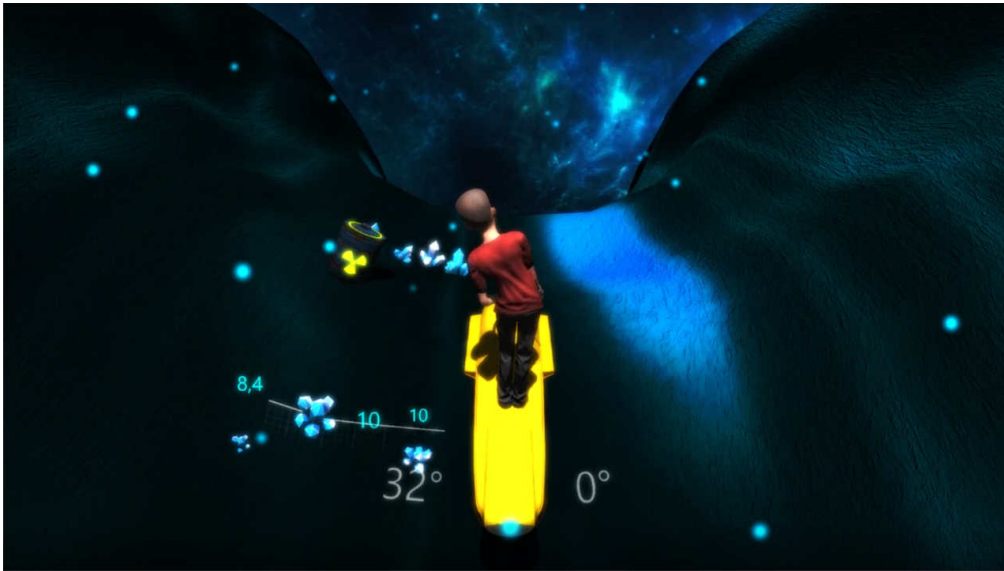
收集晶体，避开放射性桶。



运动范围

晶体

样本设置



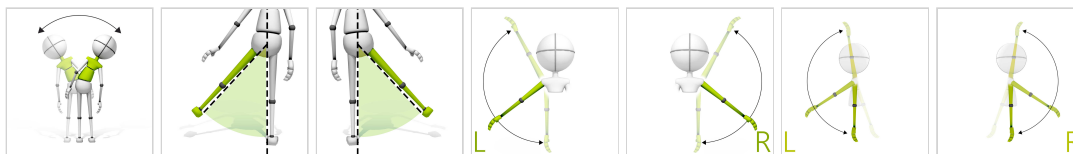


运动范围

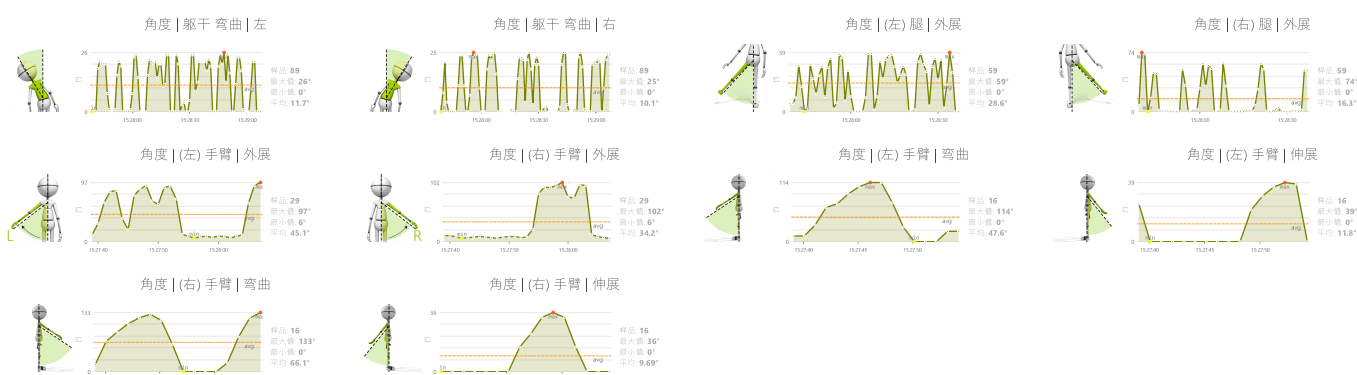
角度评估

测量并轻轻激活以增加个人在预定义运动模式中的运动范围。

控制模式



结果



目标

- 运动范围检查

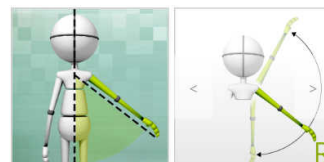
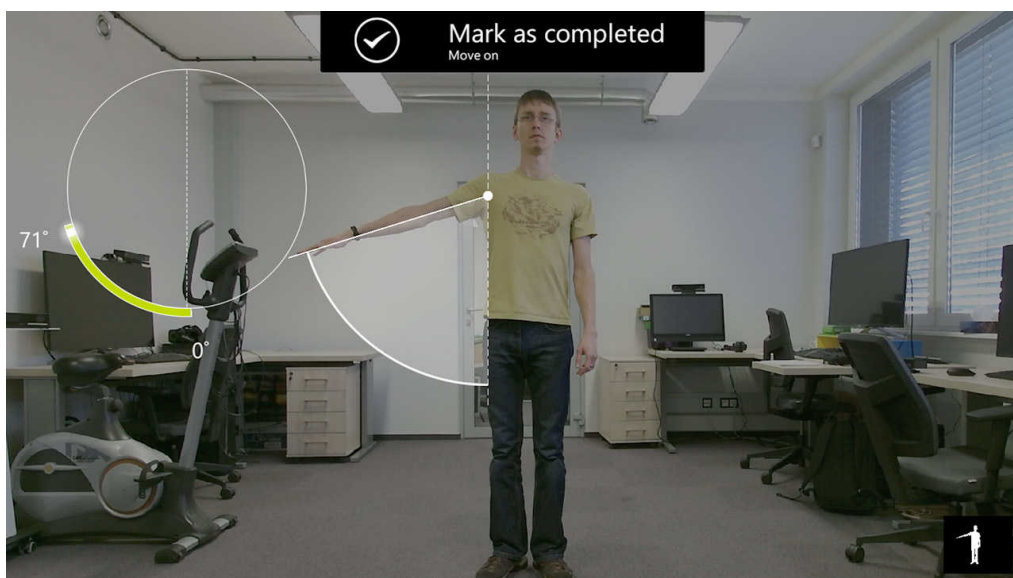
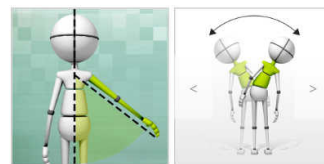
患者指导

系统将测量您的运动范围



运动范围 角度评估

样本设置



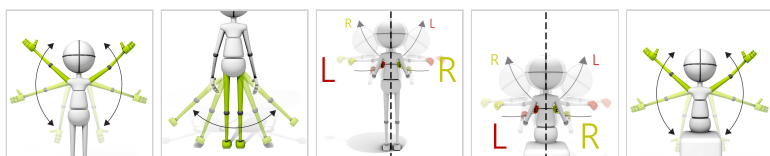


移动时间

反应

测量肢体或身体其他部分运动所需的时间。是从静止状态到目标位置的测量。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 反应的时间
- 与目标的距离

目标

- 运动速度
- 双侧刺激产生的双侧运动
- 对新出现的移动目标的动态响应
- 运动时间比较(左右肢体)

患者指导

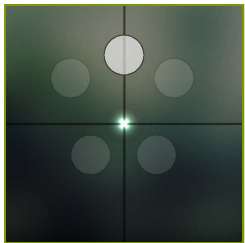
尽快击中目标。然后让自己休息



移动时间 反应

样本设置





移动时间

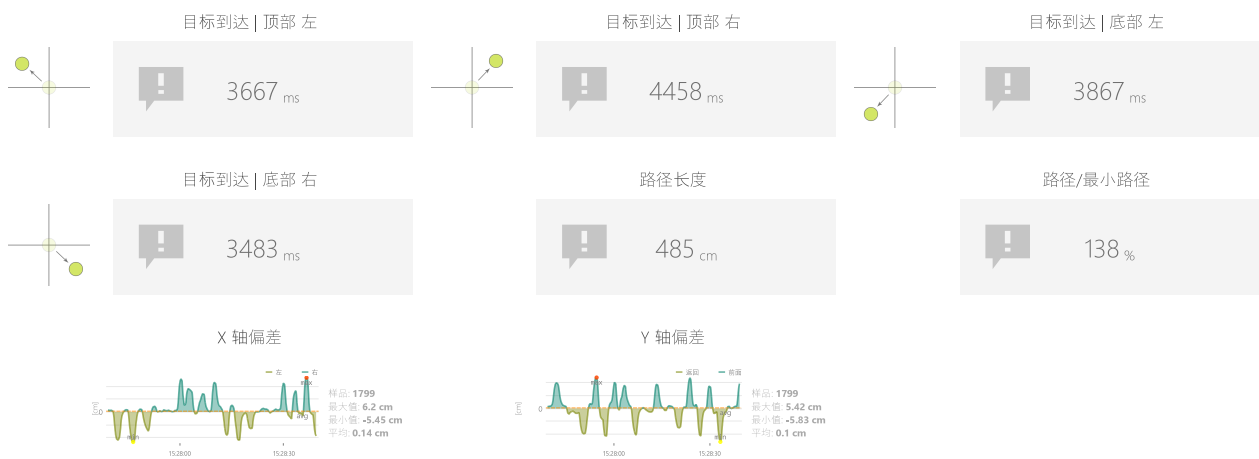
动态测试

测量肢体或身体其他部分运动所需的时间。是从静止状态到目标位置的测量。

控制模式



结果



调整

- 范围
- 显示路径
- 重复
- 定位

目标

- 测试平衡和平衡的极限
- 计划动作的动力学

患者指导

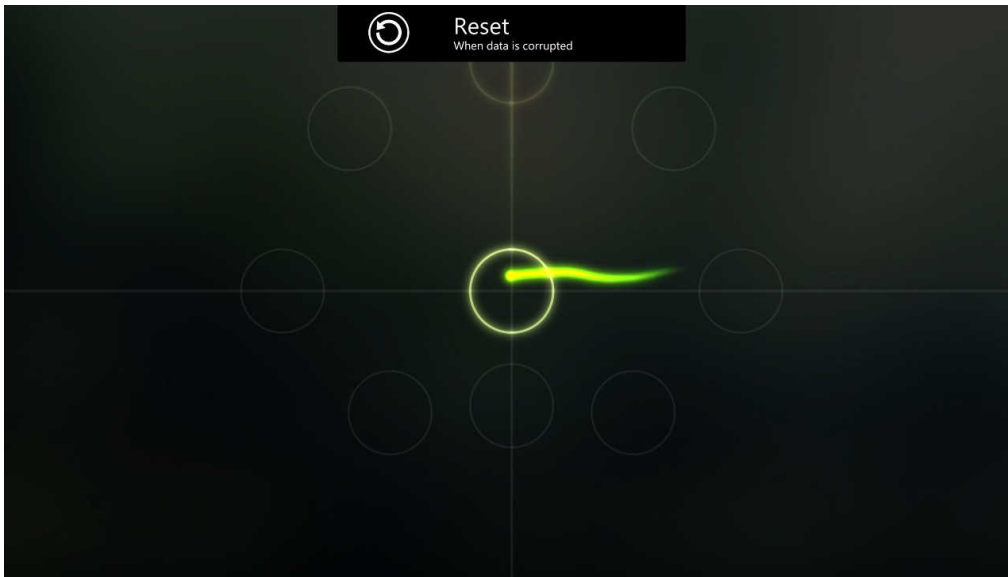
将圆点移动到突出显示的目标并按住片刻。下一个目标将突出显示。

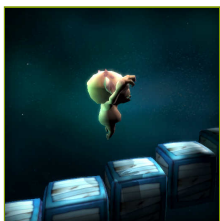


移动时间

动态测试

样本设置

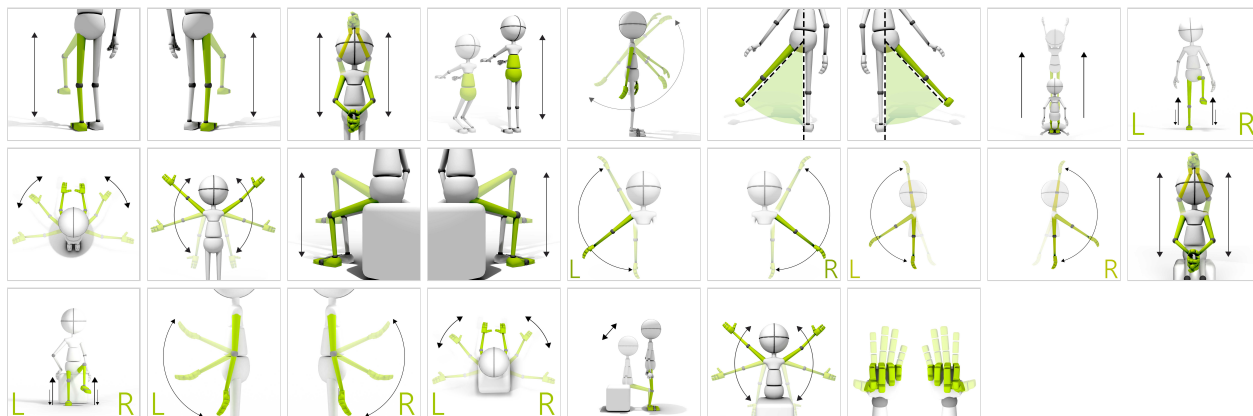




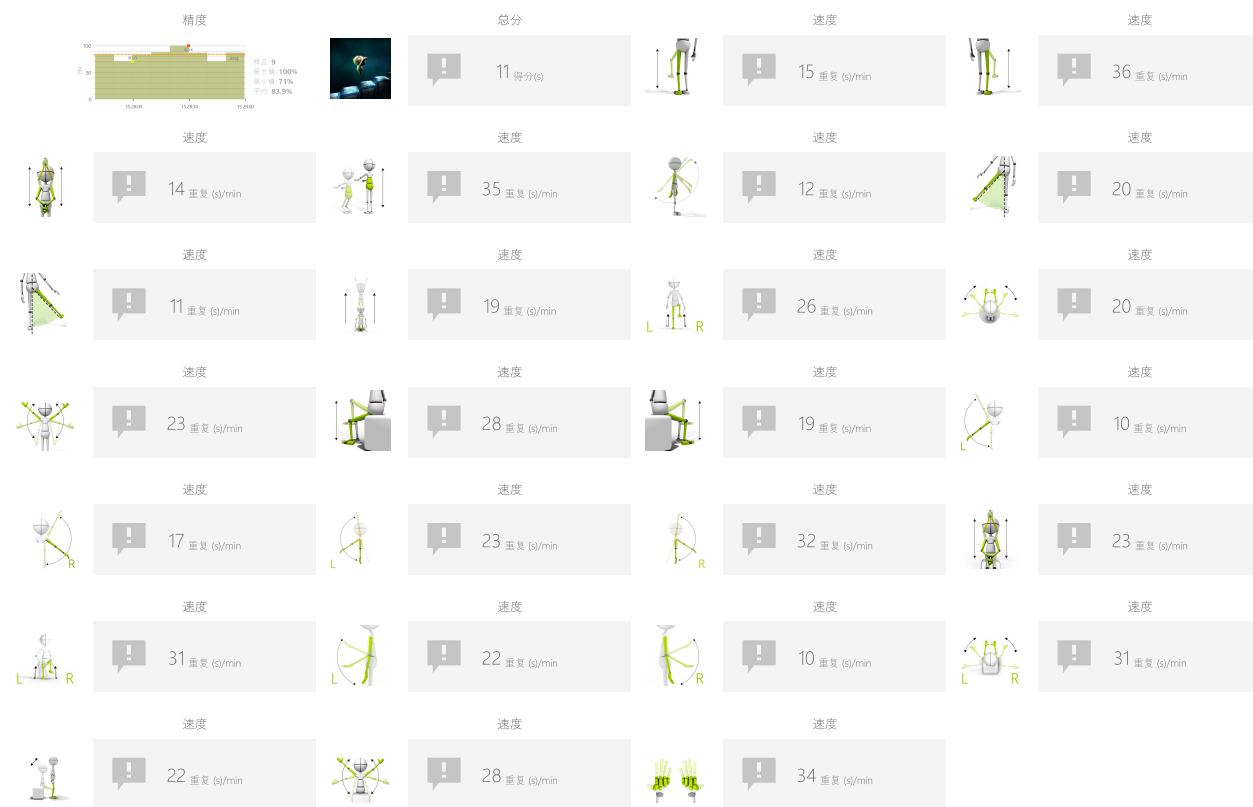
速度 楼梯

测量个人在预定时间间隔内能够执行的特定运动模式的重复次数。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 每层楼的最长时间
- 楼梯的数量
- 暂停长度

目标

- 计划动作的动力学

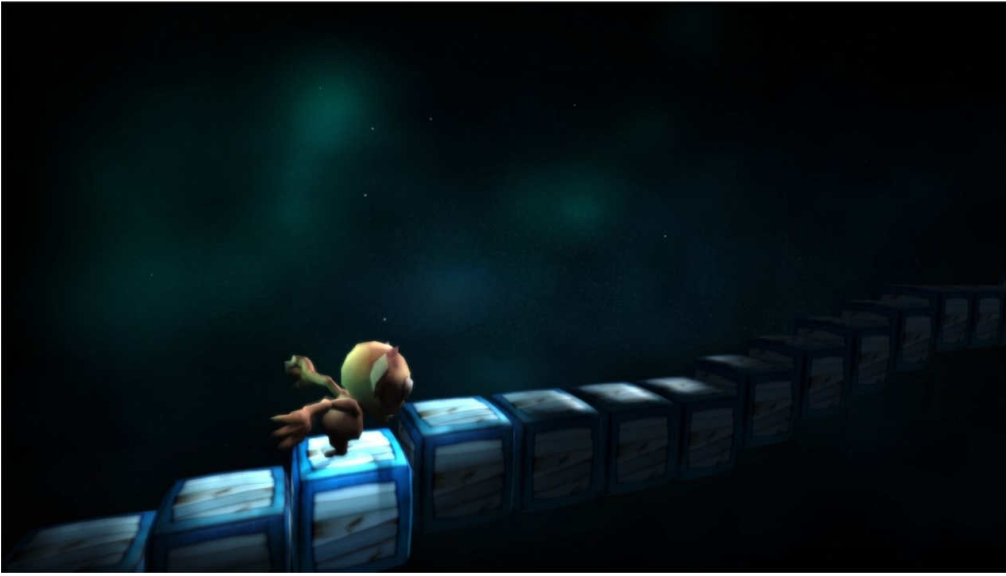
患者指导

在地板消失前快爬上楼梯



速度 楼梯

样本设置



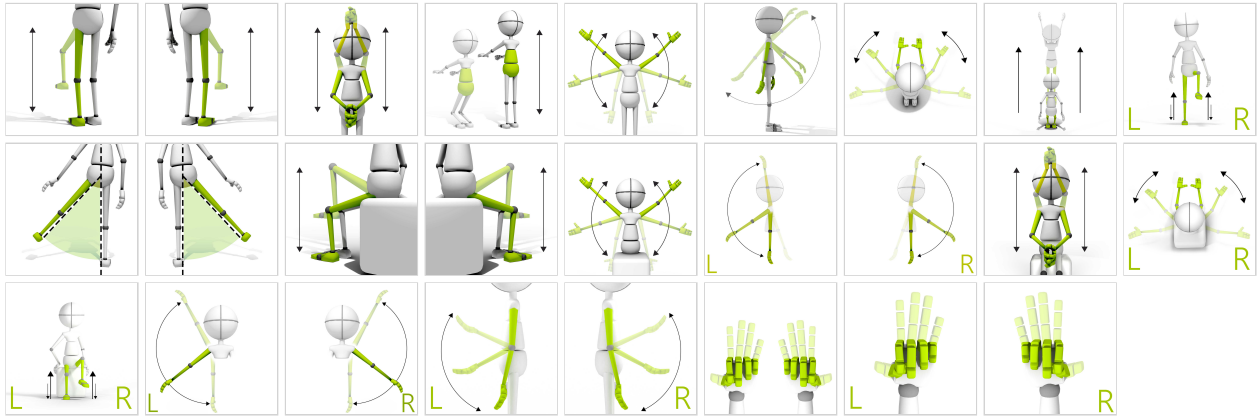
难度 自定义	
时长 90s	范围 20% 80%
每层楼的最长时间 15s	楼梯的数量 5
暂停长度 3	



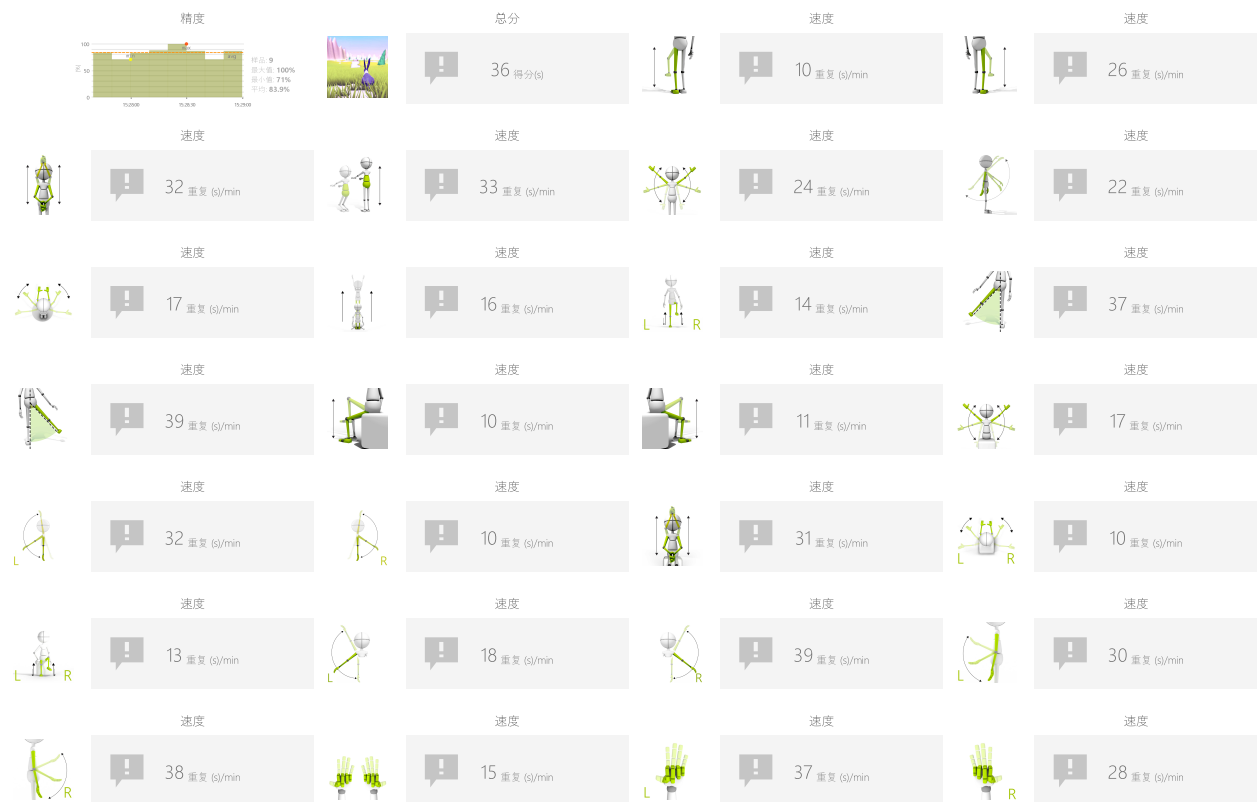
速度 兔

测量个人在预定时间间隔内能够执行的特定运动模式的重复次数。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围

目标

- 运动速度
- 重复运动

患者指导

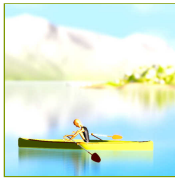
尽可能快地完成整条路线。



速度 兔

样本设置



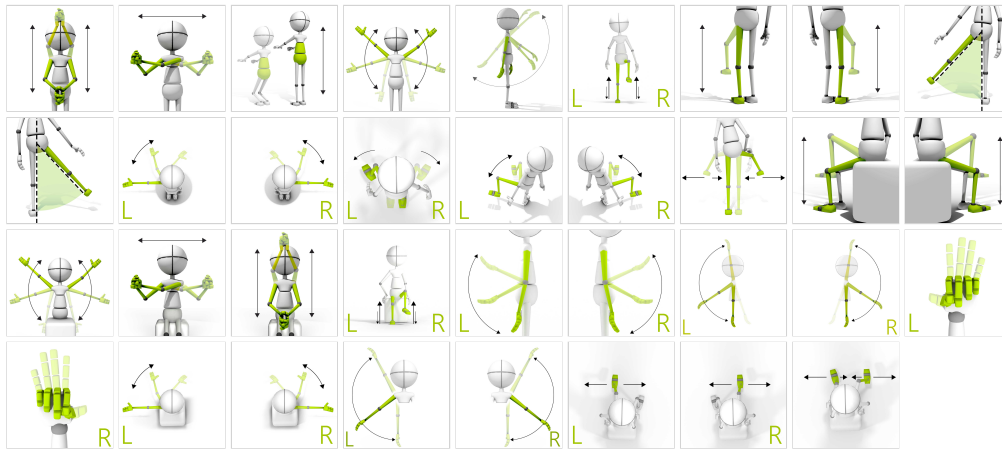


速度

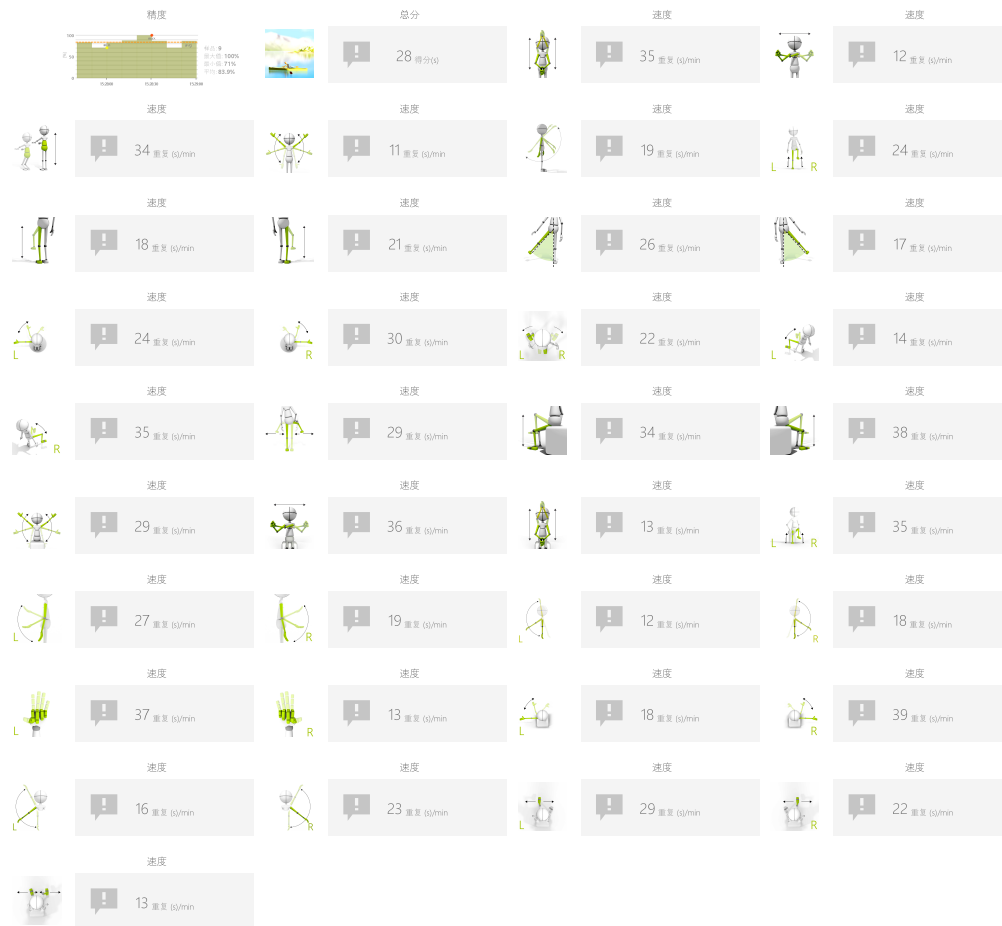
皮艇

测量个人在预定时间间隔内能够执行的特定运动模式的重复次数。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围

目标

- 运动速度
- 重复运动

患者指导

尽可能快地划船。



速度
皮艇

样本设置



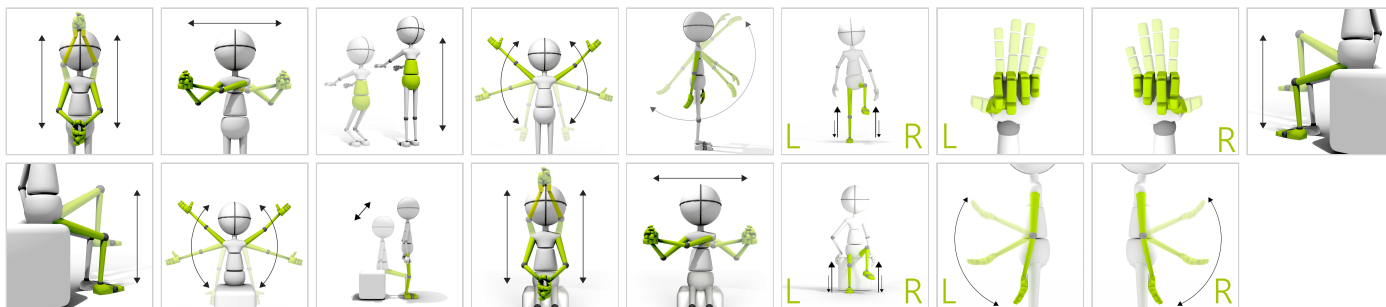


速度

速度测试

测量个人在预定时间间隔内能够执行的特定运动模式的重复次数。

控制模式



结果

	速度 ! 34 重复 (s)/min		速度 ! 25 重复 (s)/min		速度 ! 19 重复 (s)/min		速度 ! 10 重复 (s)/min
	速度 ! 34 重复 (s)/min		速度 ! 37 重复 (s)/min		速度 ! 12 重复 (s)/min		速度 ! 33 重复 (s)/min
	速度 ! 10 重复 (s)/min		速度 ! 17 重复 (s)/min		速度 ! 23 重复 (s)/min		速度 ! 16 重复 (s)/min
	速度 ! 37 重复 (s)/min		速度 ! 30 重复 (s)/min		速度 ! 21 重复 (s)/min		速度 ! 10 重复 (s)/min
	速度 ! 31 重复 (s)/min						

调整

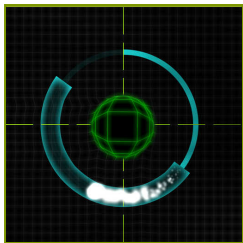
- 完成操作的时间
- 范围

目标

- 运动速度
- 重复运动

患者指导

尽可能多地执行指定的移动模式。



平衡 网格

测量和训练个人在保持预定体重分布的同时执行特定运动模式。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 时期
- 定位

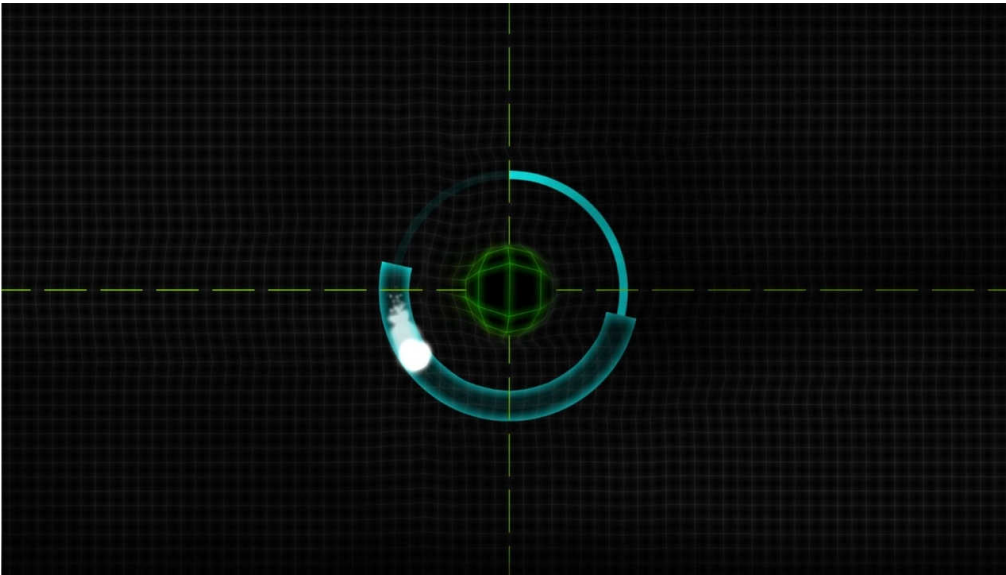
目标

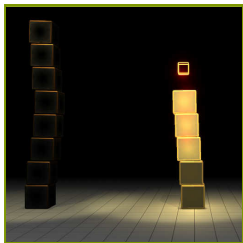
- 平衡训练
- 三维空间运动再现
- 以给定的节奏进行的活动

患者指导

将白色发光点保持在蓝色区域内，并确保出现的凸起位于标线的中间

样本设置



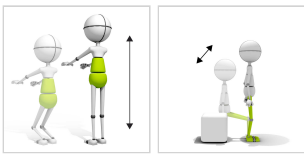


平衡

积木建造者

测量和训练个人在保持预定体重分布的同时执行特定运动模式。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 堆栈高度
- 定位

目标

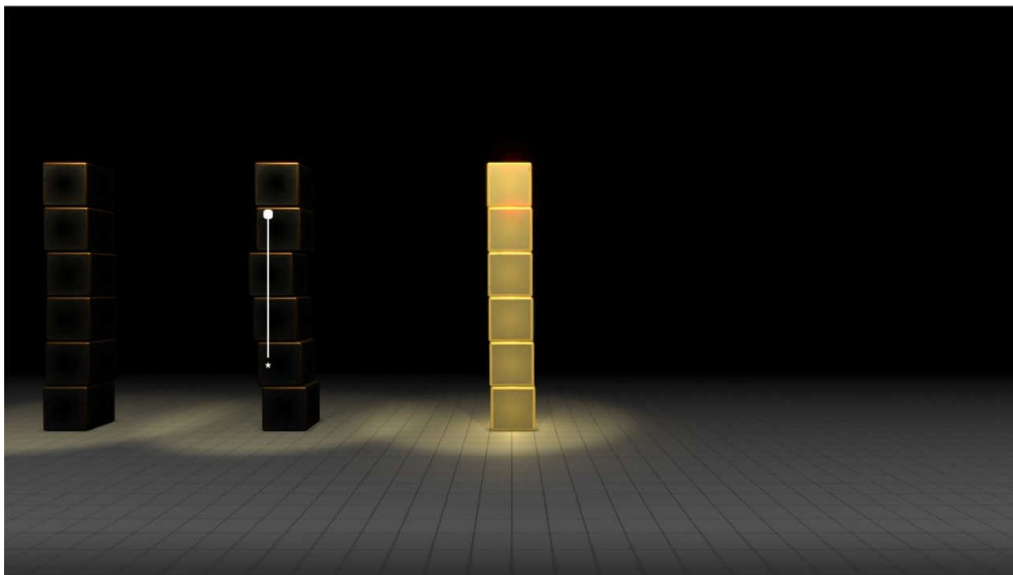
- 运动精度
- 加强肌肉

患者指导

尽可能堆高栈构建



样本设置

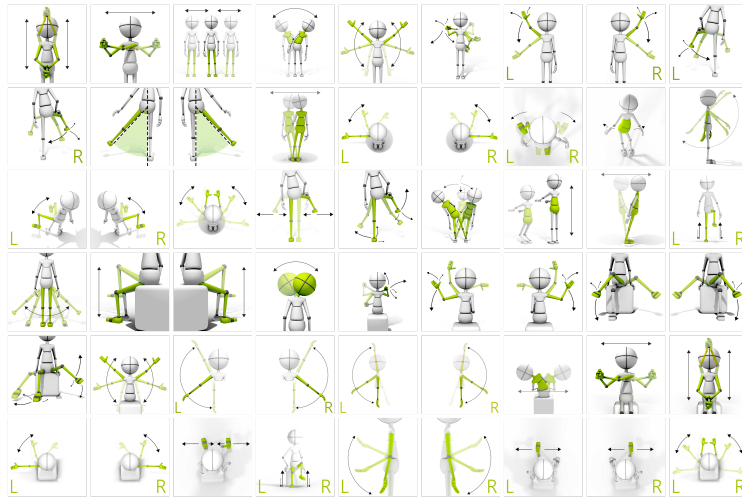




移动精度

测量和训练个人以预定速度和范围执行特定的运动模式

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 对象的速度

目标

- 三维空间运动再现
- 运动计划
- 加强肌肉
- 运动精度
- 视觉运动协调

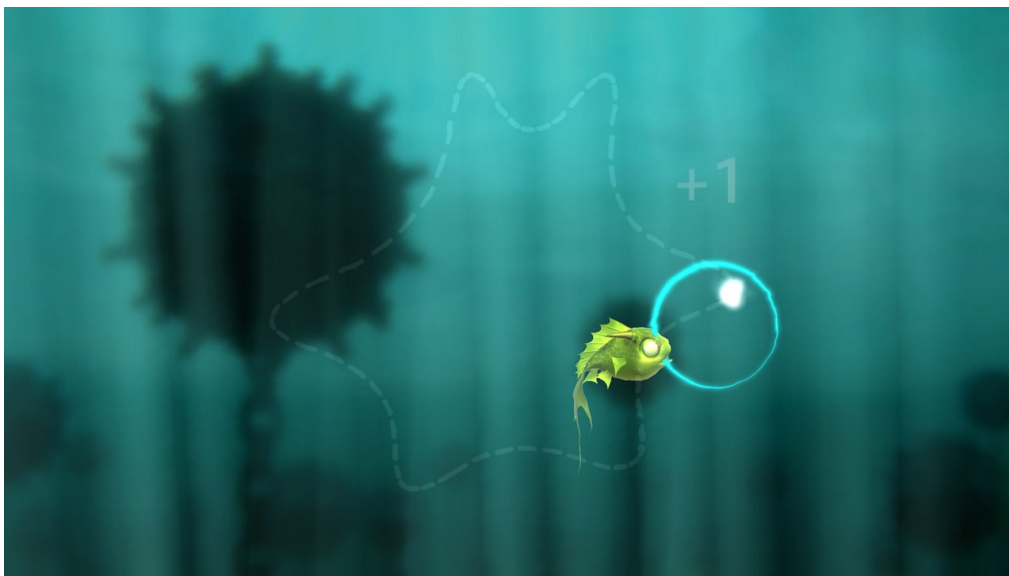
患者指导

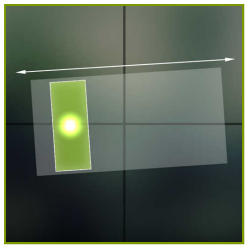
移动蓝色圆圈以保护火花光源免受鱼的伤害。保持火花光源在圆圈内



移动精度 鱼

样本设置



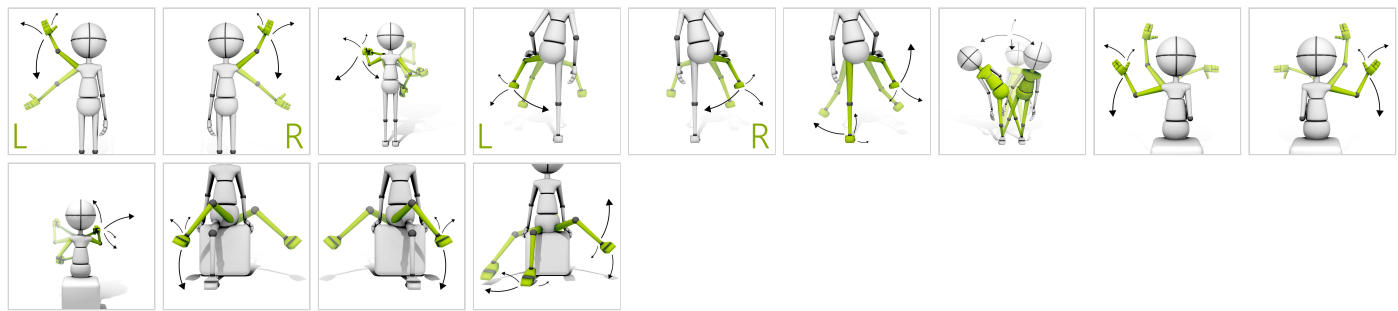


移动精度

钟摆

测量和训练个人以预定速度和范围执行特定的运动模式

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 显示路径
- 时期
- 旋转
- 钟摆高度
- 钟摆宽度

目标

- 三维空间运动再现
- 节奏性
- 以给定的节奏进行的活动
- 运动精度

患者指导

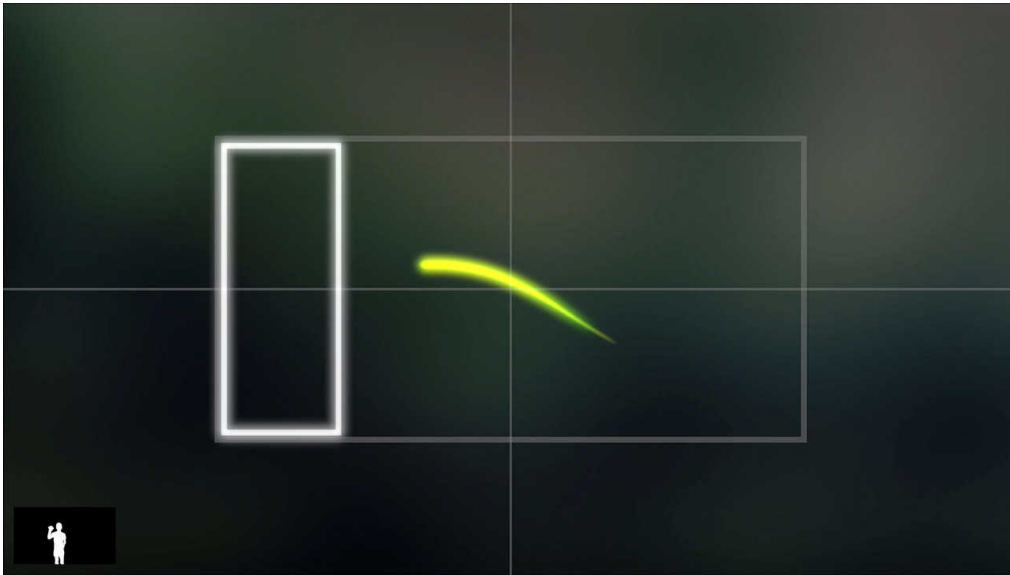
尝试使自己与矩形运动同步。尽你最大的努力留在矩形内

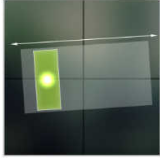


移动精度

钟摆

样本设置





◀

难度

▶

1/2

时长

<

90s

>

范围

80%

20%

20% ↔ 80%

>

显示路径

<

不

>

时期

<

5s

>

旋转

<

0

>

钟摆高度

<

50%

>

钟摆宽度

<

100%

>

定位

<

任何

>

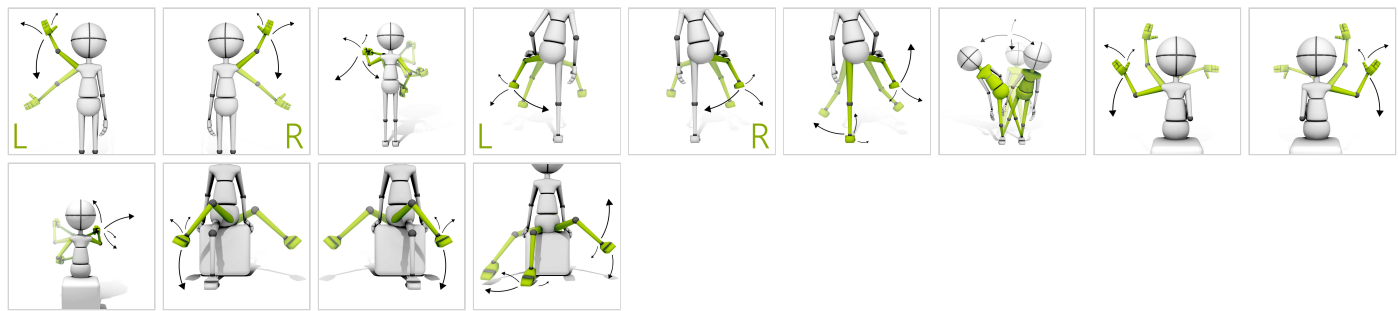


移动精度

追踪

测量和训练个人以预定速度和范围执行特定的运动模式

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 反向
- 显示路径
- 时期
- 半径
- 目标半径

目标

- 三维空间运动再现
- 测试平衡和平衡的极限

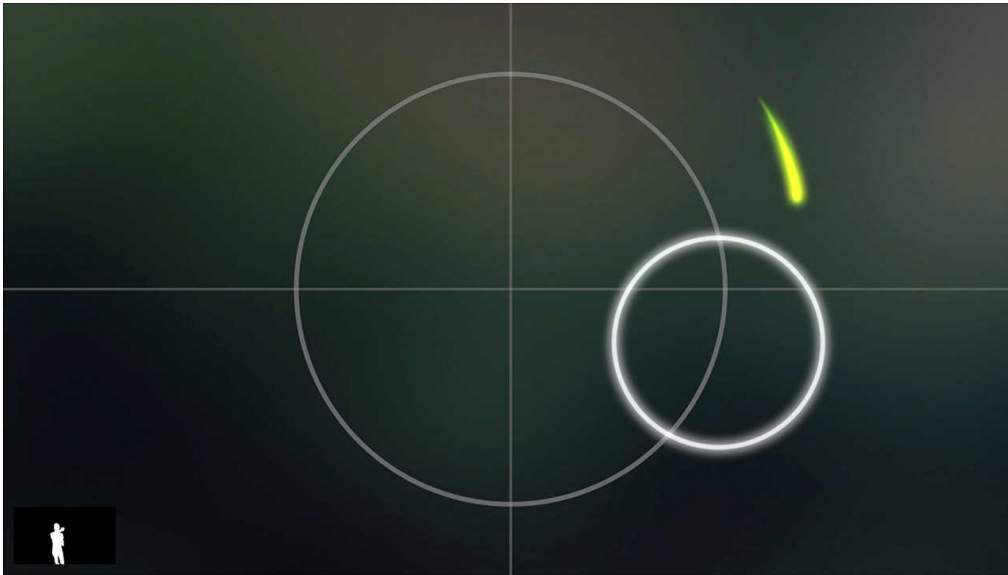
患者指导

试着让自己与圆圈运动同步。尽最大努力留在圈子里

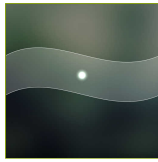


移动精度 追踪

样本设置



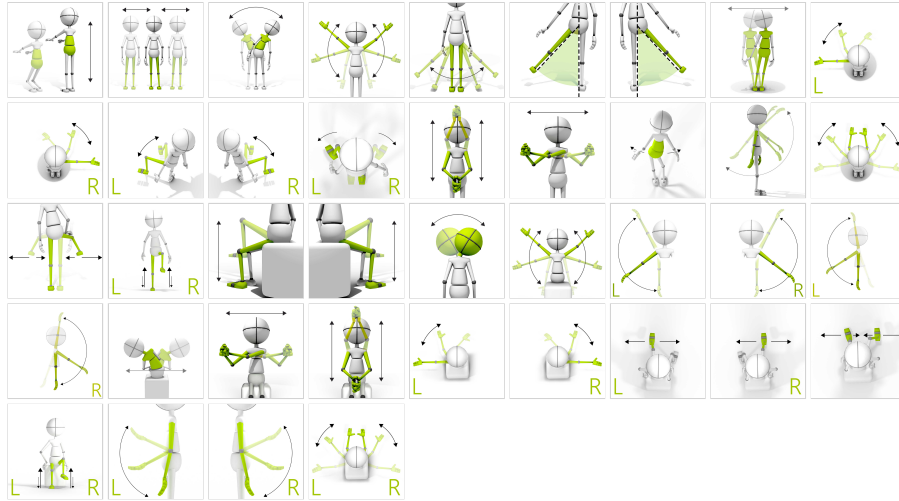
时长 < 90s >	范围 20% ↔ 80% 20% ↔ 80%
反向 < 不 >	显示路径 < 不 >
时期 < 10s >	半径 < 75% >
目标半径 < 75% >	定位 < 任何 >



移动精度 图表

测量和训练个人以预定速度和范围执行特定的运动模式

控制模式



结果



调整

- 图形形状(正弦波或方波、振幅、边界等)。
- 任务持续时间
- 范围
- 定位

目标

- 运动精度
- 以给定的节奏进行的活动
- 重复运动

患者指导

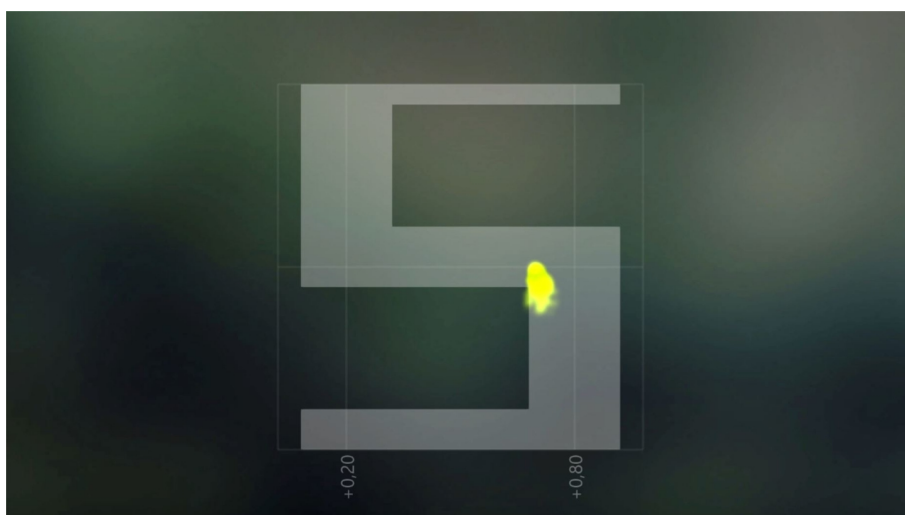
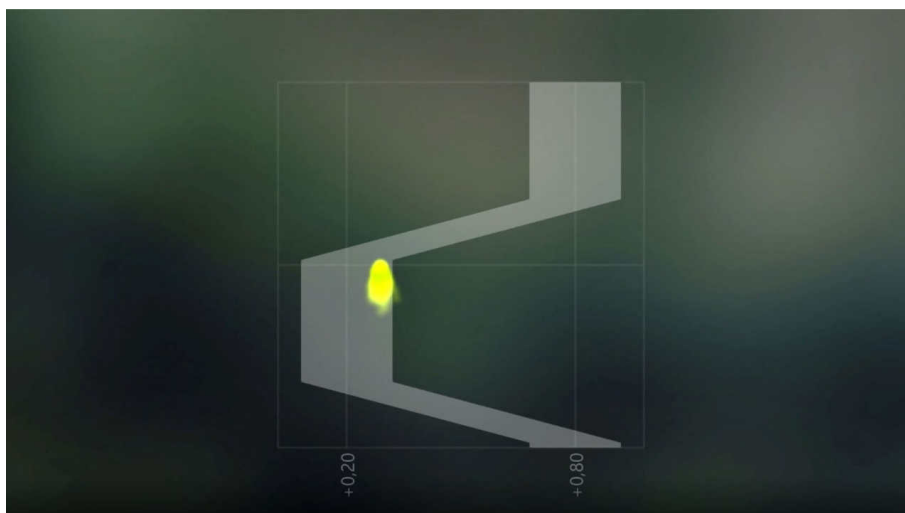
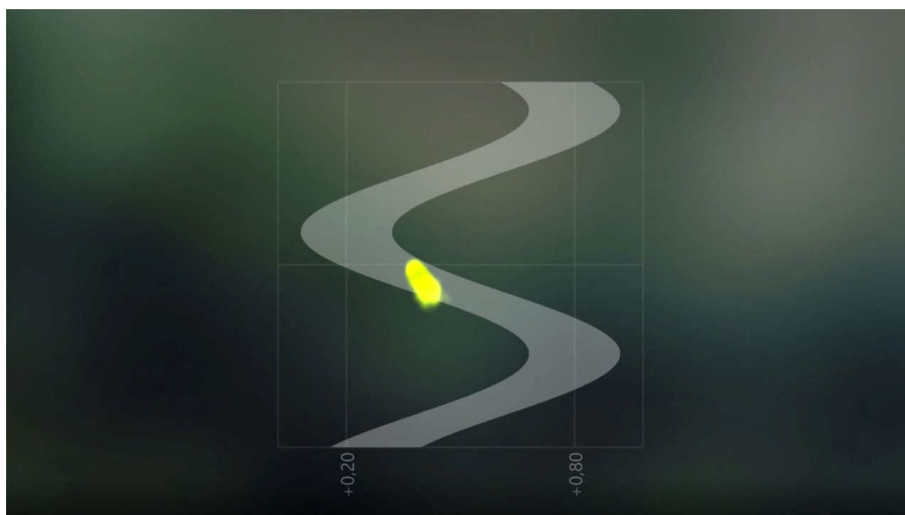
尽量在边界内



移动精度

图表

样本设置



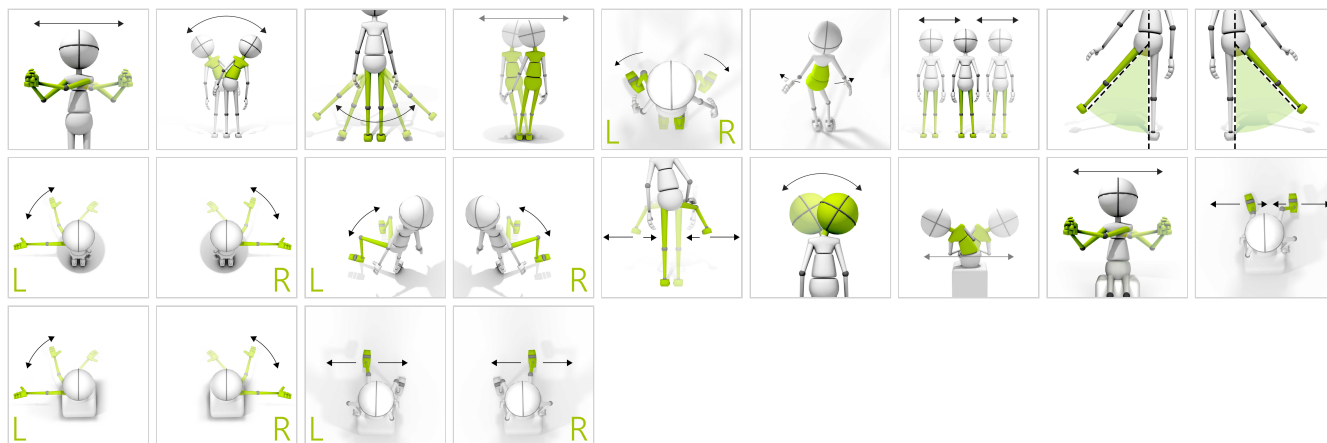


移动精度

伞

测量和训练个人以预定速度和范围执行特定的运动模式

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 路径
- 范围
- 雨伞尺寸

目标

- 运动精度
- 视觉运动协调

患者指导

不要让河马弄湿 - 把伞放在他上面！



移动精度

伞

样本设置



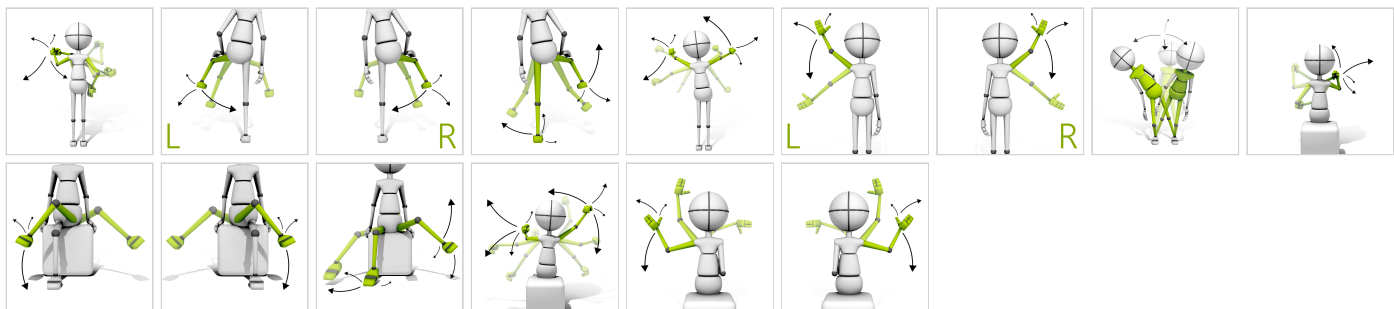


功能运动

吸血鬼

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 目标位置
- 任务持续时间
- 对象之间的时间
- 反应的时间

目标

- 视觉运动协调
- 运动有或没有来自健康肢体的支持
- 3D空间中的自发运动
- 运动速度

患者指导

用剑挥舞击杀怪物蝙蝠



功能运动

吸血鬼

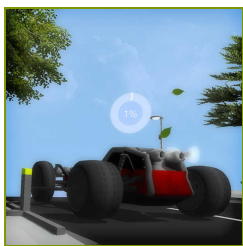
样本设置



难度	1/3
活动位置	时长
	90s
对象之间的时间	反应的时间
2s	2s



难度	1/3
活动位置	时长
	90s
对象之间的时间	反应的时间
2s	2s

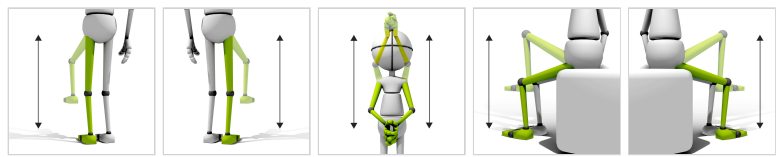


功能运动

打气筒

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 完成操作的时间
- 范围

目标

- 运动速度
- 计划动作的动力学

患者指导

尽快给车轮打气



功能运动

打气筒

样本设置



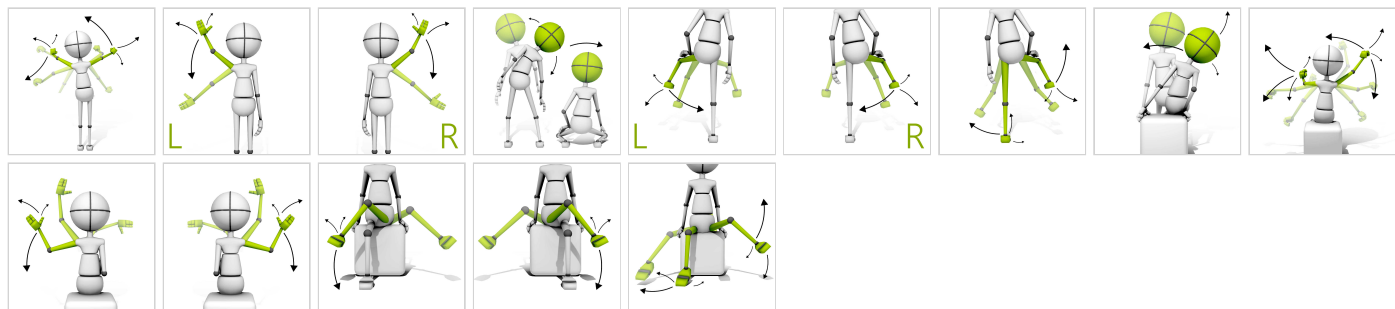


功能运动

清洁

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 完成操作的时间
- 强制居中位置
- 定位

目标

- 视觉运动协调
- 运动有或没有来自健康肢体的支持
- 改善运动范围
- 运动意识
- 镜像反馈练习

患者指导

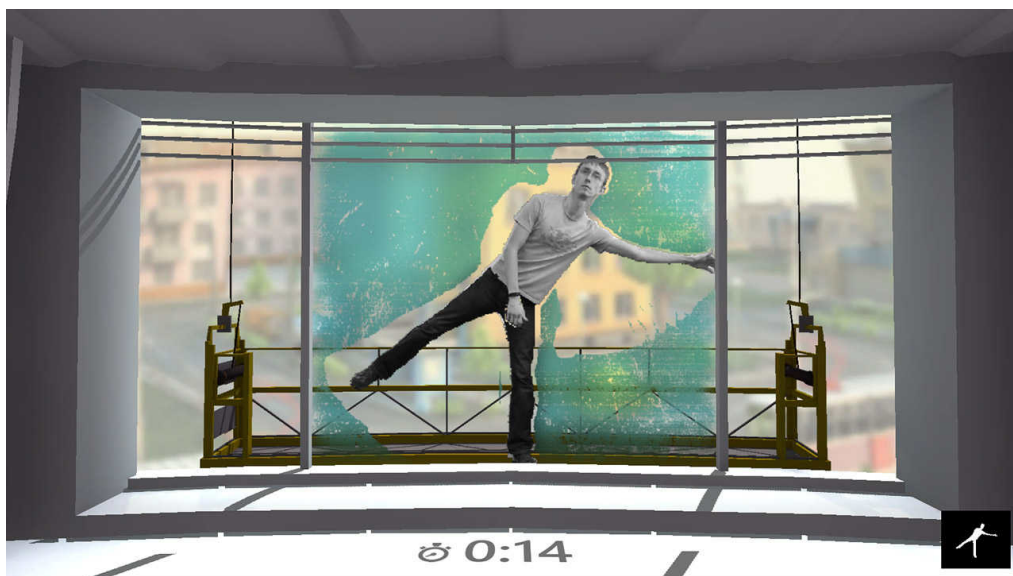
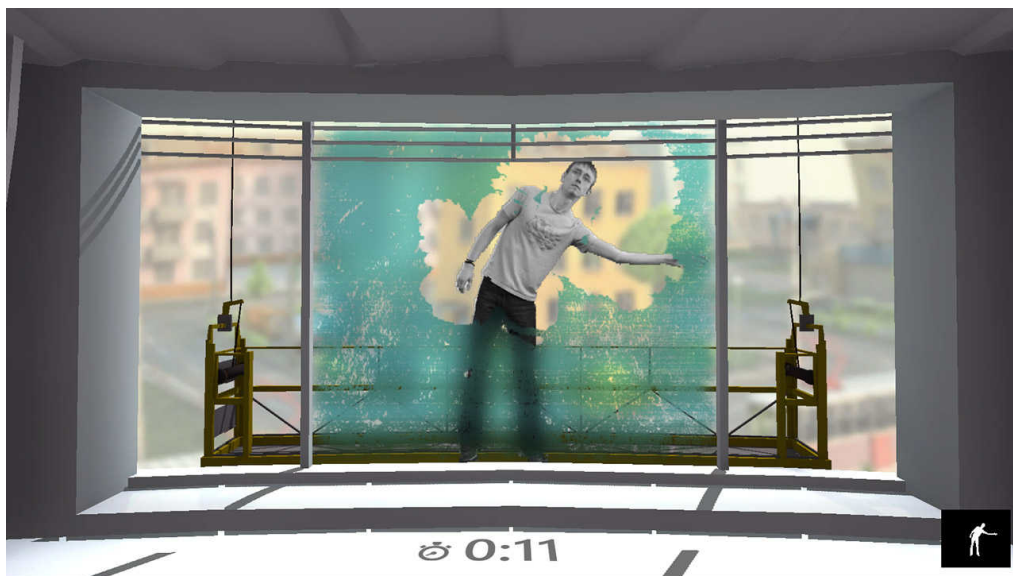
尽快清洁窗户



功能运动

清洁

样本设置





功能运动

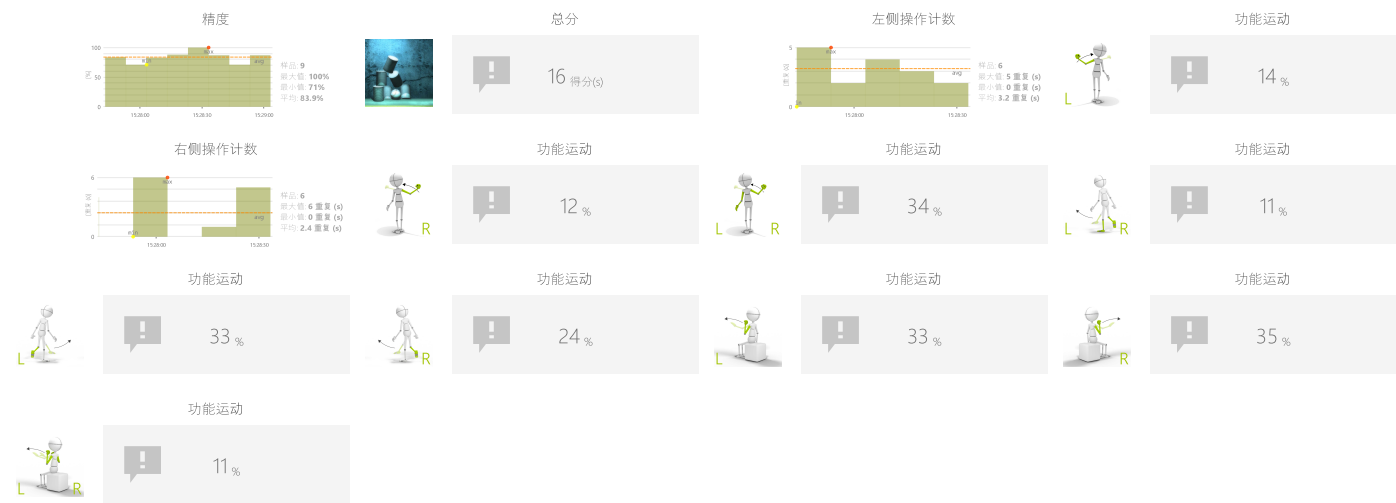
罐子

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 对象的速度

目标

- 运动精度
- 预测在3D空间中的轨迹
- 计划动作的动力学
- 对新出现的移动目标的动态响应
- 空间可视化的能力

患者指导

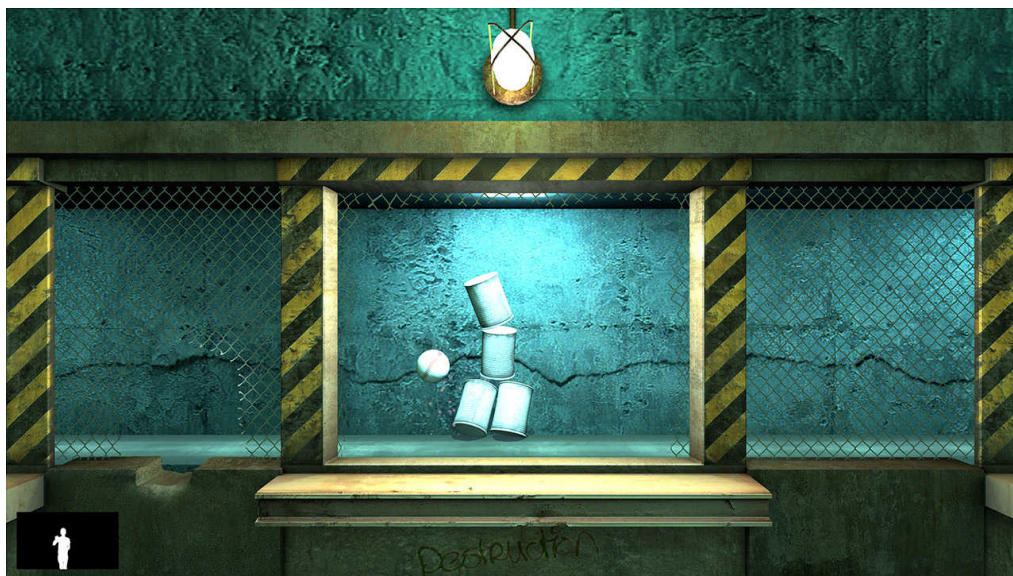
扔球去打掉罐子

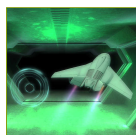


功能运动

罐子

样本设置



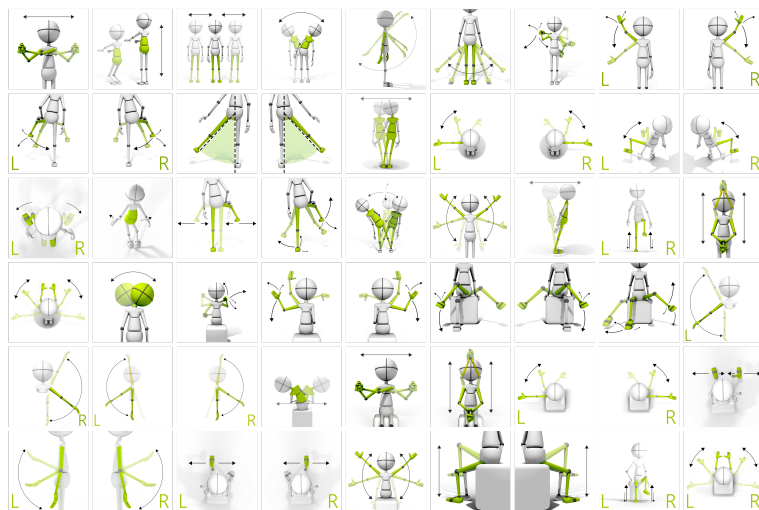


功能运动

飞机

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 范围

目标

- 集中
- 认知能力
- 运动精度
- 预测在3D空间中的轨迹

患者指导

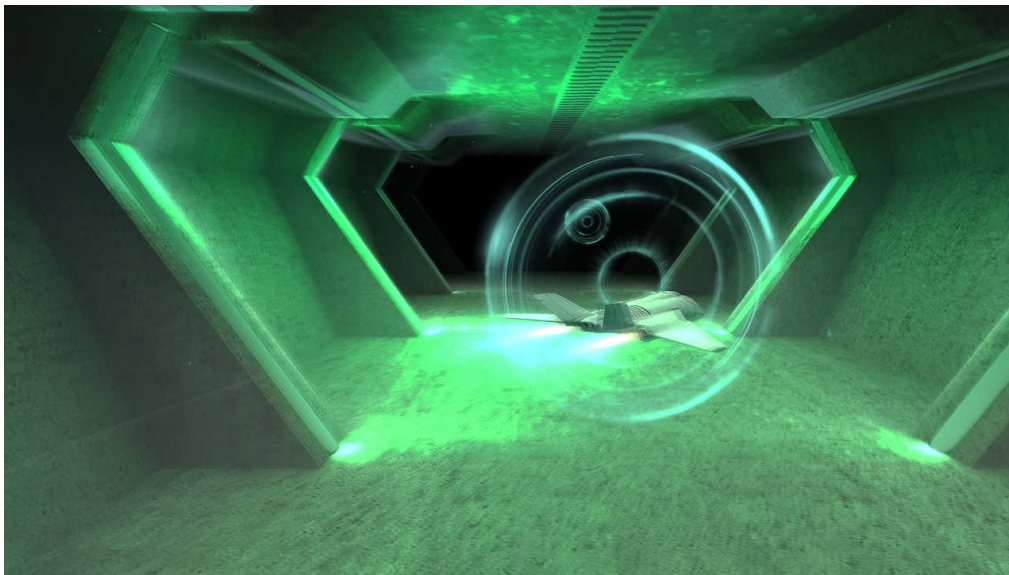
让飞机飞过圆圈。离中心越近，你得到的分数就越多



功能运动

飞机

样本设置



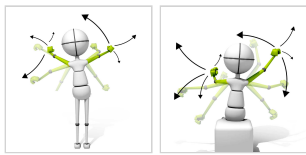


功能运动

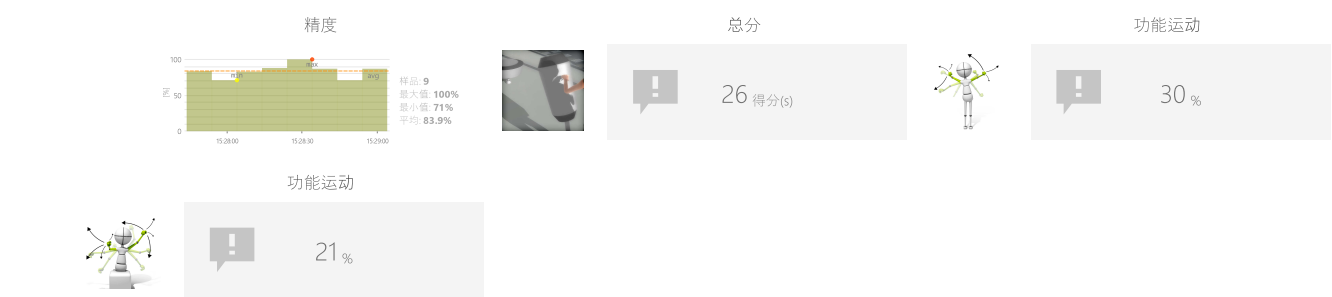
拳击手

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 完成操作的时间

目标

- 运动速度
- 自发运动

患者指导

尽可能多地打或踢袋子



样本设置



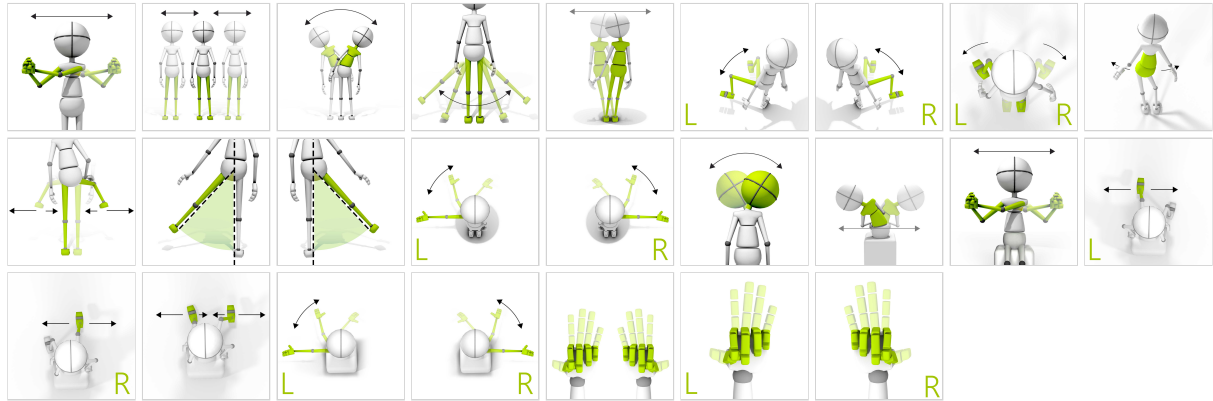


功能运动

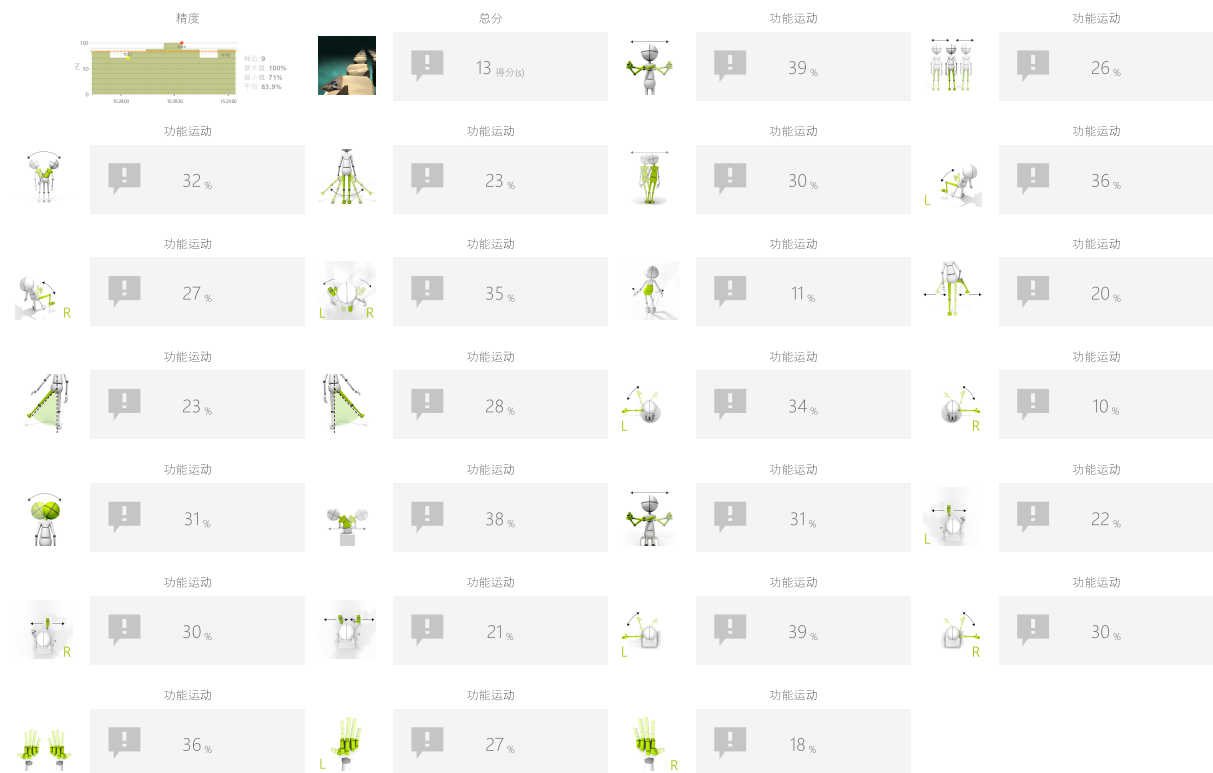
岩石

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 范围

目标

- 认知能力
- 计划动作的动力学
- 对正视觉刺激的反应
- 对负视觉刺激的反应

患者指导

让飞船击败五颜六色的生物，避开岩石



功能运动

岩石

样本设置



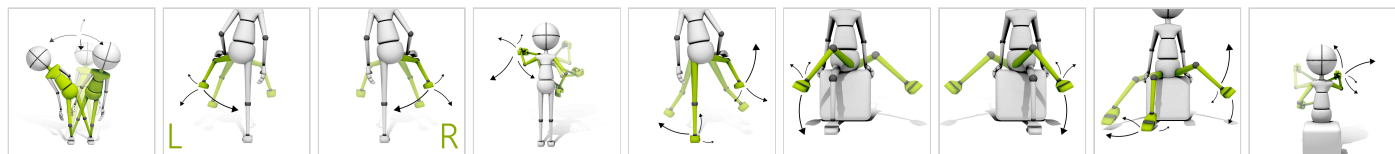


功能运动

锤子

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 目标位置
- 任务持续时间
- 范围
- 反应的时间
- 准星大小
- 定位

目标

- 规划和战略
- 决策速度

患者指导

尽快击中燃烧的桶。然后回到中心



功能运动

锤子

样本设置





◀

难度
1/3

▶

活动位置

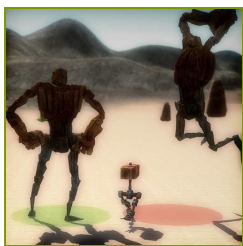

时长
< 90s >

范围
80%
↑
20%
20% ↔ 80%

反应的时间
< 10s >

定位
< 任何 >

准星大小
< 125% >

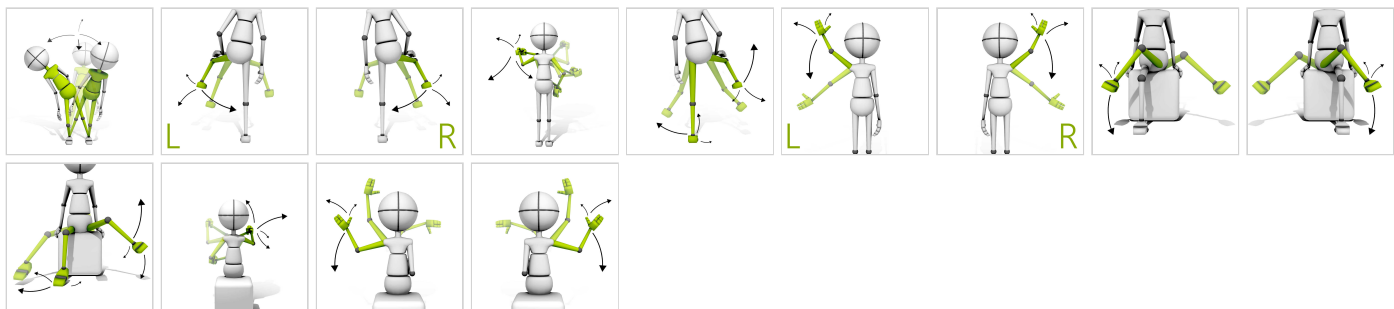


功能运动

逃跑

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 敌人的数量
- 敌人的速度
- 定位

目标

- 预测在3D空间中的轨迹
- 对负视觉刺激的反应
- 集中
- 认知能力

患者指导

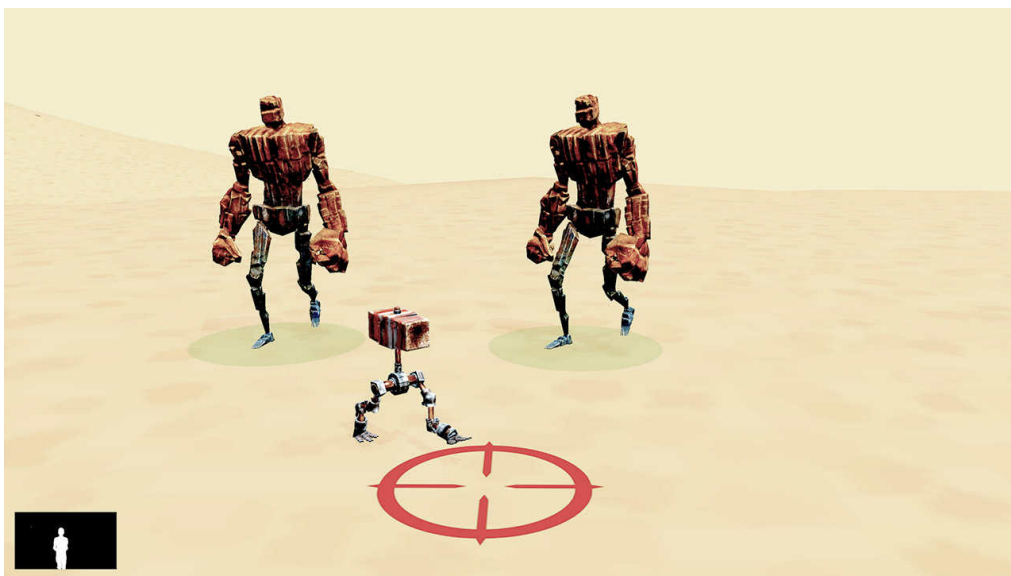
远离大机器人



功能运动

逃跑

样本设置



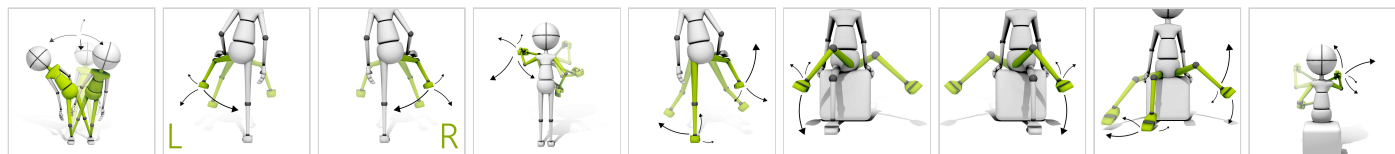


功能运动

大炮

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 炮弹间隔时间
- 敌人间隔时间
- 敌人的速度
- 定位

目标

- 规划和战略
- 运动精度
- 预测轨迹

患者指导

使用大炮向朝你方向来的机器人射击

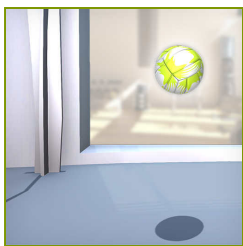


功能运动

大炮

样本设置



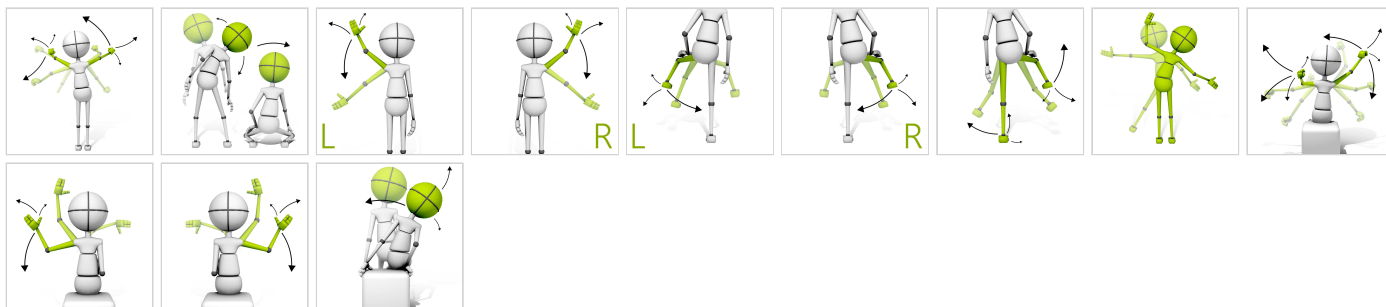


功能运动

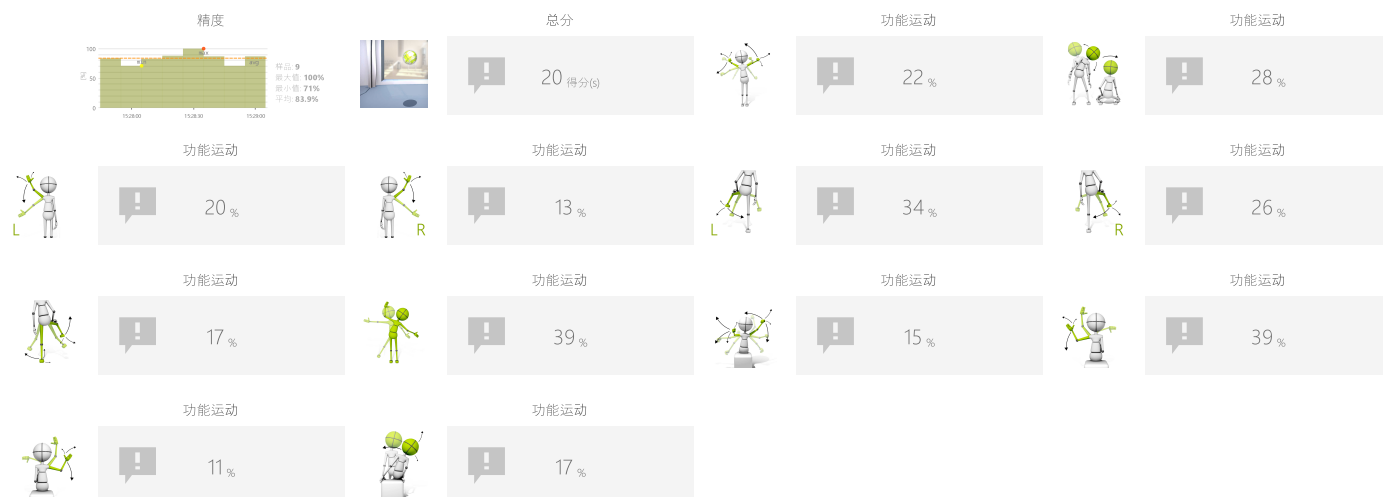
球

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 目标位置
- 任务持续时间
- 启用标记
- 对象之间的时间
- 对象的速度
- 定位

目标

- 改善运动范围
- 视觉运动协调
- 预测在3D空间中的轨迹
- 以给定的节奏进行的活动
- 镜像反馈练习

患者指导

用你的身体击球

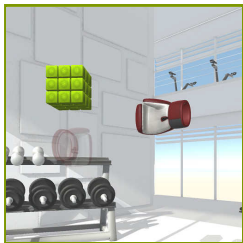


功能运动

球

样本设置



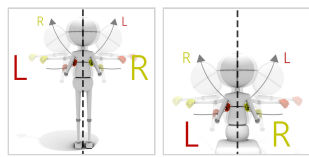


功能运动

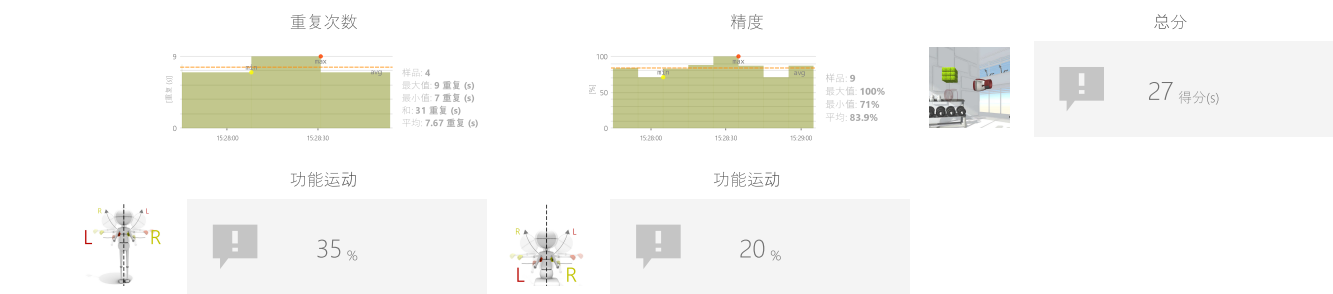
十字拳

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 反应的时间
- 与目标的距离

目标

- 穿过中间线
- 运动速度
- 节奏性
- 重复运动

患者指导

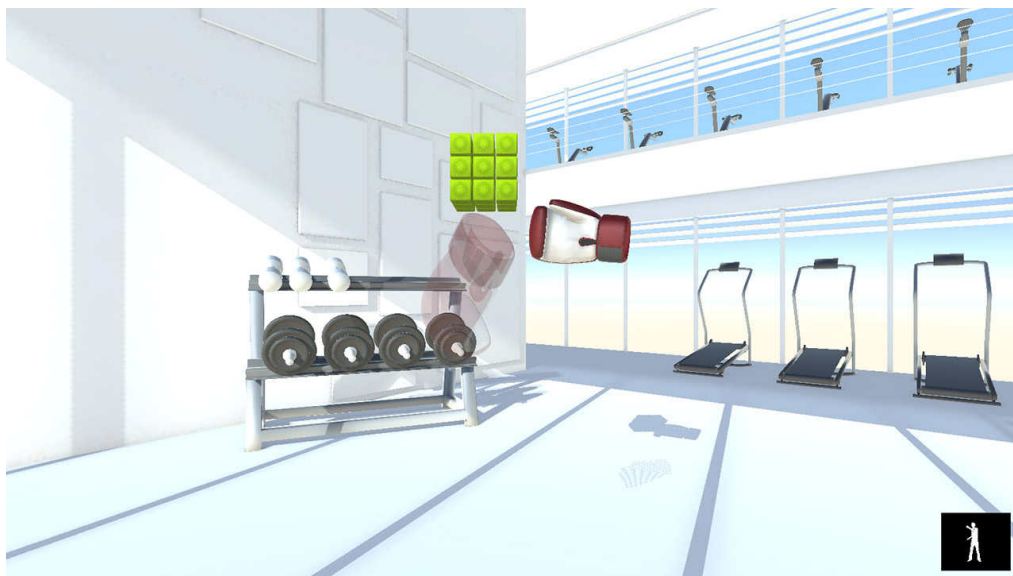
尽可能快地击打绿色方块，提示：总是要交叉着拳打脚踢



功能运动

十字拳

样本设置



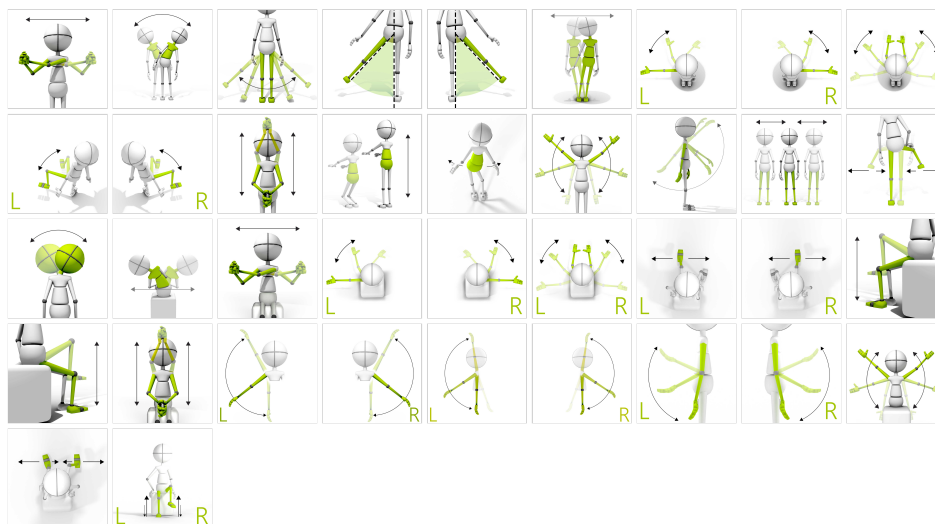


功能运动

自动大炮

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 启用干扰
- 炮弹间隔时间
- 敌人间隔时间
- 敌人的速度

目标

- 分散注意
- 自发运动
- 预测轨迹

患者指导

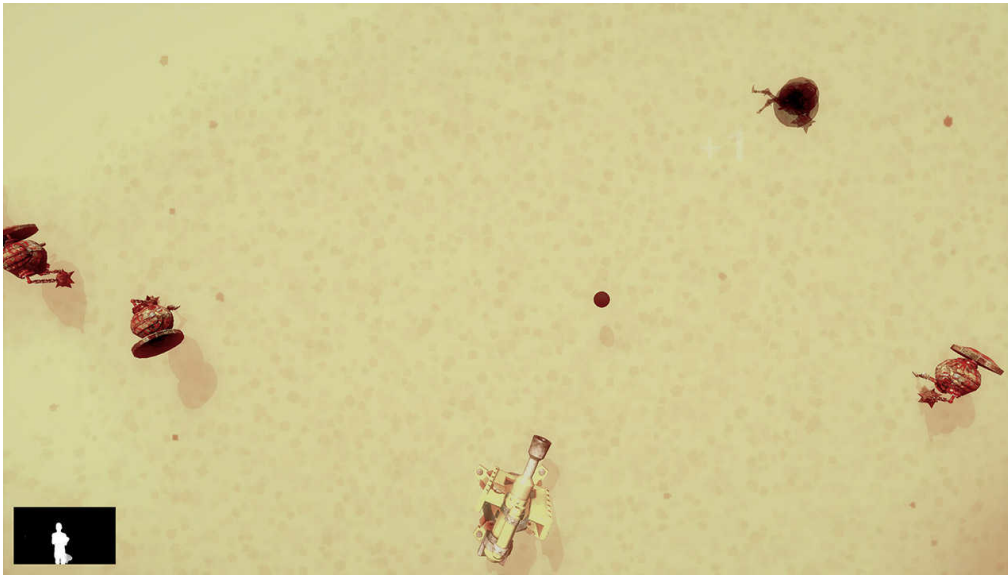
使用大炮摧毁机器人, 不要打中大象



功能运动

自动大炮

样本设置





◀

难度
1/3

▶

时长
< 90s >

范围
< 20% 80% >


后干扰
< 不 >

炮弹间隔时间
< 1s >

敌人间隔时间
< 3s >

敌人的速度
< 50% >





◀

难度
自定义

▶

时长
< 90s >

范围
20% 80%


后干扰
< 是的 >

炮弹间隔时间
< 1s >

敌人间隔时间
< 3s >

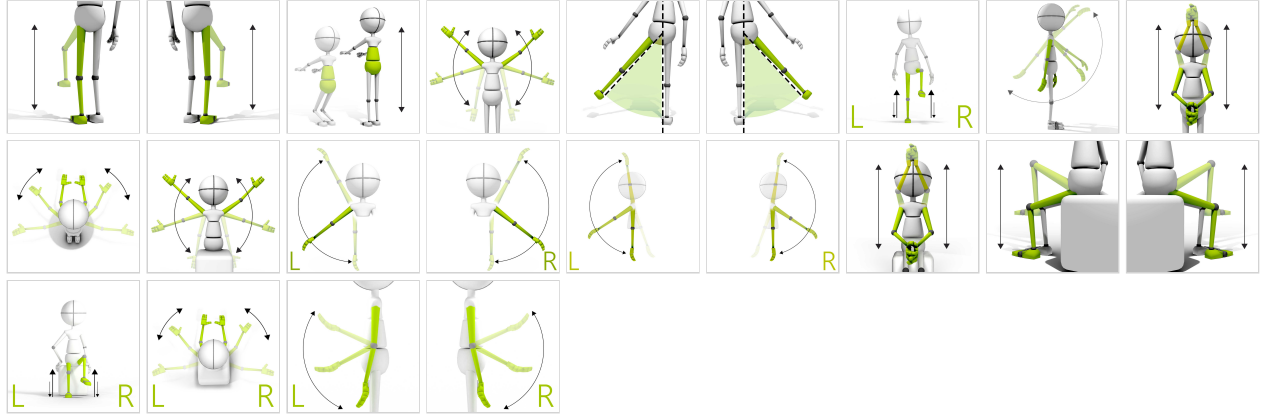
敌人的速度
< 50% >



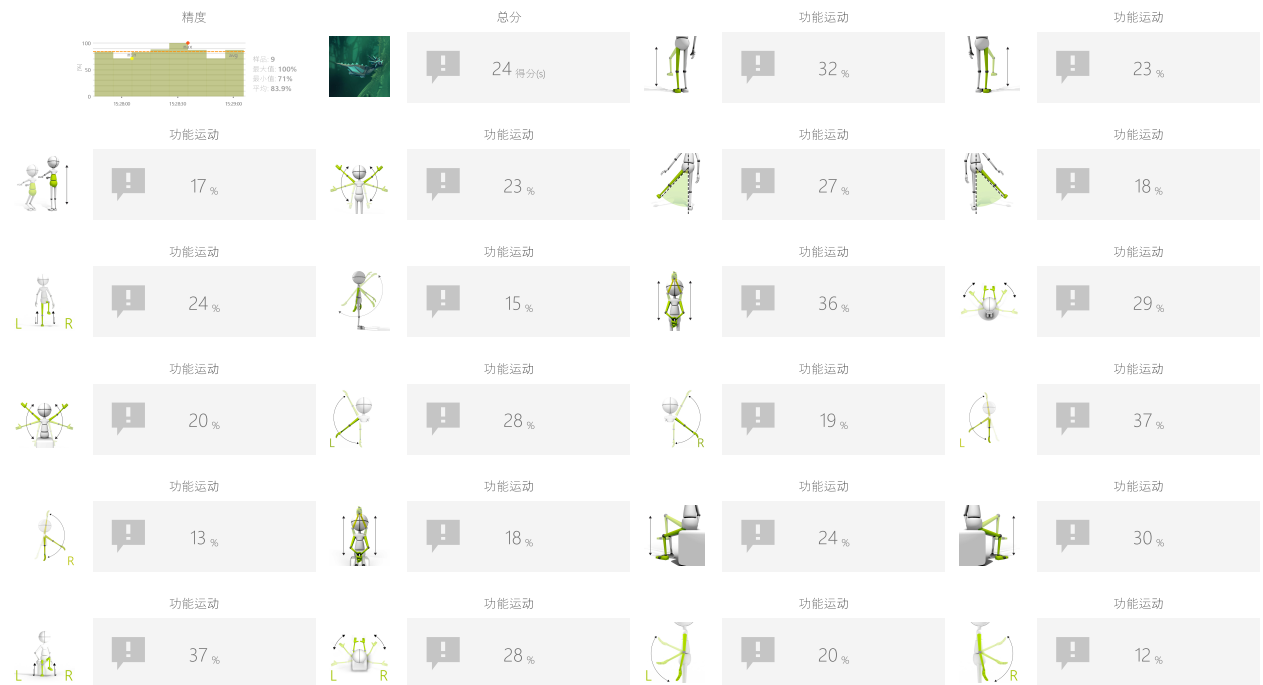
功能运动 龙

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 硬币组大小
- 硬币之间的距离
- 球下落的速度

目标

- 预测轨迹
- 改善运动范围
- 视觉运动协调
- 加强肌肉
- 规划和战略

患者指导

飞行去收集硬币



功能运动

龙

样本设置



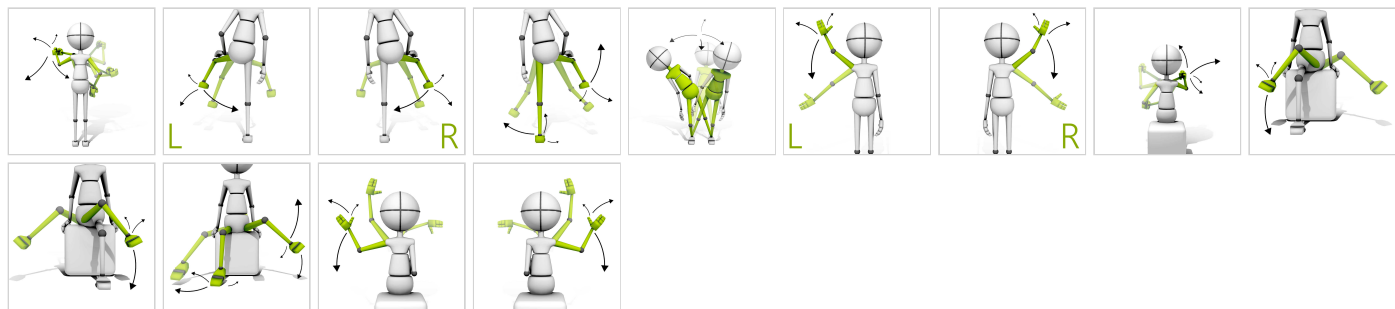


功能运动

箱子打击者

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 目标位置
- 任务持续时间
- 所需的力

目标

- 三维空间运动再现
- 运动意识
- 加强肌肉
- 重复运动

患者指导

用球棒打碎盒子



功能运动

箱子打击者

样本设置



◀	难度 1/3	▶
活动位置 		时长 < 90s >
所需之力 < 50% >		



功能运动

救护车

样本设置



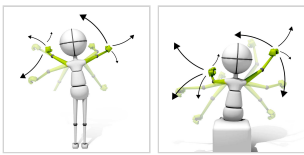


功能运动

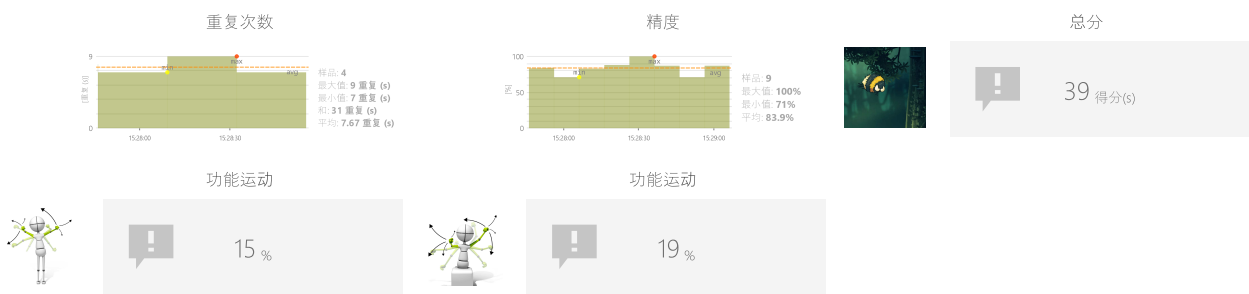
昆虫

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 对象之间的时间
- 反应的时间

目标

- 对新出现的移动目标的动态响应
- 集中
- 镜像反馈练习
- 视觉运动协调

患者指导

打掉你身上的昆虫

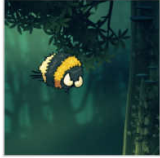


功能运动

昆虫

样本设置



	
◀	难度 1/3
时长 < 90s >	对象之间的时间 < 4s
	反应的时间 < 4s

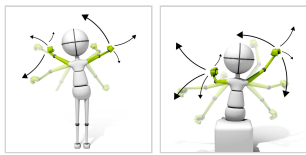


功能运动

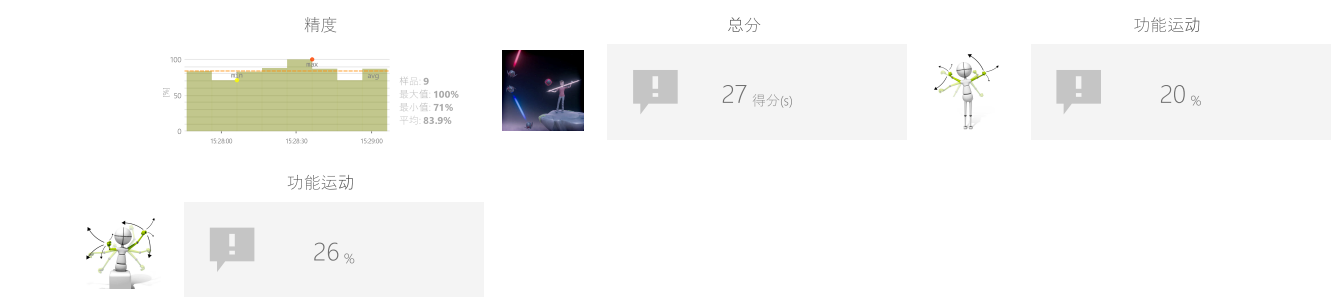
分拣: 旧版

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 门的数量
- 球下落的速度

目标

- 三维空间运动再现
- 对新出现的移动目标的动态响应
- 规划和战略

患者指导

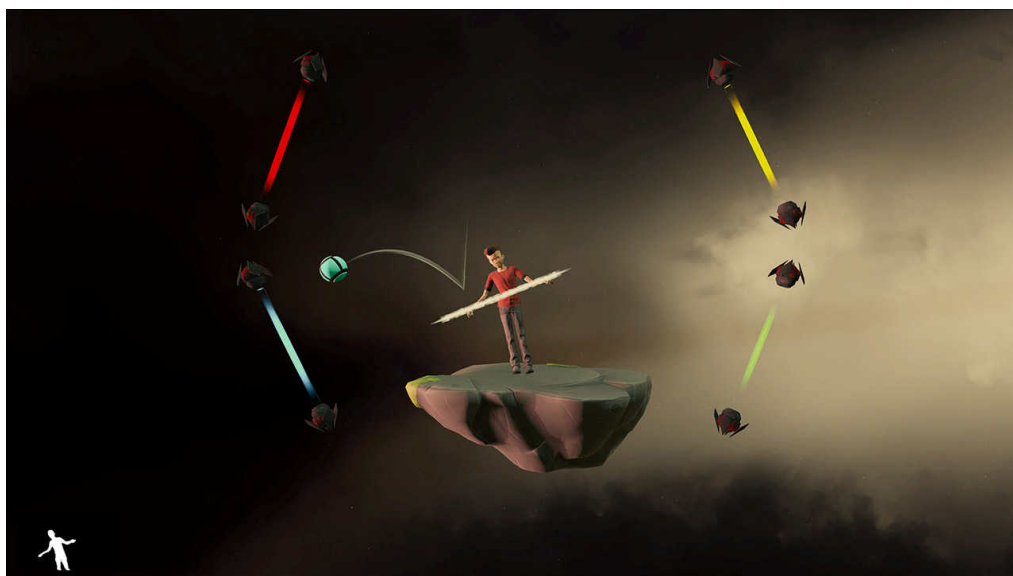
使球以相应颜色飞过门。

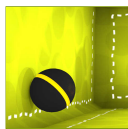


功能运动

分拣: 旧版

样本设置

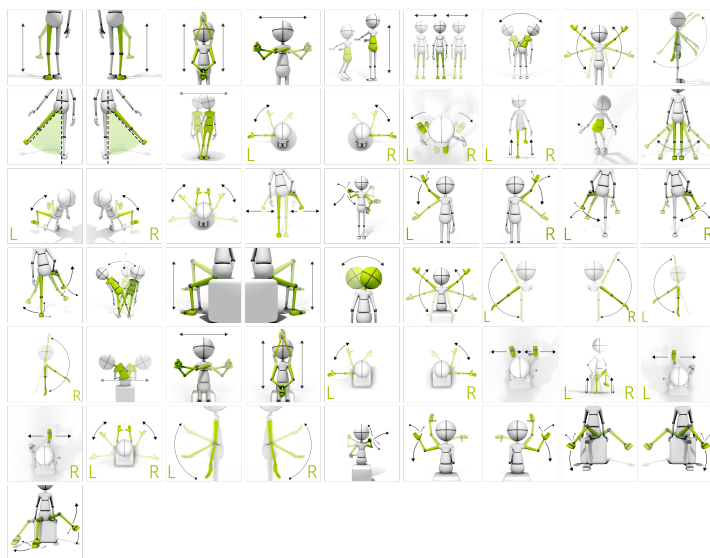




功能运动 打砖块

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 准星大小
- 对象的速度

目标

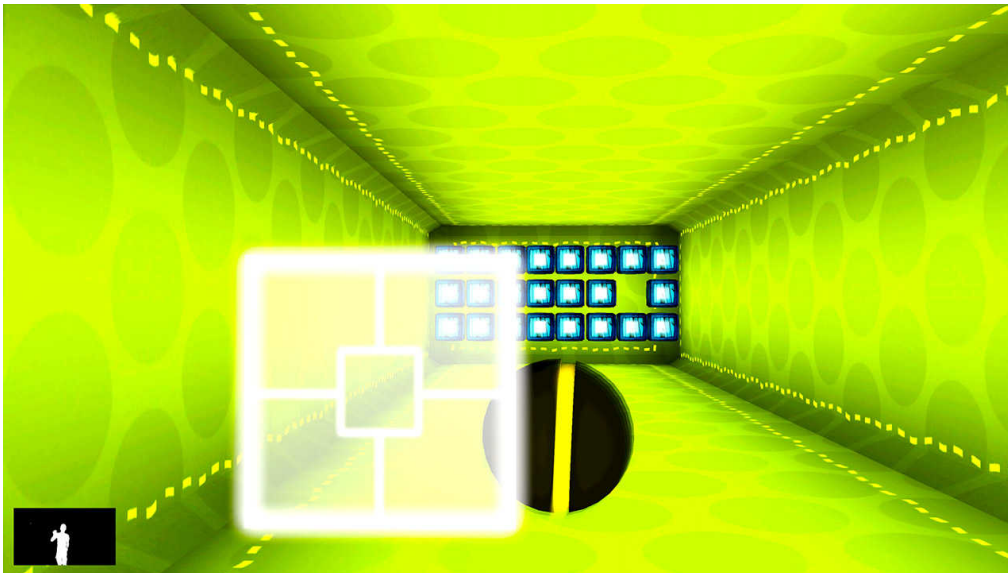
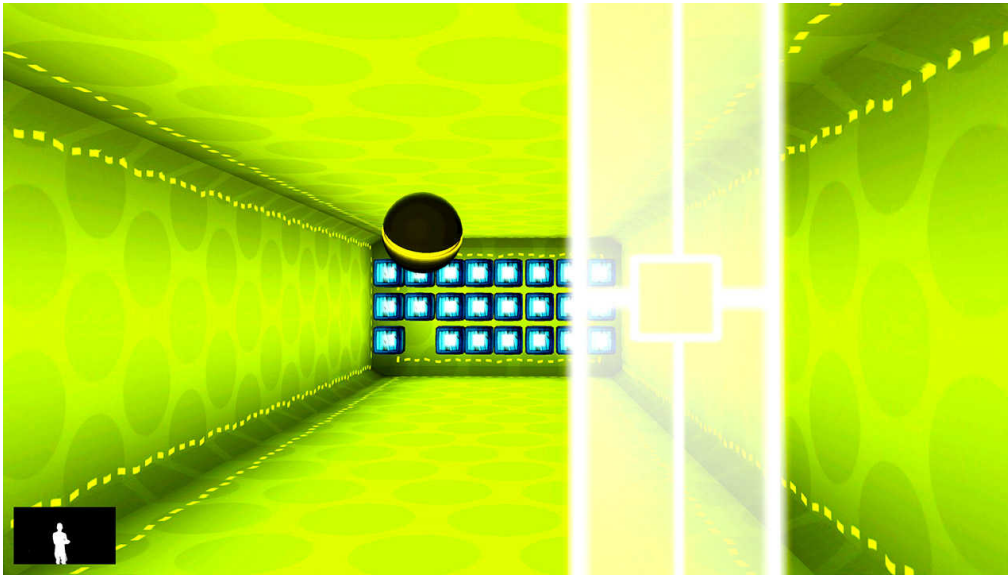
- 计划动作的动力学
- 预测在3D空间中的轨迹
- 视觉运动协调

患者指导

尽可能摧毁箱子



样本设置





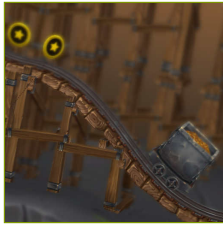
功能运动

火箭跳跃

样本设置



◀	难度 1/3
时长 ◀ 90s ▶	范围 ◀ 20% 80% ▶
对象之间的时间 ◀ 5s ▶	炸弹格式 ◀ > 1
对象的速度 ◀ 100% ▶	

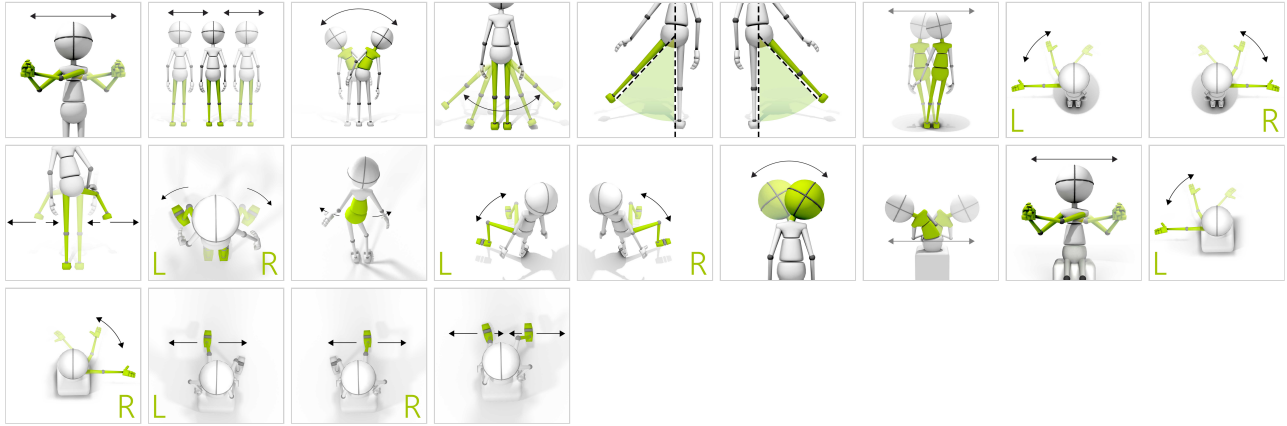


功能运动

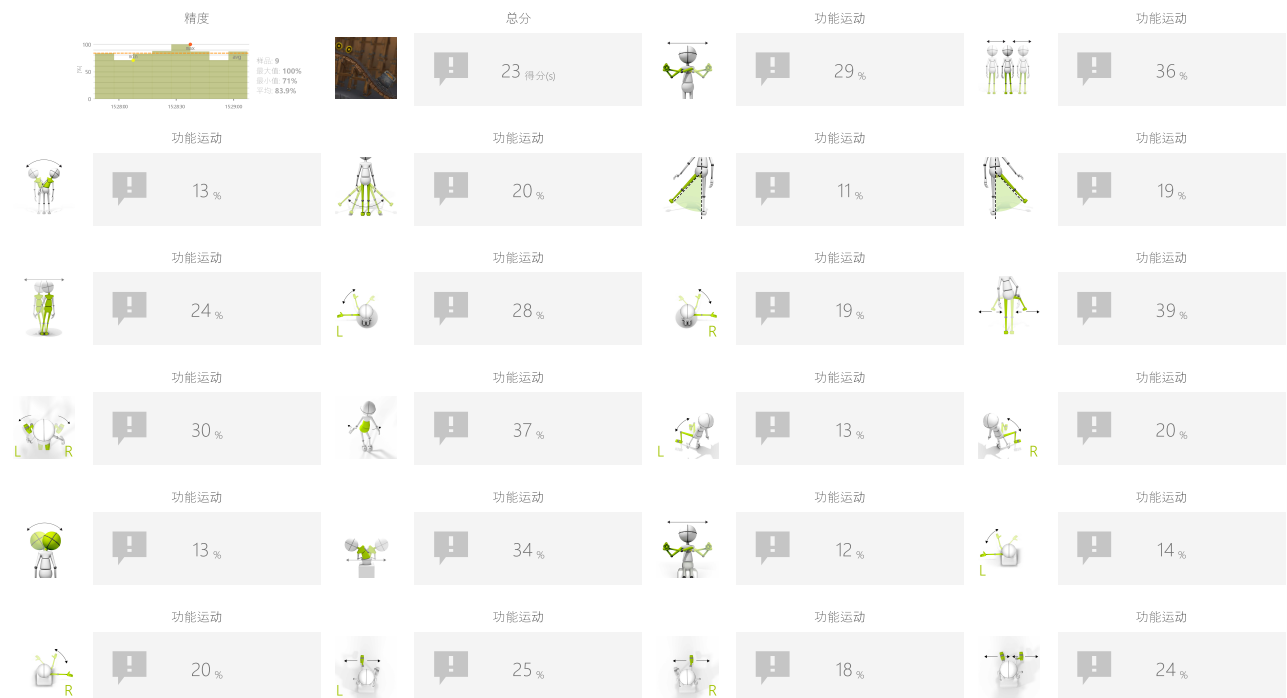
RAILS

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 范围
- 路线形状
- 启用脱轨
- 启用障碍
- 对象之间的时间

目标

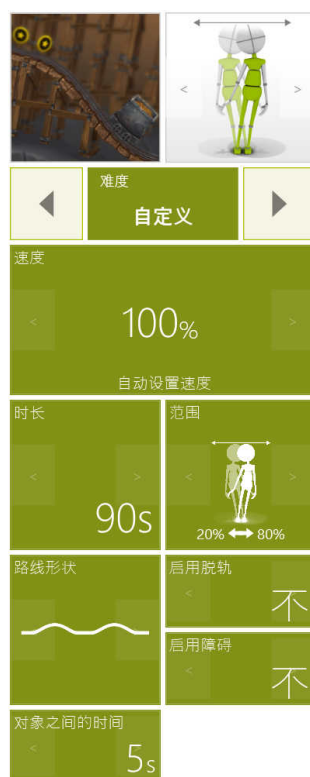
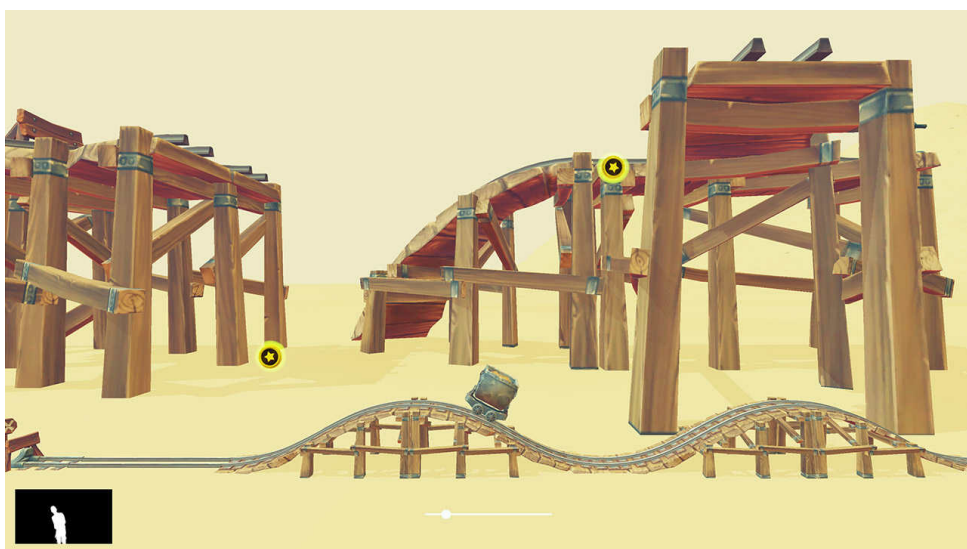
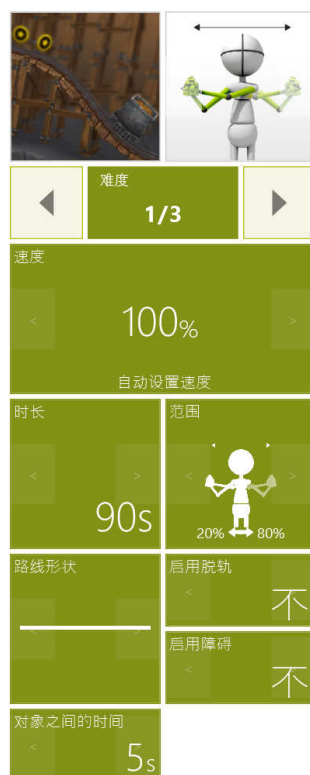
- 对新出现的移动目标的动态响应
- 预测轨迹
- 视觉运动协调

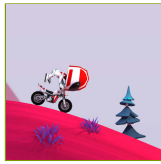
患者指导

控制手推车收集硬币。



样本设置



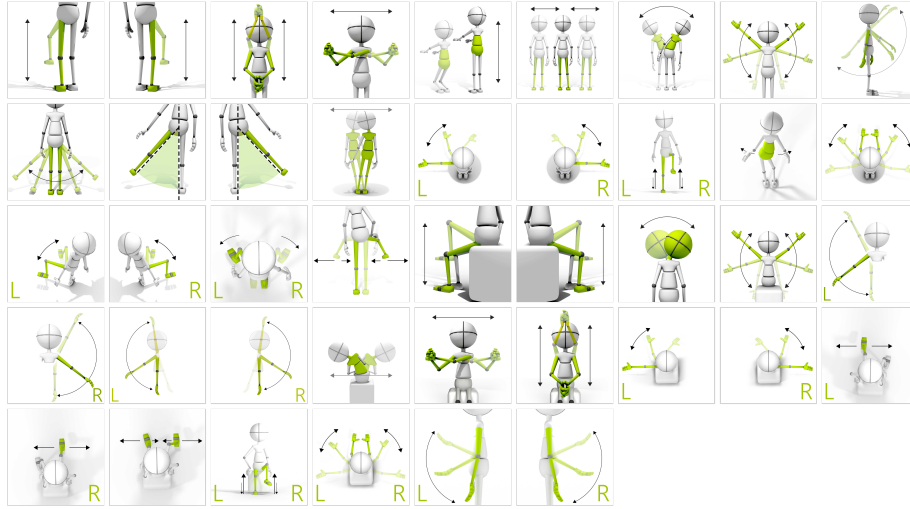


功能运动

摩托克罗斯

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 路线形状

目标

- 计划动作的动力学
- 规划和战略

患者指导

加速和制动以尽快覆盖整个路线，而不会倾翻。



样本设置





功能运动

步行者

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围

目标

- 运动计划
- 平衡训练
- 重复运动

患者指导

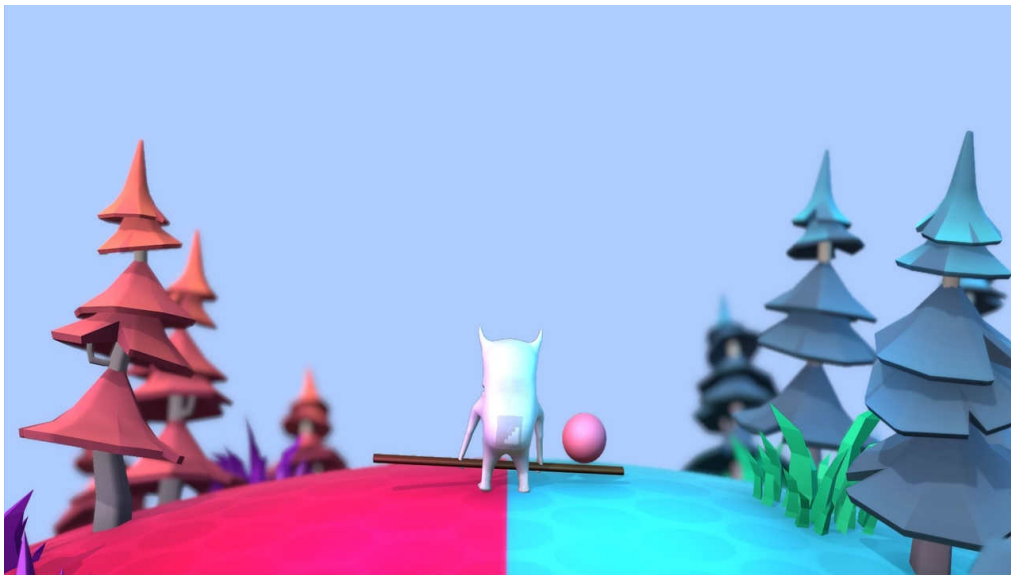
继续走。将蓝色球放入蓝色方框，将粉红色球放入粉色方框。



功能运动

步行者

样本设置



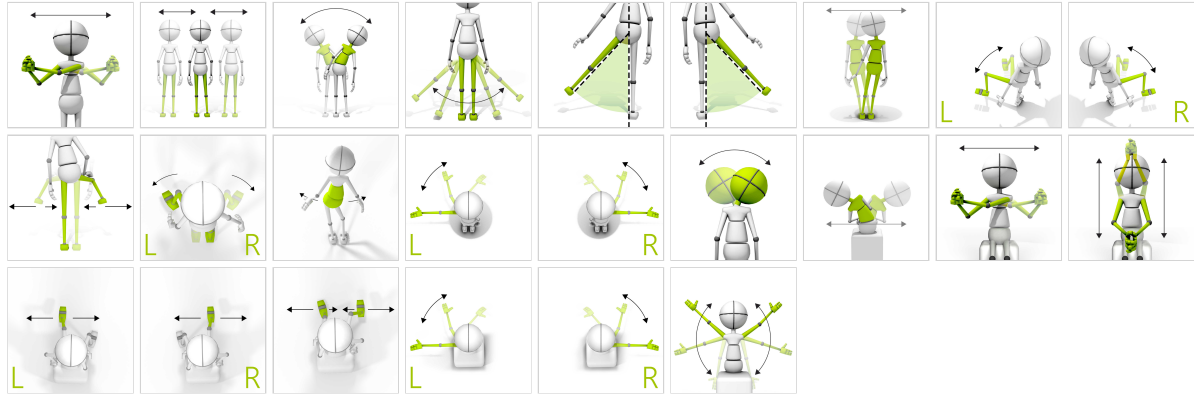


功能运动

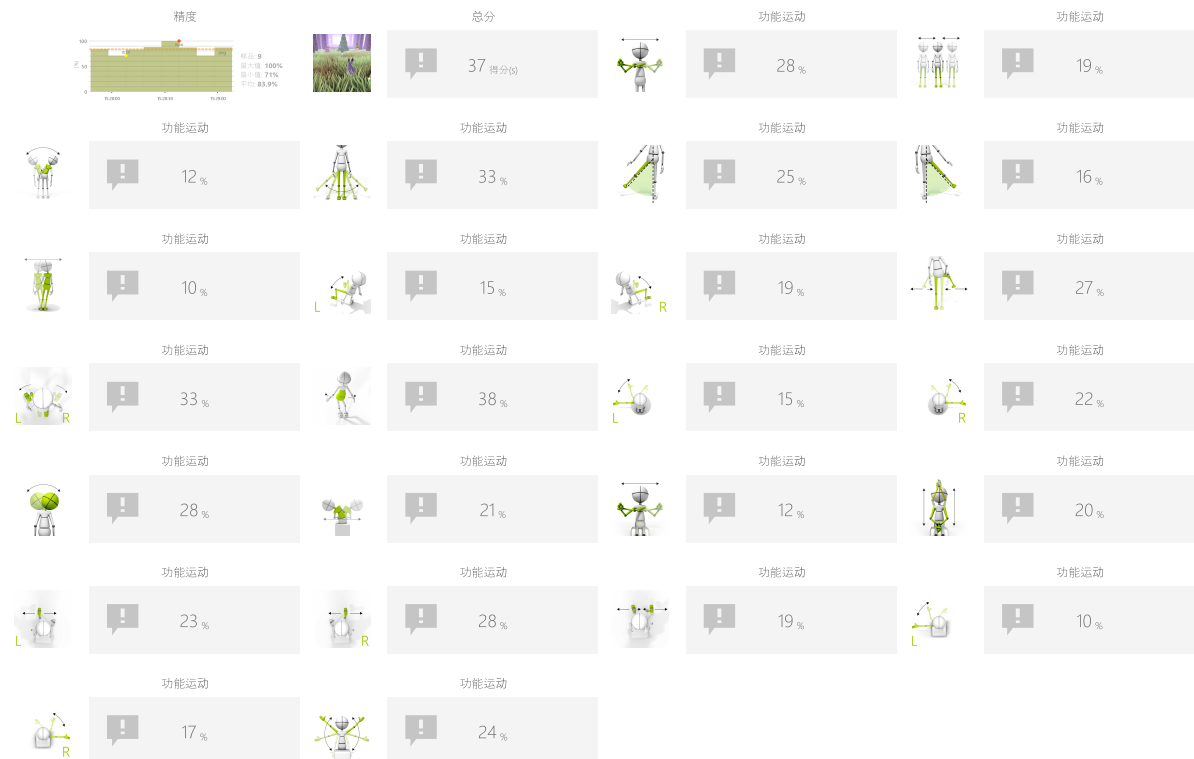
森林跑者

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 范围

目标

- 计划动作的动力学
- 集中
- 运动计划
- 运动速度

患者指导

保持兔在运行，避免障碍，并收集尽可能多的胡萝卜，你可以。



功能运动

森林跑者

样本设置



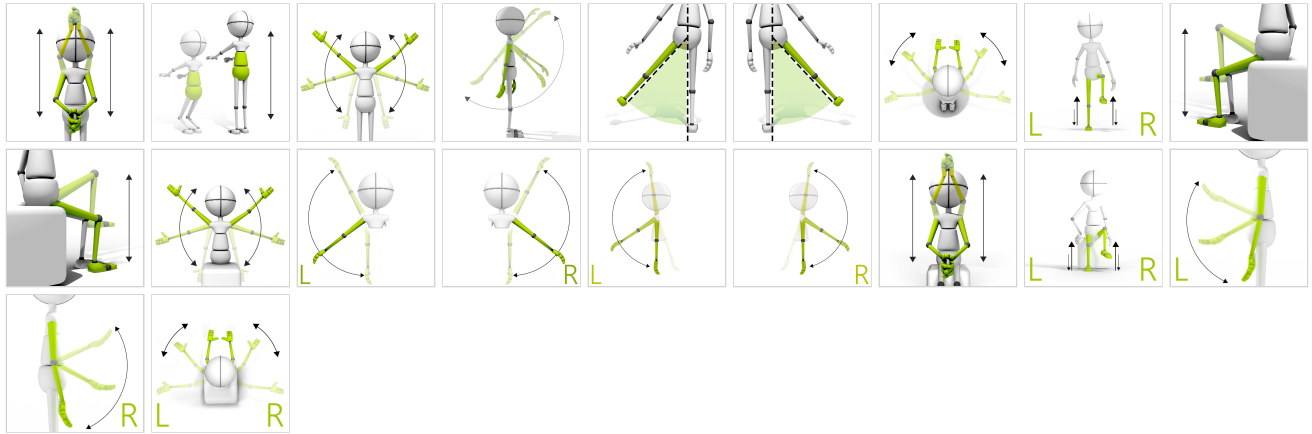


功能运动

几何飞行器

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 速度
- 任务持续时间
- 范围

目标

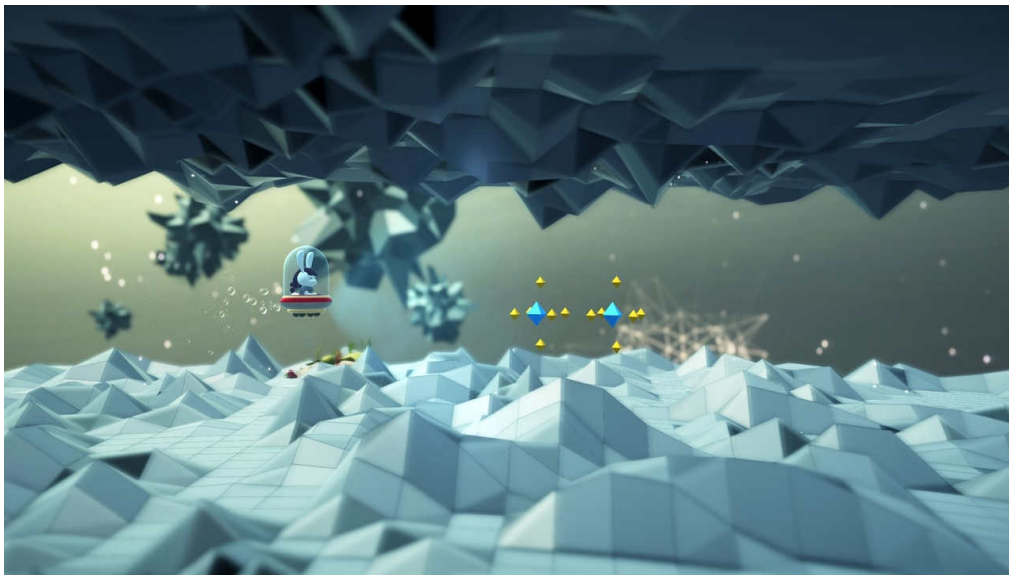
- 计划动作的动力学
- 以给定的节奏进行的活动
- 视觉运动协调

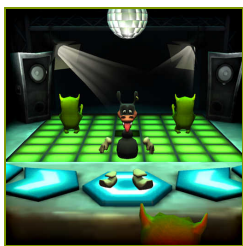
患者指导

控制车辆以避免障碍物。



样本设置



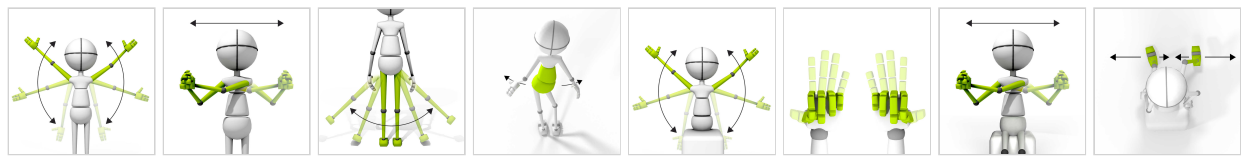


功能运动

舞蹈家

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 高级评分
- 歌曲索引
- 生成速率级别

目标

- 以给定的节奏进行的活动
- 自发运动
- 视觉运动协调

患者指导

当绿色角色靠近时击中他们。

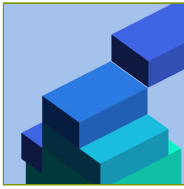


功能运动

舞蹈家

样本设置



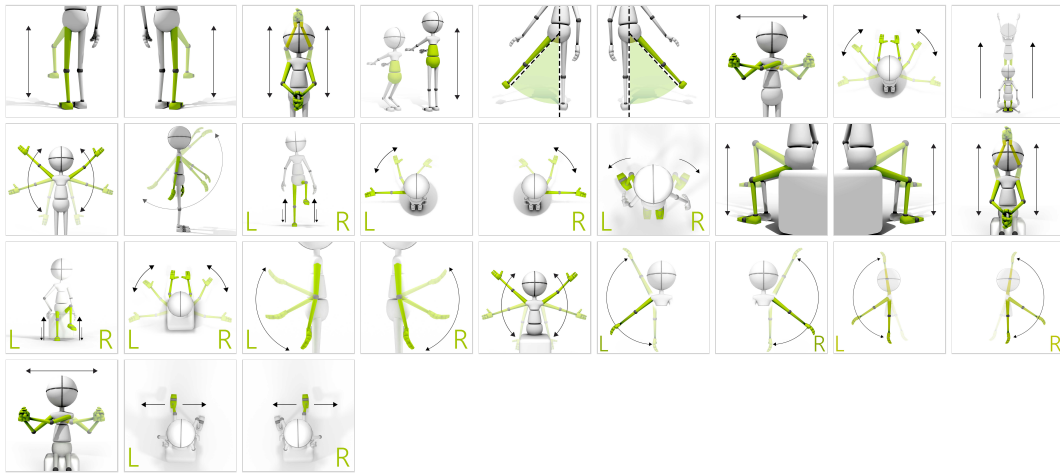


功能运动

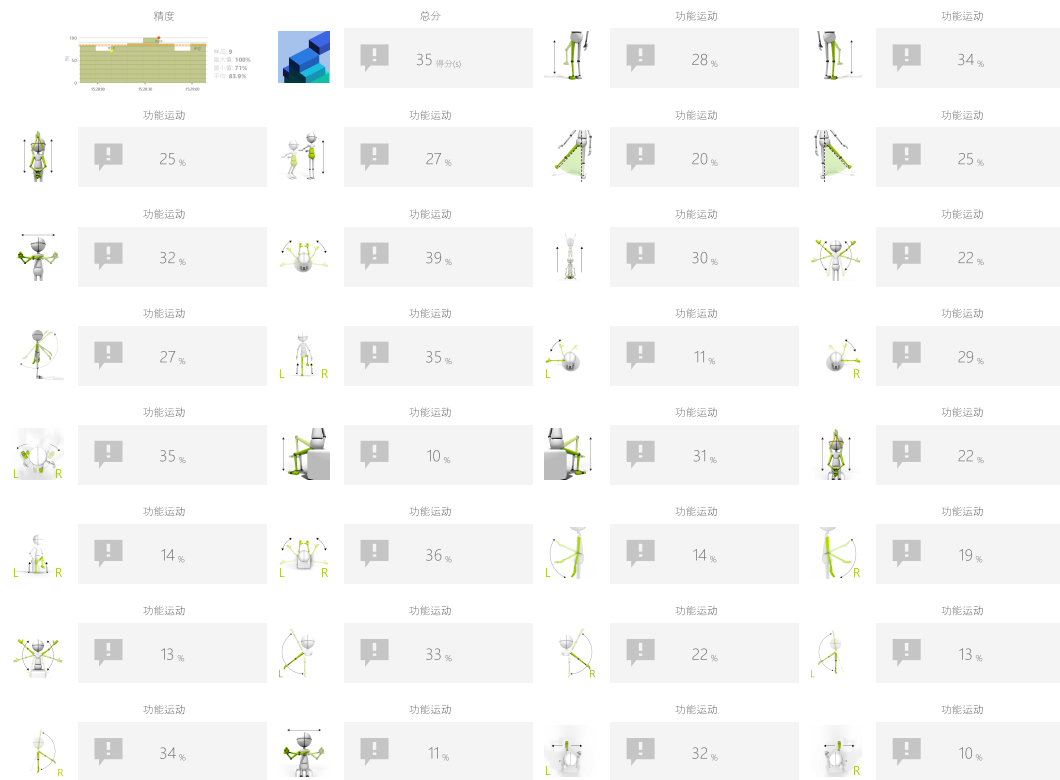
堆叠建造者

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 对象的速度

目标

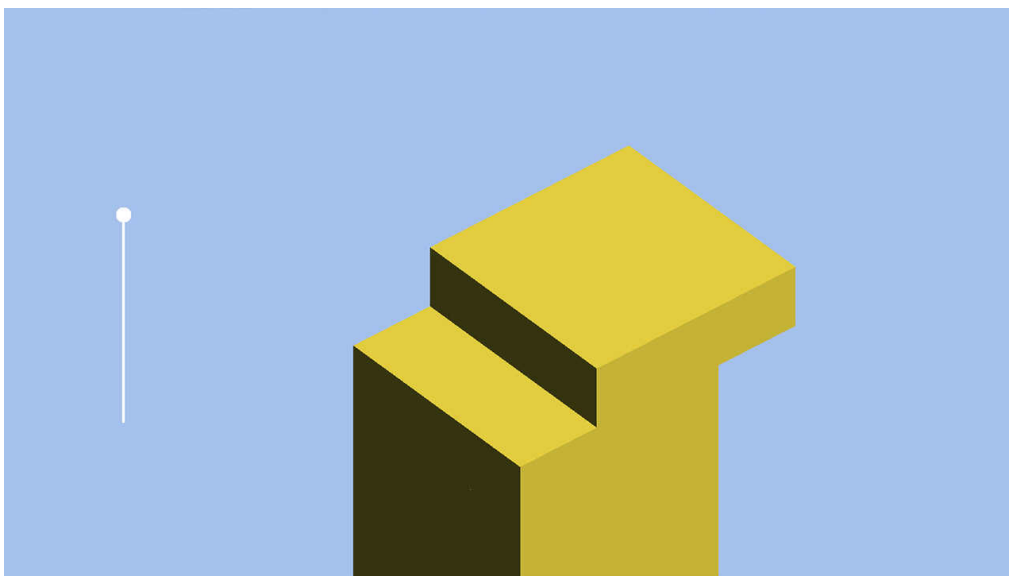
- 重复运动
- 节奏性
- 运动计划
- 集中

患者指导

通过完美对齐方块来构建尽可能高的堆栈。在准确定位方块时，调整操作以执行指定的移动模式的时间。



样本设置



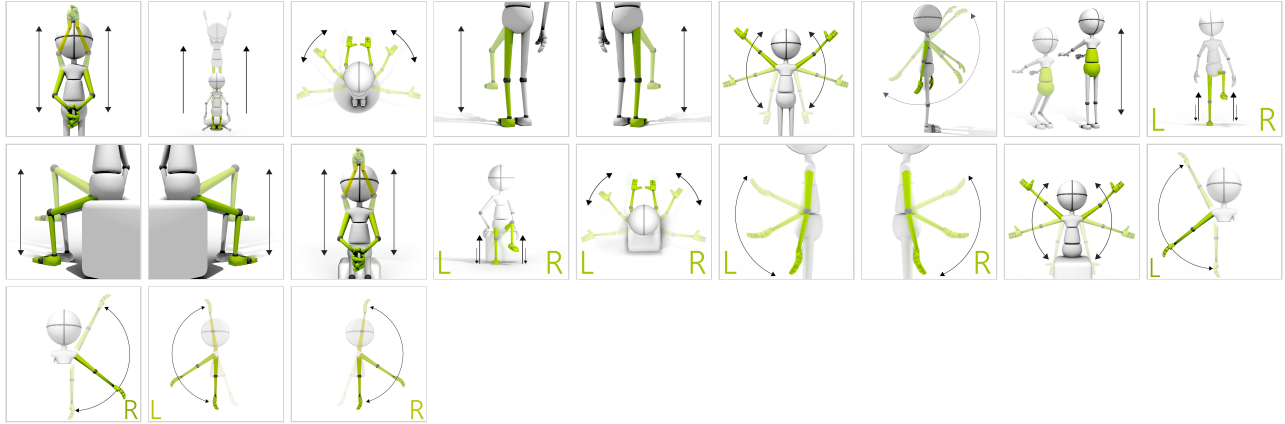


功能运动

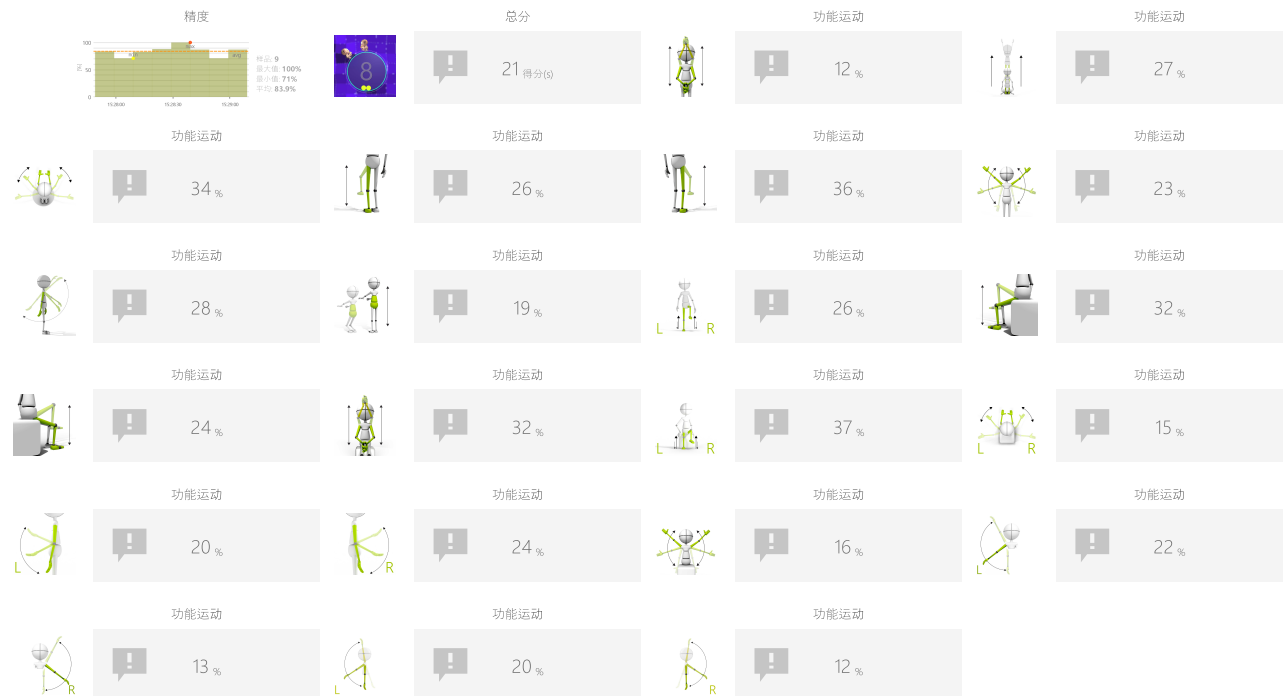
躲避小鬼

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 小鬼数量
- 目标数量
- 对象的速度

目标

- 计划动作的动力学
- 预测轨迹
- 视觉运动协调
- 集中

患者指导

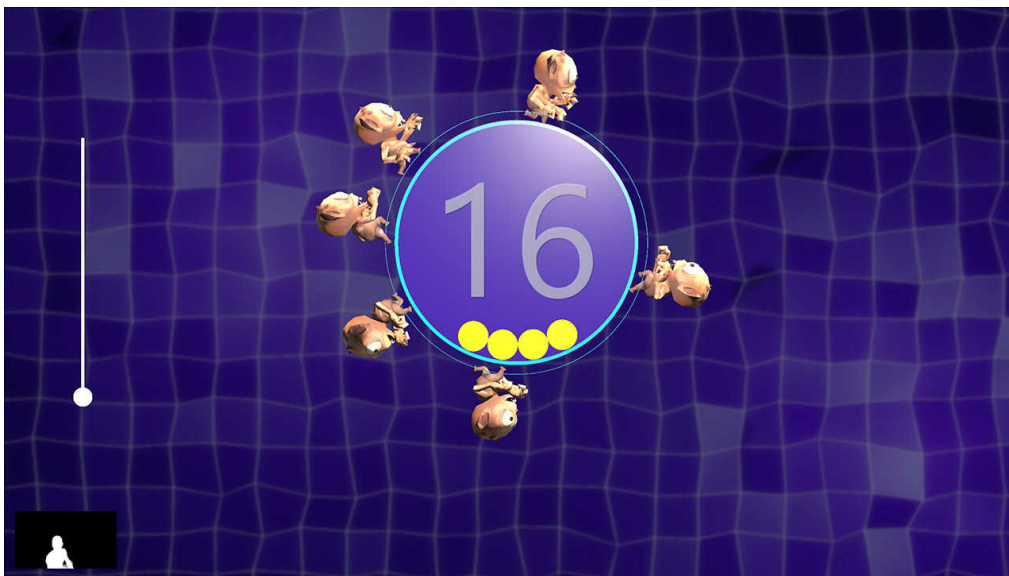
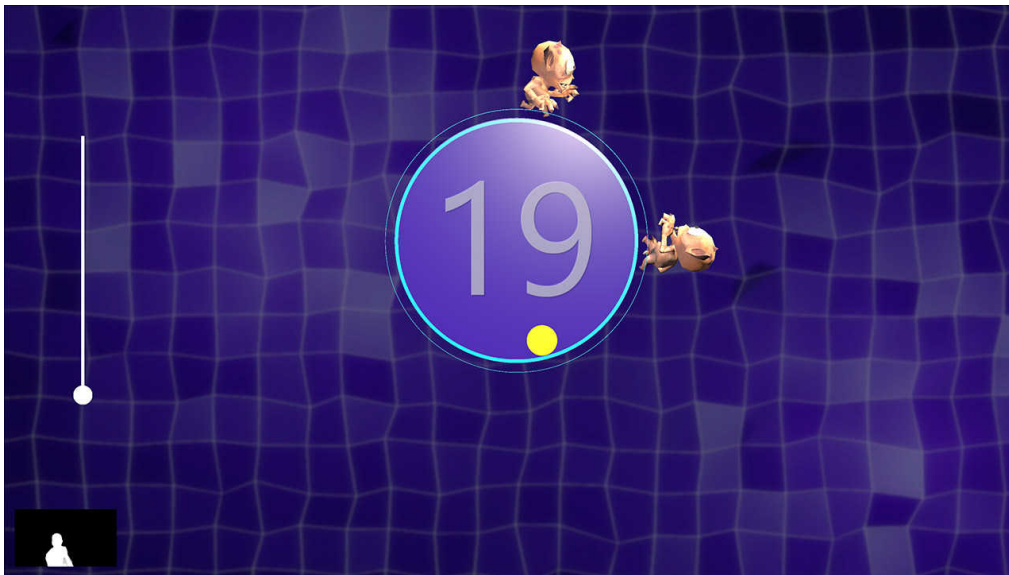
将绿色球射入圆圈，同时避免击中小鬼。

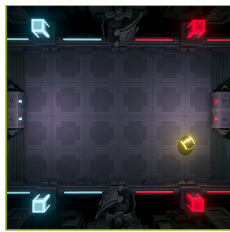


功能运动

躲避小鬼

样本设置



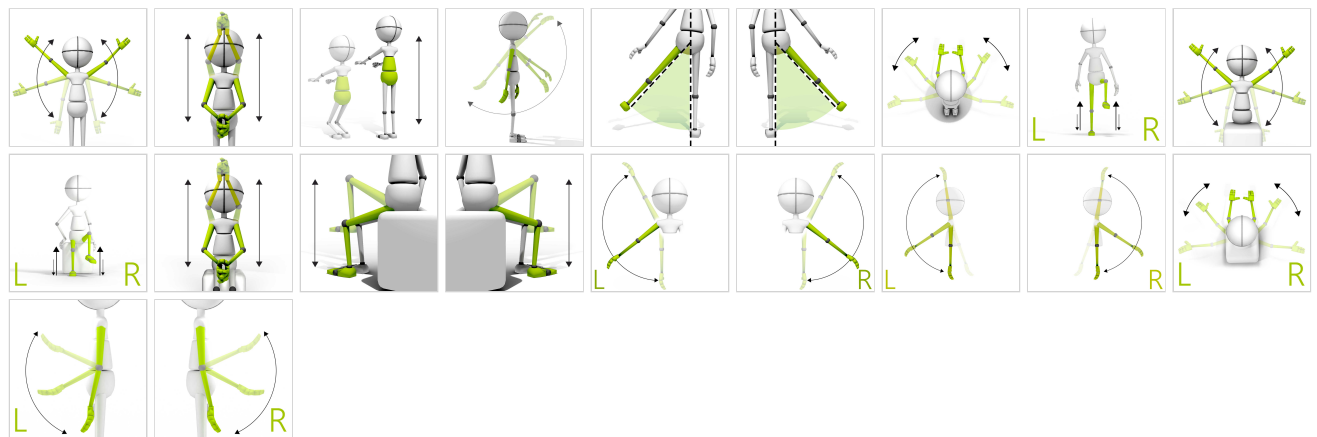


功能运动

乒乓

测量和训练个人的技能，以执行基于真实世界情境生物力学的运动。它们通常涉及多平面，多关节运动，其对身体的核心肌肉和神经支配提出需求。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 对象的速度

目标

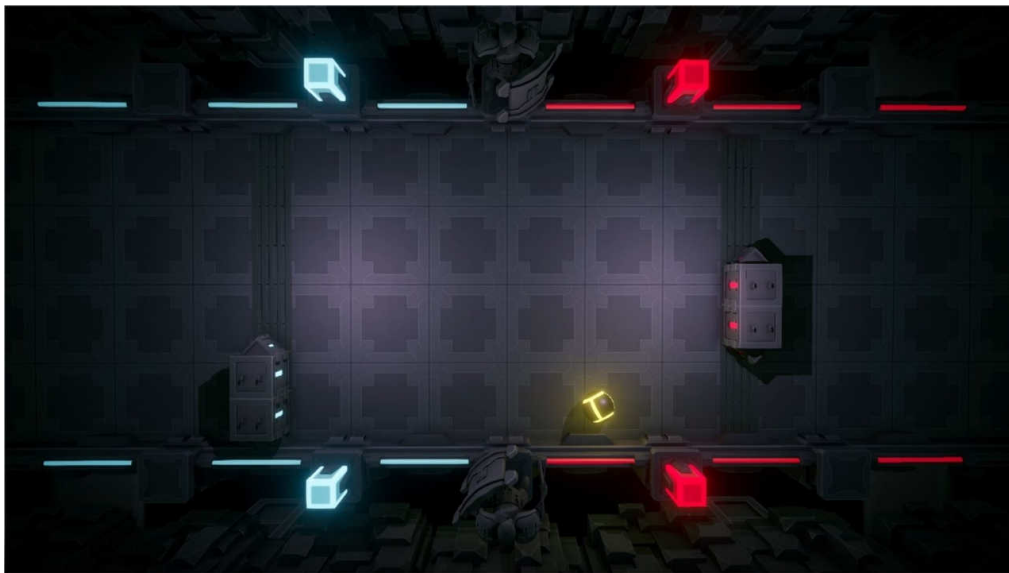
- 运动计划
- 集中
- 预测轨迹

患者指导

使用球拍来回击球。



样本设置





◀

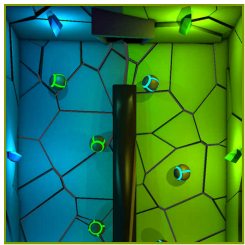
难度
1/3

▶

时长
< 90s >

范围
20% 80%


对象的速度
< 100% >

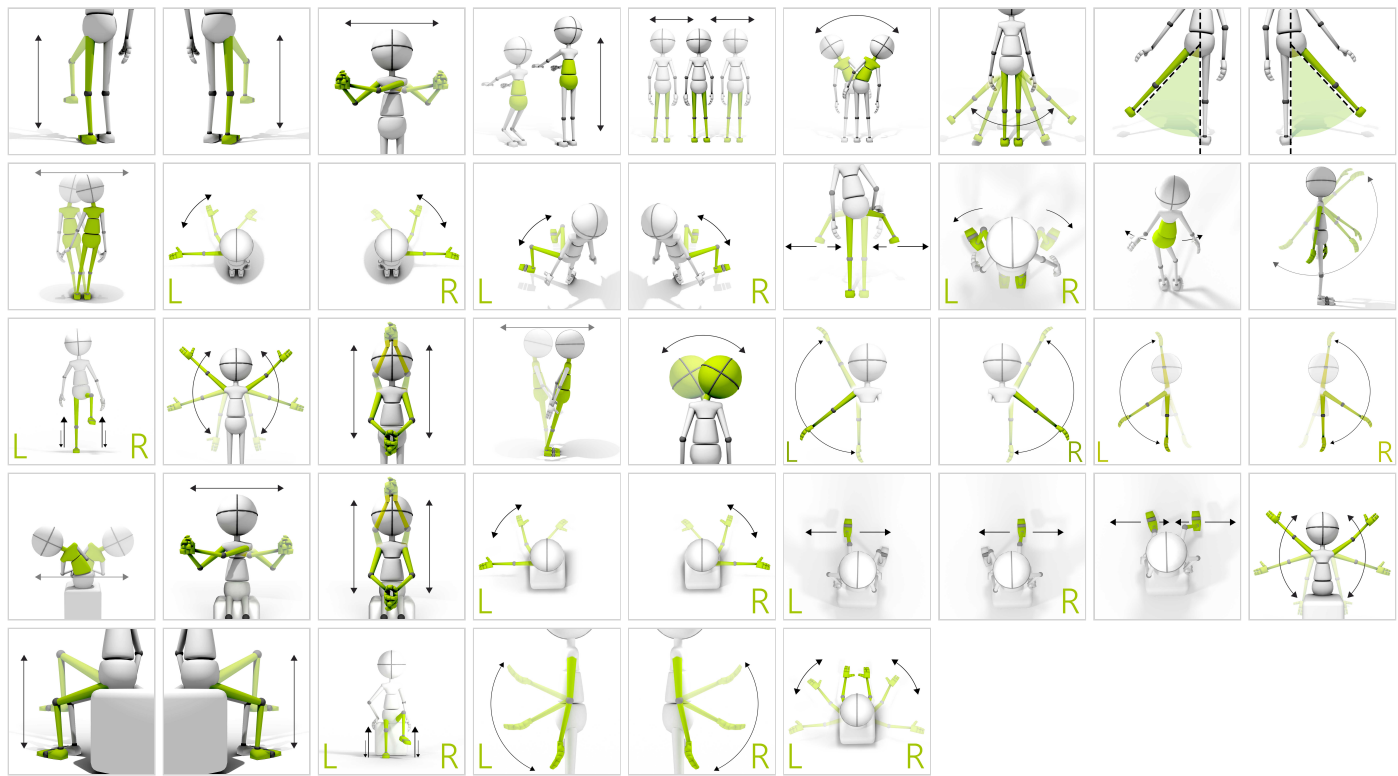


分散注意力

分拣

测量和训练个人技能，一次成功执行多个动作，让其同时注意两个或更多的信息渠道。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 对象数量
- 间隙大小
- 对象的速度

目标

- 预测轨迹
- 集中
- 认知能力
- 运动精度
- 运动有或没有来自健康肢体的支持

患者指导

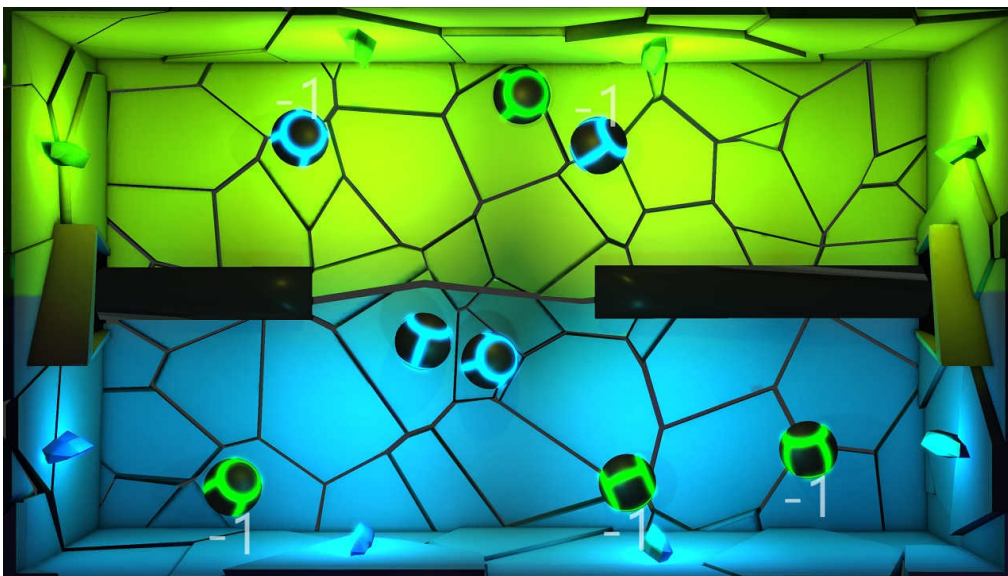
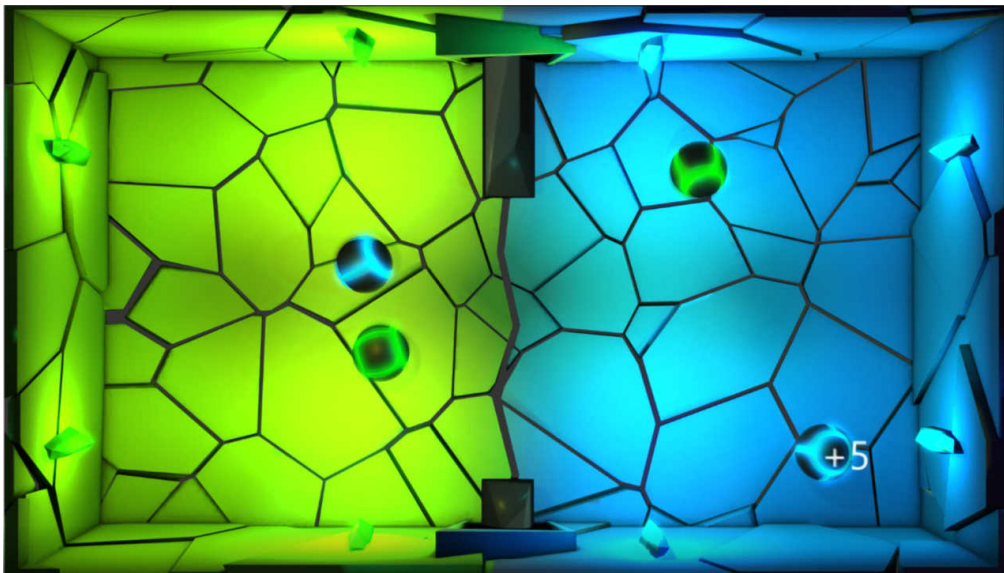
蓝色的球需要在蓝色的一边，绿色的球需要在绿色的一边

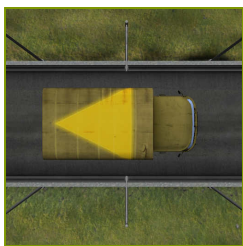


分散注意力

分拣

样本设置



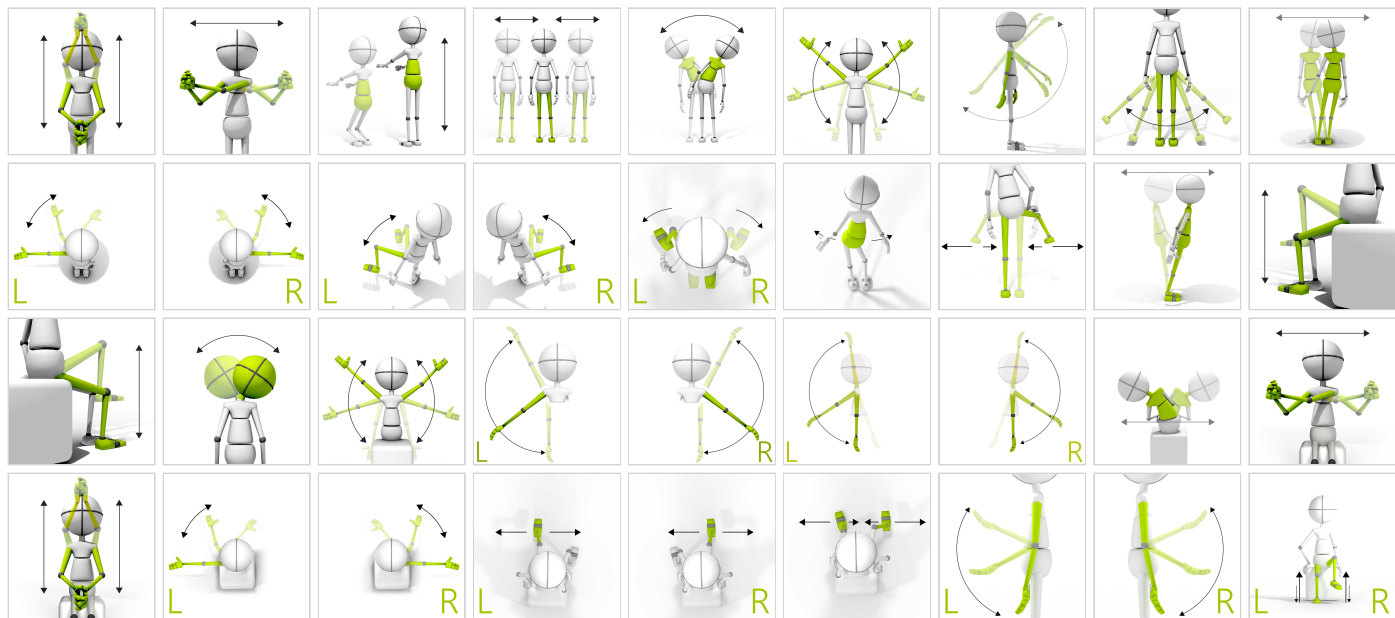


记忆

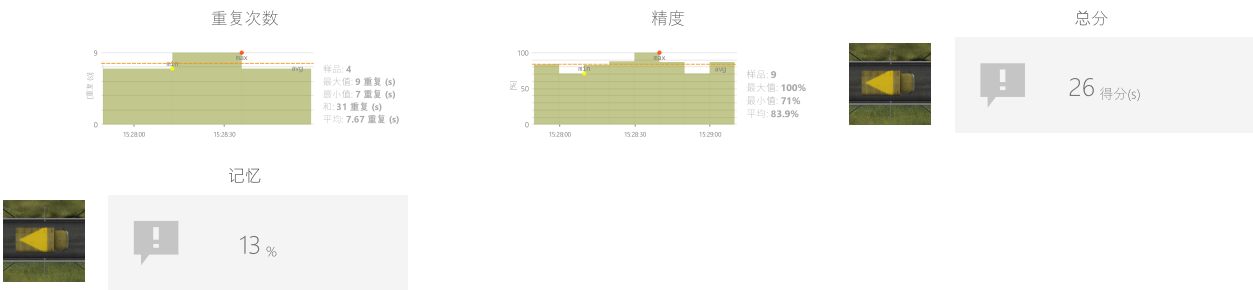
卡车

测量和训练个人记忆信息的能力。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 变化

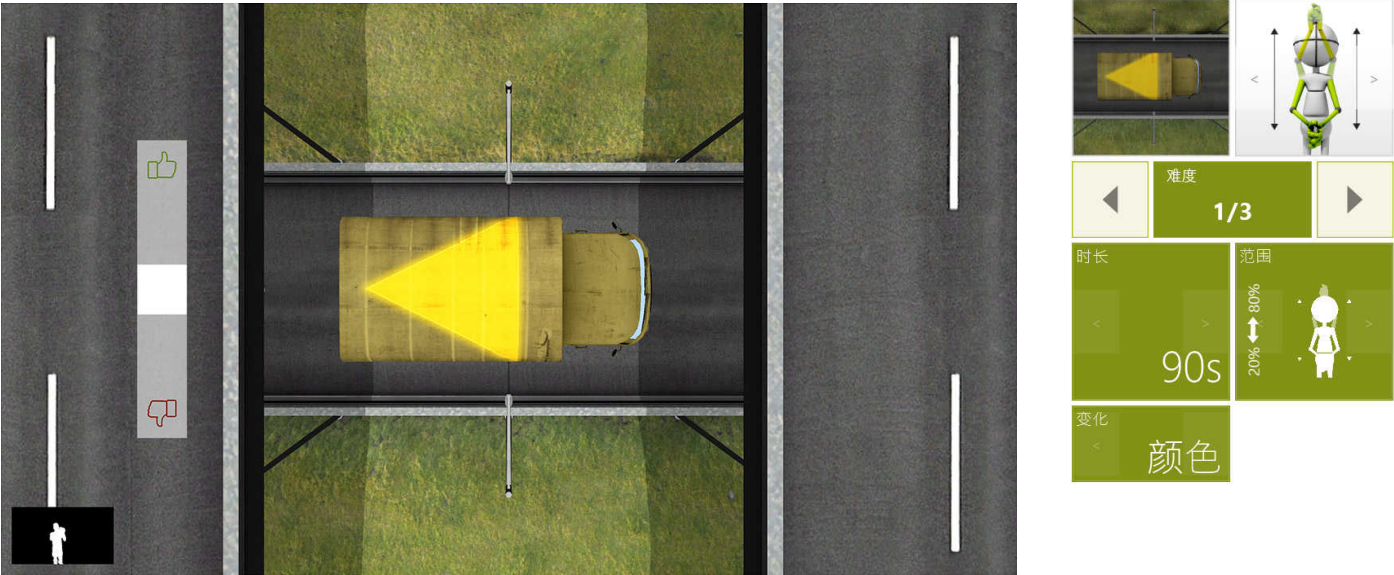
目标

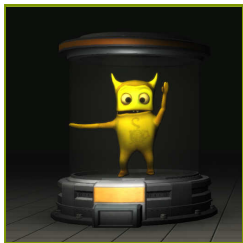
- 逻辑任务
- 集中
- 认知能力

患者指导

记住来的车。判断目前的车是否与上一辆完全一样

样本设置



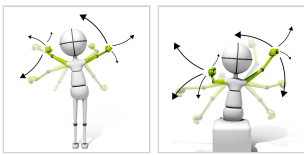


记忆

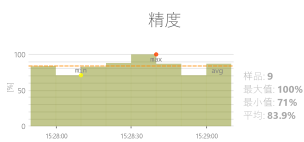
重复姿势

测量和训练个人记忆信息的能力。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 记住姿势的时间
- 重复姿势的时间
- 要记住的姿势数量

目标

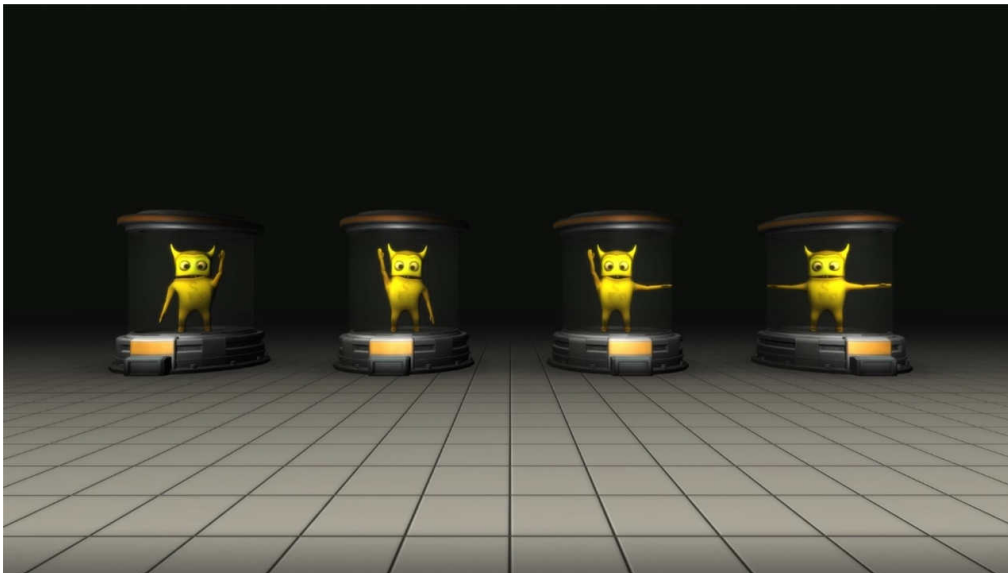
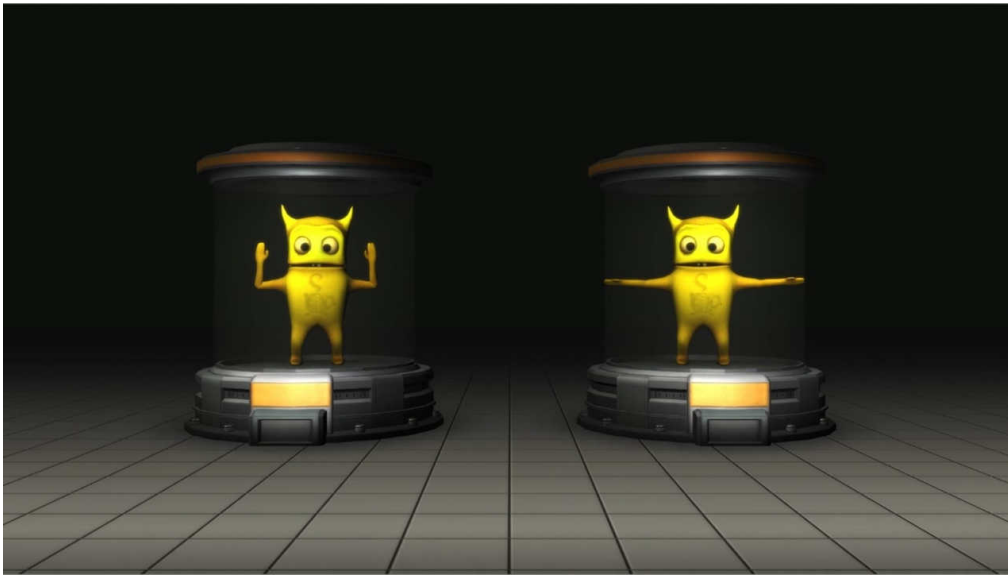
- 记忆训练
- 三维空间运动再现
- 集中
- 决策速度

患者指导

记住黄色任务呈姿势，然后根据你记忆的内容重复选择的姿势



样本设置



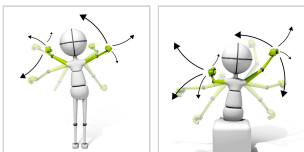


问题解决

数学

衡量和培训个人的技能，以达成特定问题的解决方案。问题解决可能包括数学或系统运算，也可能是衡量一个人批判性思维的标准。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 目标数字范围
- 允许负数

目标

- 逻辑任务

患者指导

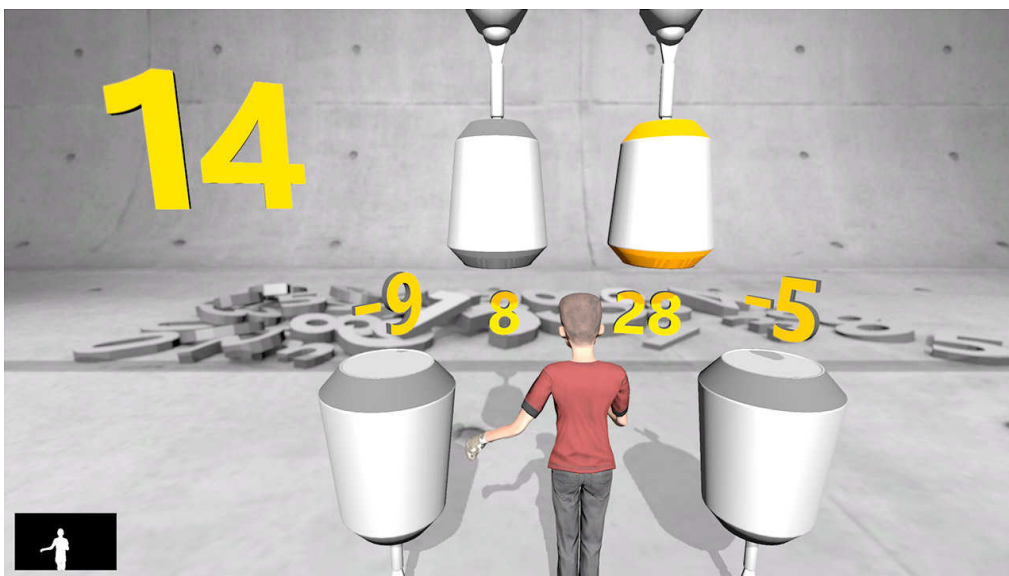
打击袋子在改变其状态(橙色环表示它被激活)。使袋子上方的数字之和等于左上角的数字



样本设置



难度	1/5
时长	30s
目标数字范围	最小值 5 最大值 10
允许负数	不



难度	5/5
时长	30s
目标数字范围	最小值 10 最大值 20
允许负数	是的

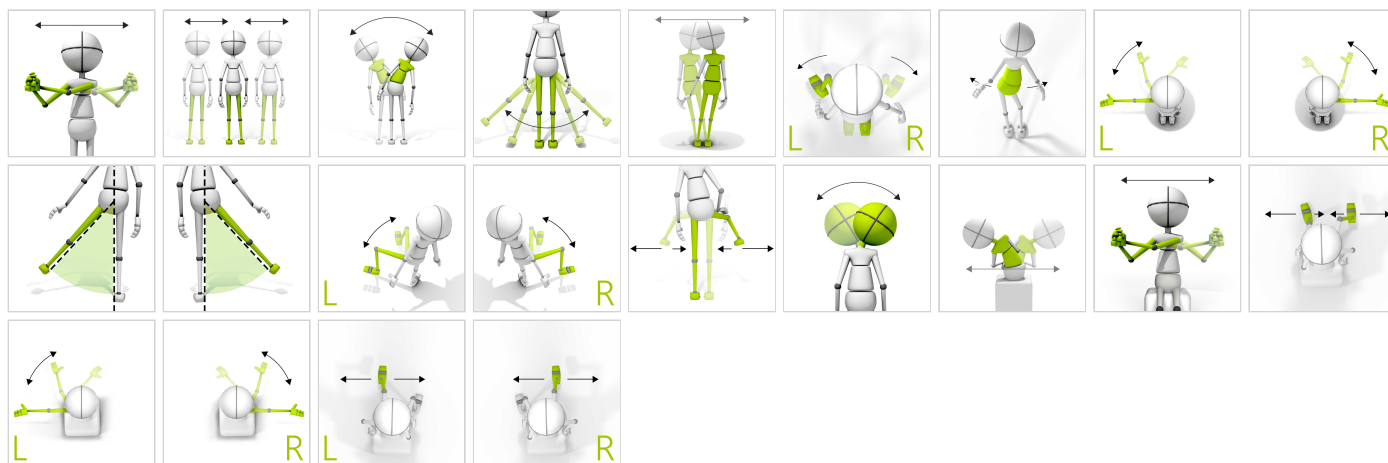


问题解决

克隆

衡量和培训个人的技能，以达成特定问题的解决方案。问题解决可能包括数学或系统运算，也可能是衡量一个人批判性思维的标准。

控制模式



结果



总分

13 得分(s)



问题解决

18 %

调整

- 任务持续时间
- 完成操作的时间
- 范围
- 成对的数量

目标

- 认知能力
- 视觉运动协调
- 逻辑任务

患者指导

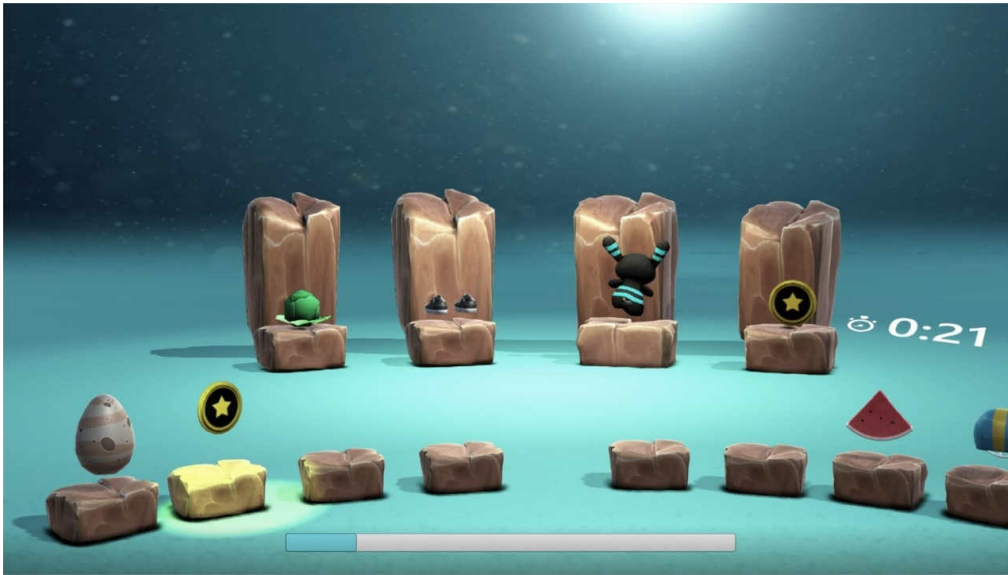
选择屏幕上有成对的项目



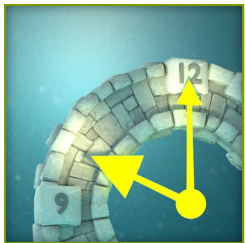
问题解决

克隆

样本设置



	难度 1/3
时长 90s	小型任务的持续时间 30s
范围 20% 80%	成对的数量 4

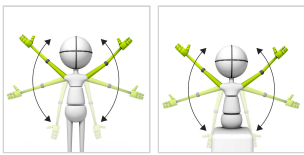


问题解决

时钟

衡量和培训个人的技能，以达成特定问题的解决方案。问题解决可能包括数学或系统运算，也可能是衡量一个人批判性思维的标准。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 完成操作的时间
- 角度

目标

- 决策速度
- 视觉运动协调
- 逻辑任务

患者指导

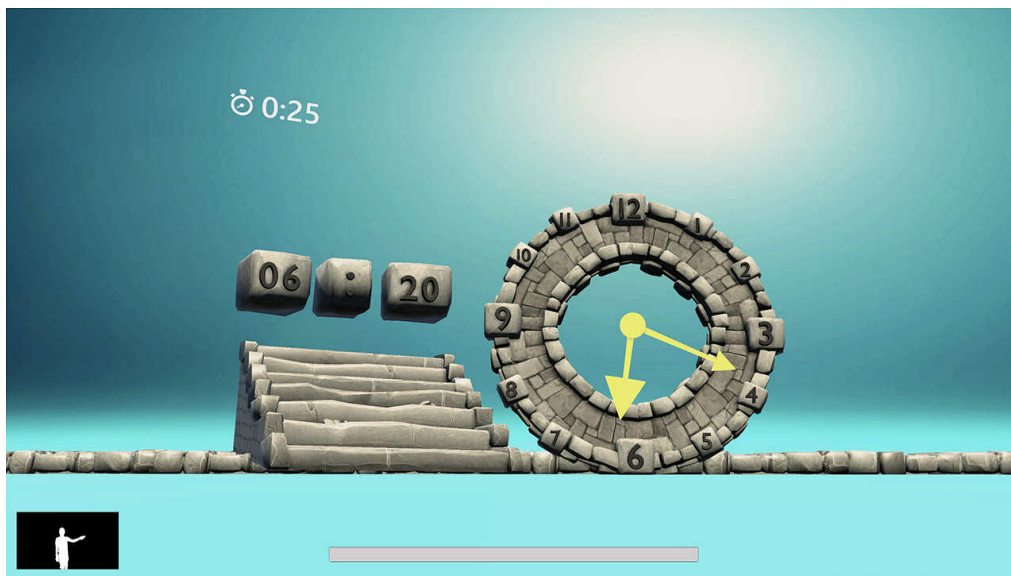
控制箭头设置左边时钟上的时间



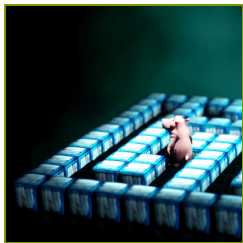
问题解决

时钟

样本设置



时长	小型任务的持续时间
< 90s >	< 30s >
角度 	角度
180°	180°



问题解决

迷宫

衡量和培训个人的技能，以达成特定问题的解决方案。问题解决可能包括数学或系统运算，也可能是衡量一个人批判性思维的标准。

控制模式



结果



调整

- 任务持续时间
- 范围
- 显示路径
- 迷宫大小
- 定位

目标

- 逻辑任务
- 运动计划
- 规划和战略

患者指导

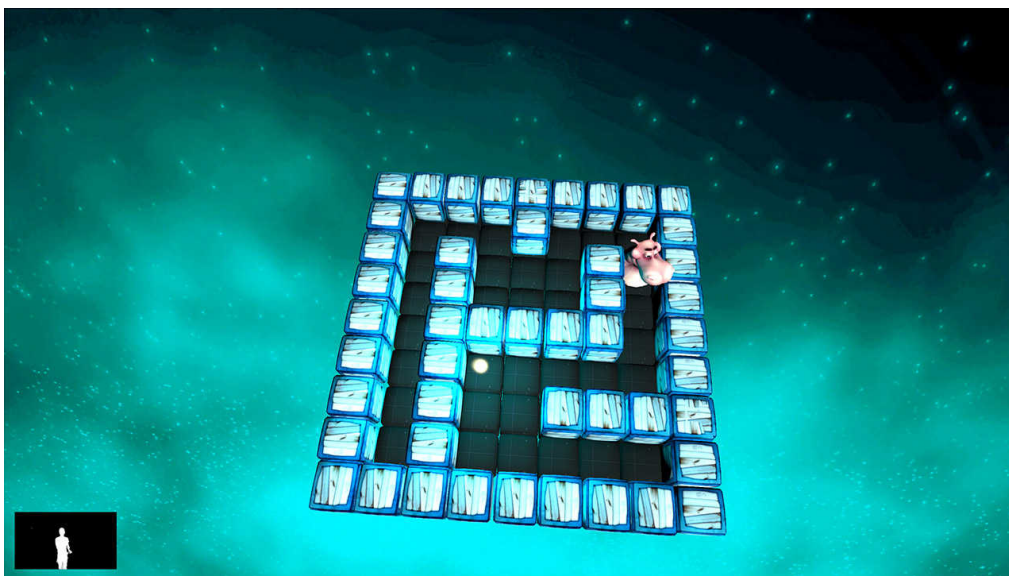
带领河马穿过迷宫，向发光的目标。



问题解决

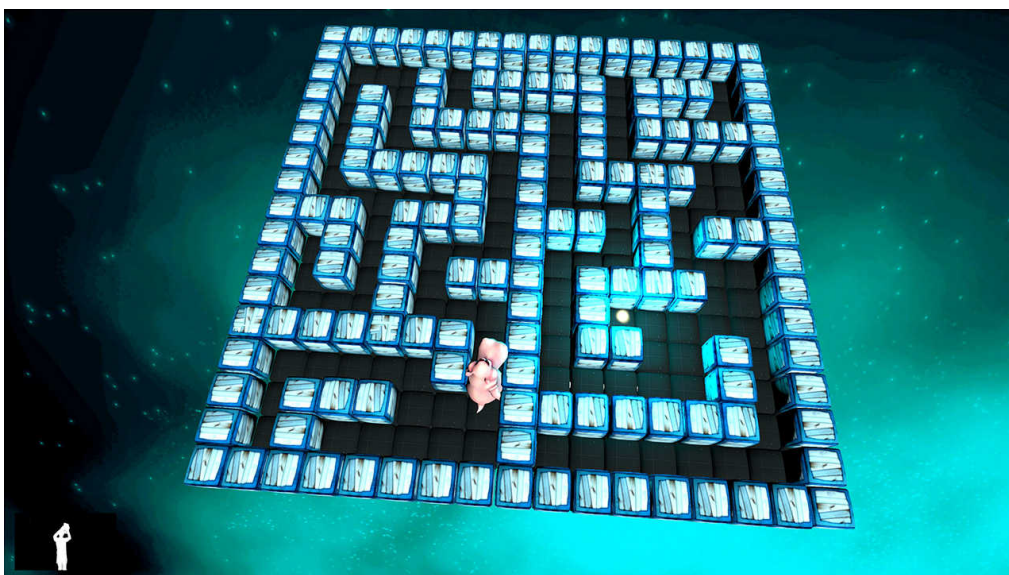
迷宫

样本设置





◀	难度 1/4	▶
时长 < 90s >	范围 80% 20% ↔ 80% 20% ↔ 80%	
显示路径 < 不 >	迷宫大小 < 4 >	
定位 < 任何 >		





◀	难度 4/4	▶
时长 < 90s >	范围 80% 20% ↔ 80% 20% ↔ 80%	
显示路径 < 不 >	迷宫大小 < 10 >	
定位 < 任何 >		



专业的 血压

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



目标

- 监视外部参数

患者指导

测量你自己的血压并输入结果



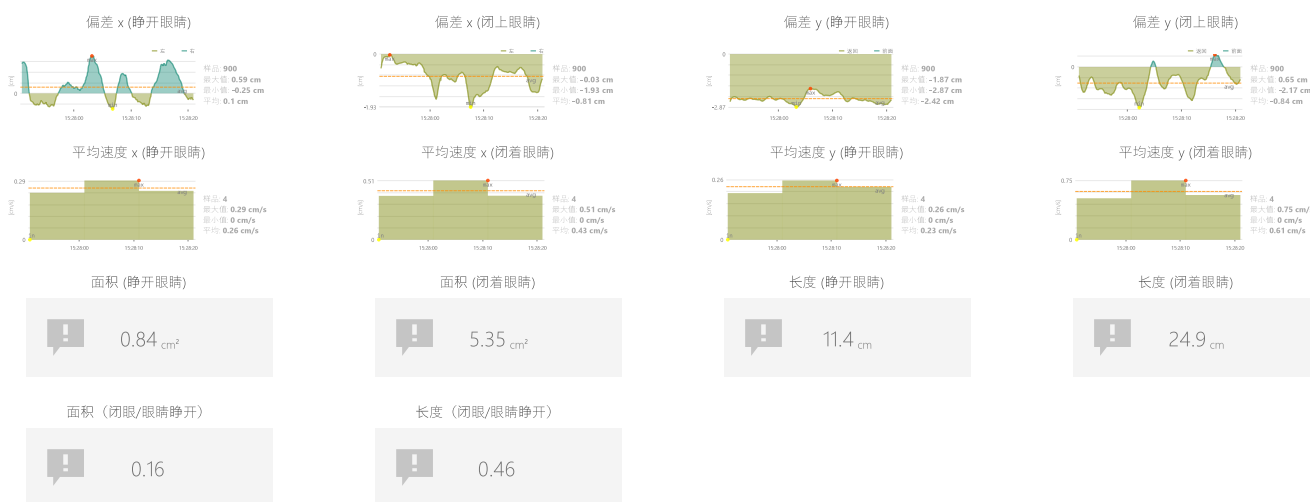
专业的 ROMBERG 测试

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



结果



调整

- 完成操作的时间
- 显示反馈
- 定位

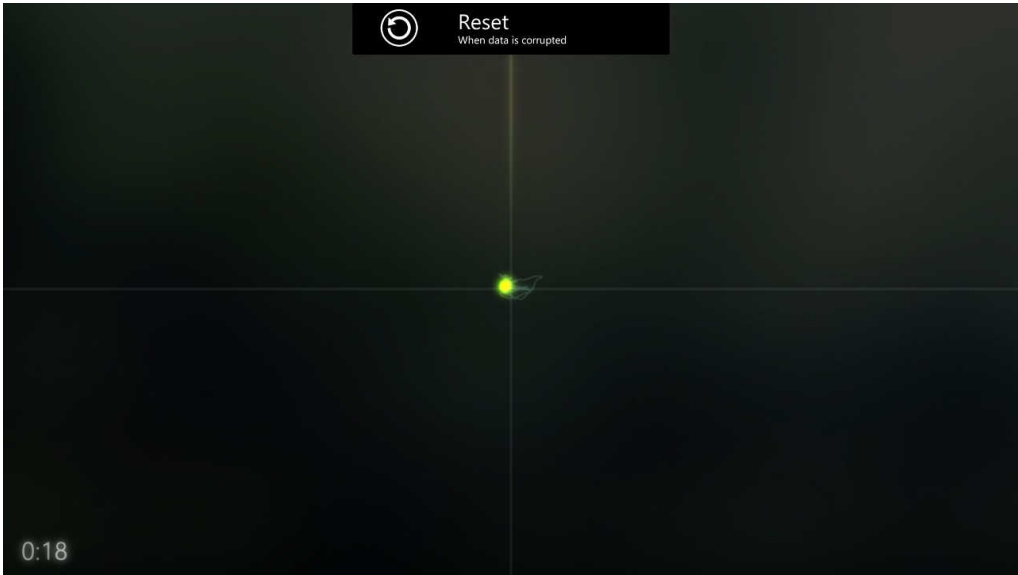
目标

- 评估静态站立平衡

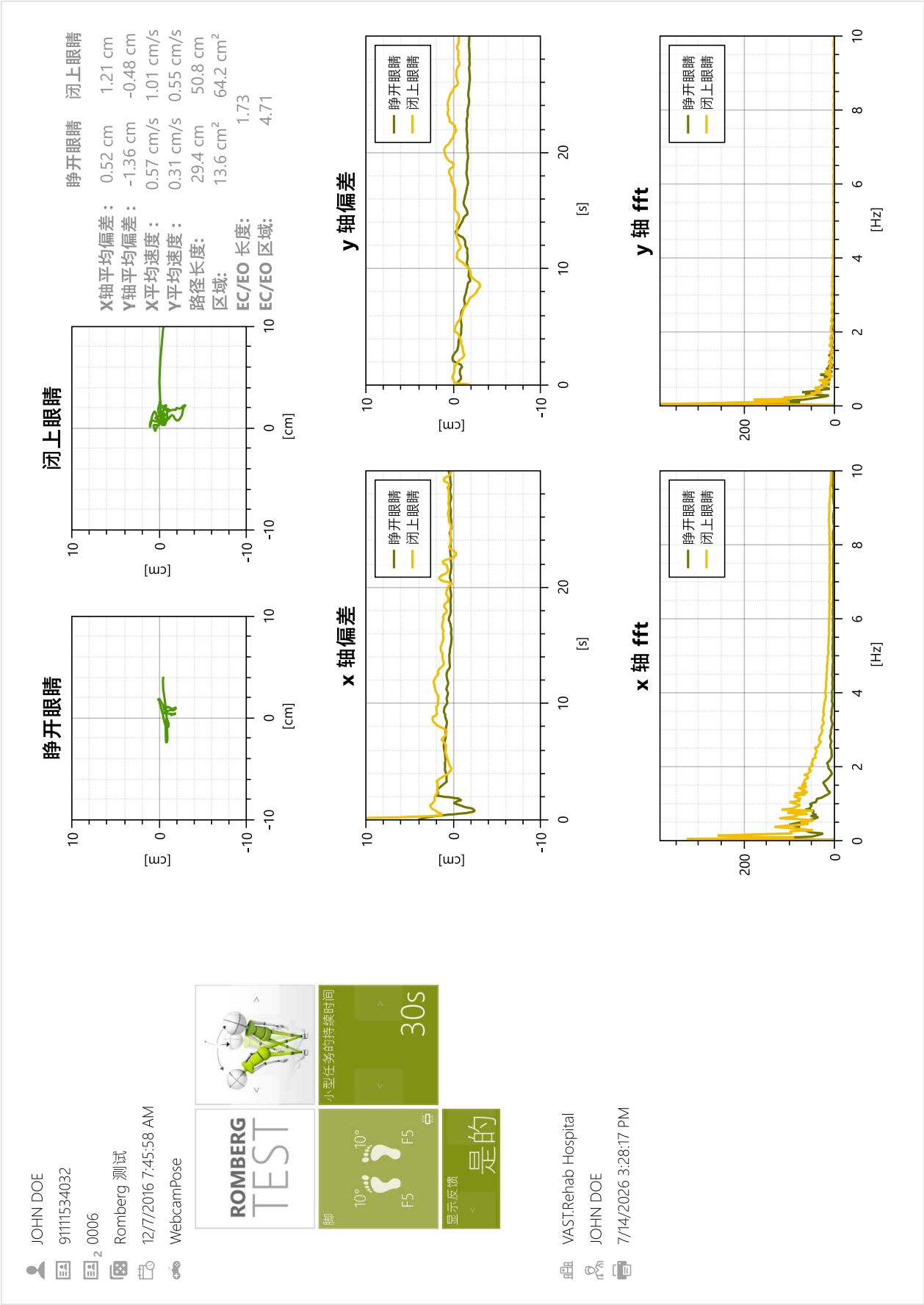
患者指导

Romberg测试。尽量稳稳地站着。先睁开眼睛, 然后闭眼

样本设置



示例报告





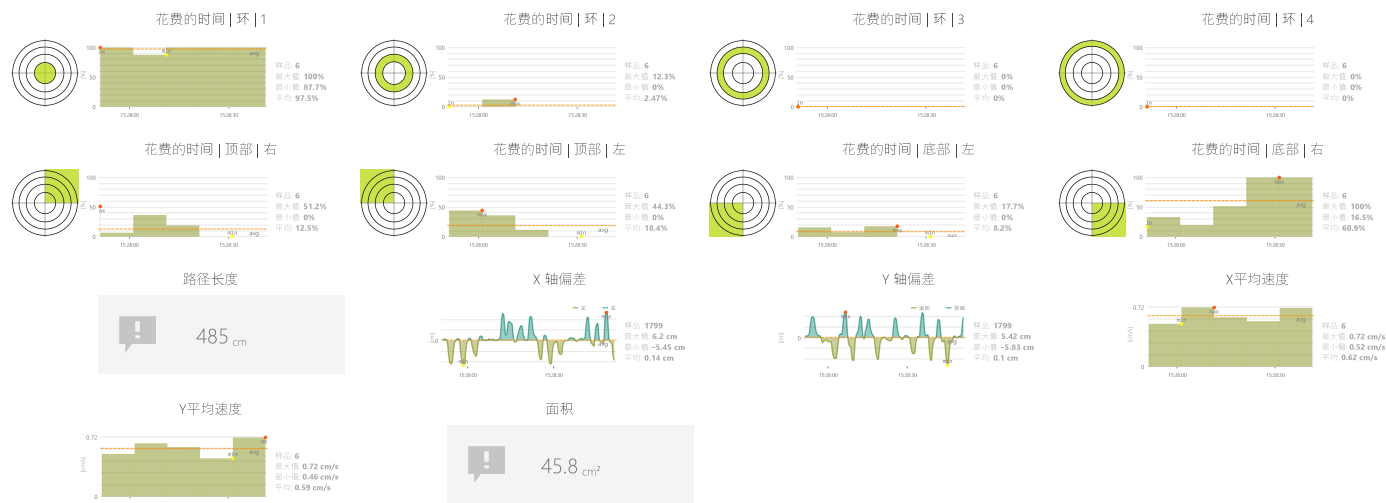
专业的 稳定性测试

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



结果



调整

- 完成操作的时间
- 显示反馈
- 半径
- 定位

目标

- 松弛
- 姿势稳定性

患者指导

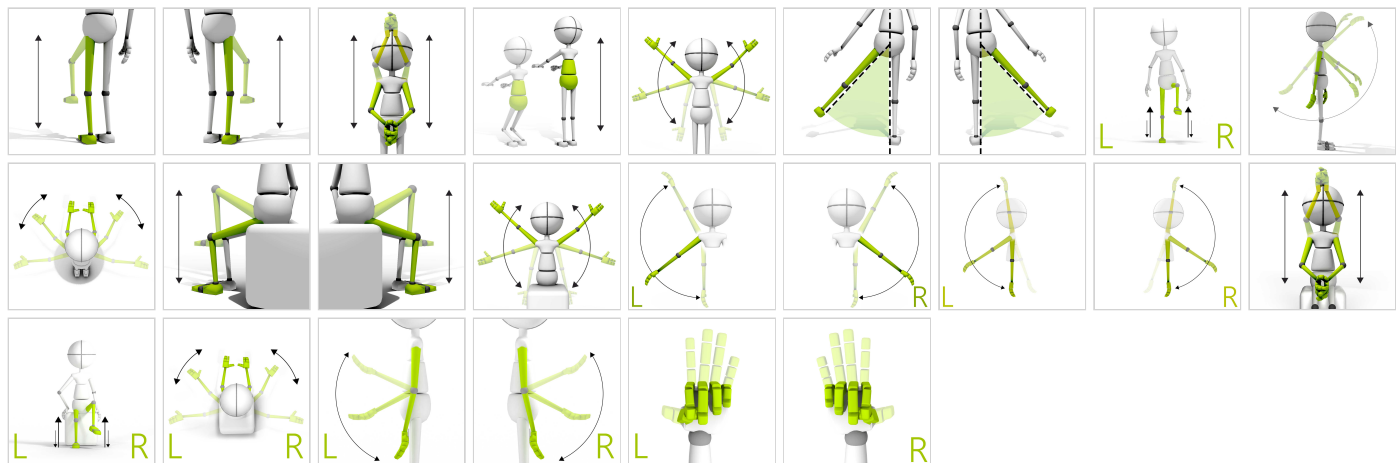
保持身体平衡



专业的 GONOGO 测试

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



结果



调整

- 范围
- 要求适当的重复
- 触发机制 (基于规则、视觉或听觉)

目标

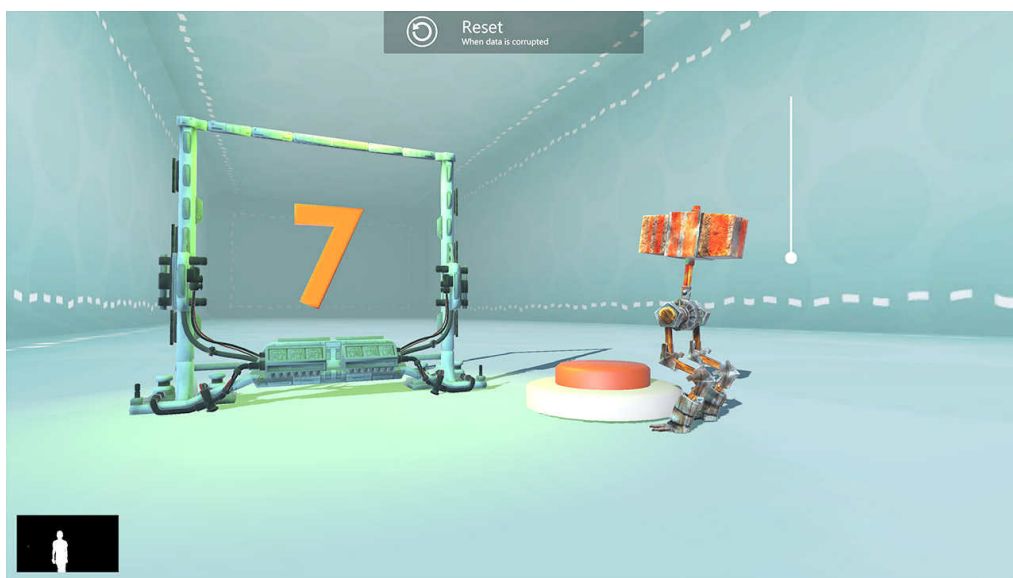
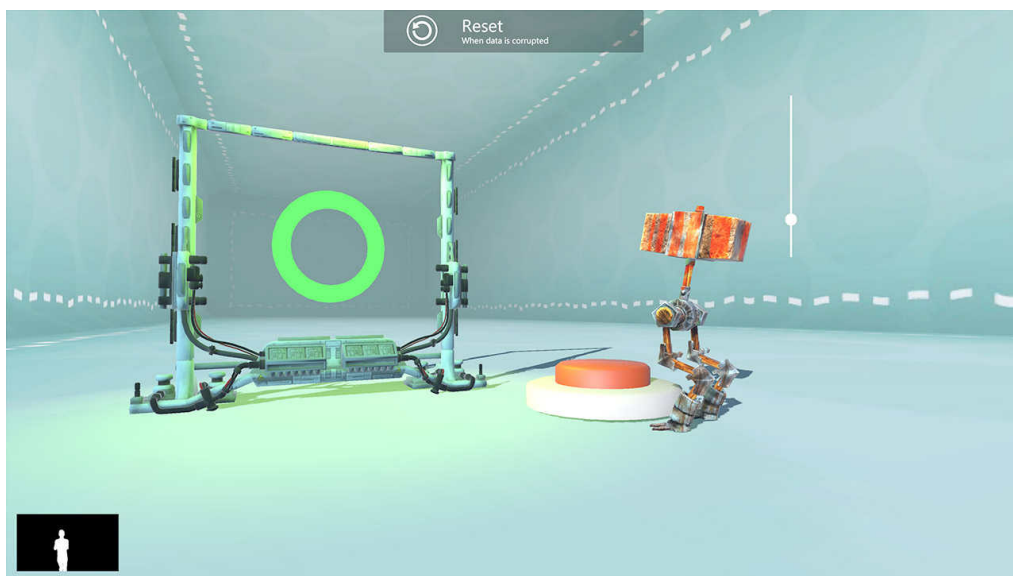
- 自发运动
- 运动速度
- 对负视觉刺激的反应
- 对正视觉刺激的反应

患者指导

当正触发器出现时点击按钮。



样本设置

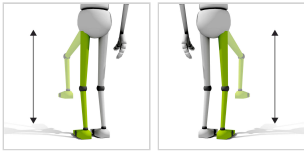




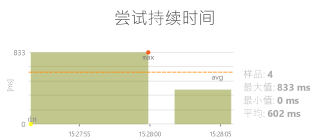
专业的 单腿姿势测试

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



结果



调整

- 完成操作的时间
- 范围

目标

- 测试平衡和平衡的极限
- 姿势稳定性

患者指导

在做单腿站姿时尽量保持身体平衡。



专业的 发音评估

从多个类别收集数据或具有独特目标的专门任务和评估

控制模式



结果

准确性	流利	发音	完整性
96 %	100 %	76.8 %	80 %
Word 1 持续时间	字 1 偏移量	Word 1 准确性	Word 1 错误类型
1040 ms	890 ms	91 %	没有
Word 2 持续时间	字 2 偏移量	Word 2 准确性	Word 2 错误类型
1043 ms	790 ms	21 %	没有
Word 3 持续时间	字 3 偏移量	Word 3 准确性	Word 3 错误类型
530 ms	1940 ms	100 %	没有
Word 4 持续时间	字 4 偏移量	Word 4 准确性	Word 4 错误类型
730 ms	2480 ms	98 %	没有
Word 5 持续时间	字 5 偏移量	Word 5 准确性	Word 5 错误类型
670 ms	3220 ms	94 %	没有

目标

- 发音准确性
- 音高和语调控制
- 呼吸和节奏控制

患者指导

测试开始时，屏幕上将显示5个单词。请大声而清晰地阅读它们。



样本设置

