

# BAZINĖ PAKUOTĖ \

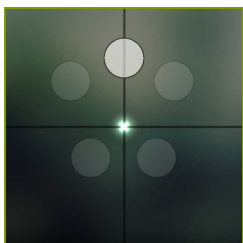
???

<b>toAdd(broPP-Hardwarer32405)</b>	3
toAdd(broPP-Whatisne31120)	3
<b>Terapinių užduočių duomenų bazė</b>	4
Judėjimo laikas	4
Balansas	6
Judėjimo tikslumas	8
Funkciniai judesiai	16
Suskirstytas dėmesys	32
Atmintis	34
Problemų sprendimas	36
Specializuotų	38

# TOADD(BROPP-WHATISNE31120)

toAdd(broHardReq-Pleasemak34226)

- toAdd(windows8Suggested)
- toAdd(broHardReq-INTELi5p13166)
- toAdd(broHardReq-8GBRAM87954)



# JUDĖJIMO LAIKAS

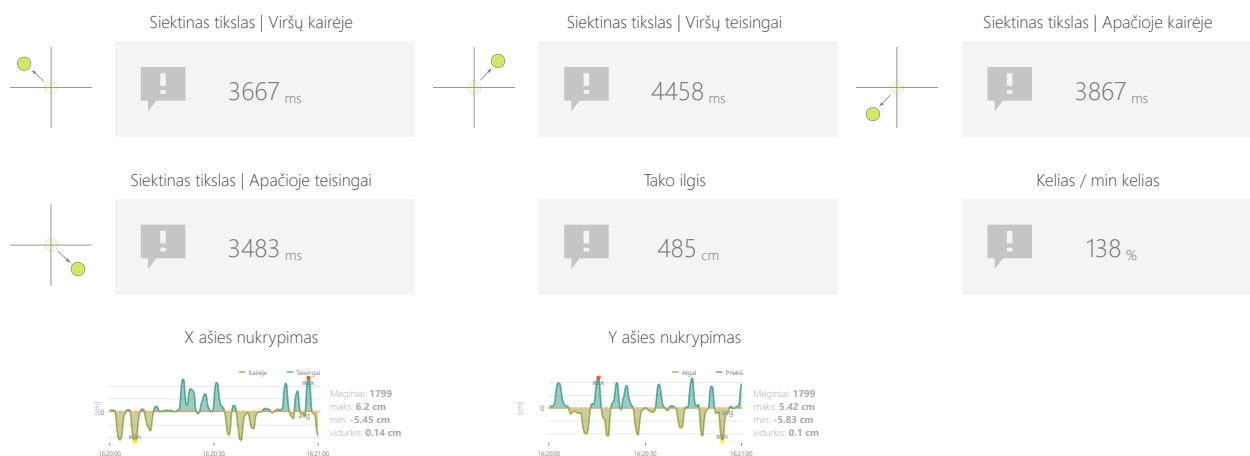
## DINAMINIS BANDYMAS

toAdd(catDesc120)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- diapazonas
- Rodyti kelią
- Pasikartojimai

### TOADD(OBJECTIVES)

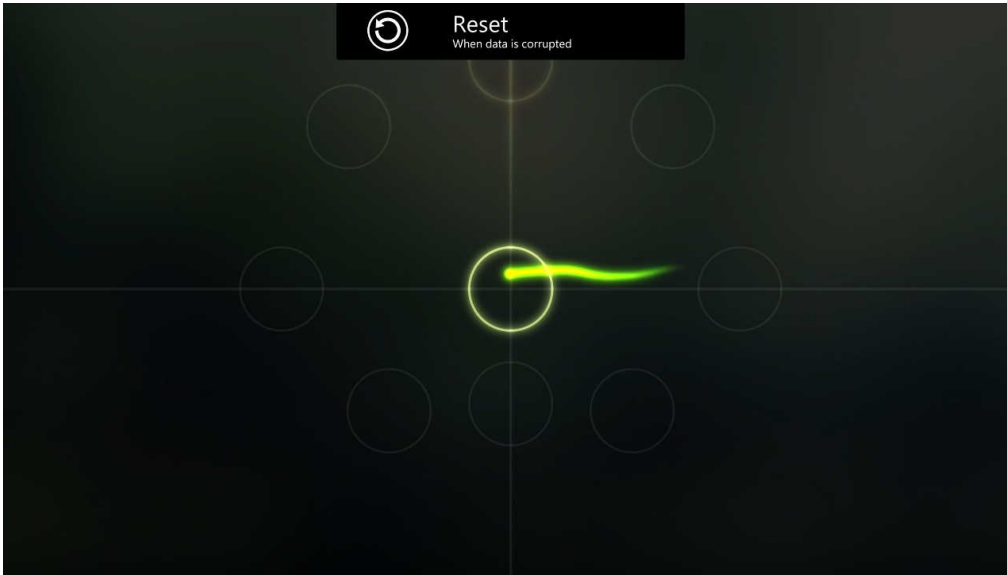
- toAdd(testTheLimitsOfBalanceAndEquilibrium)
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)

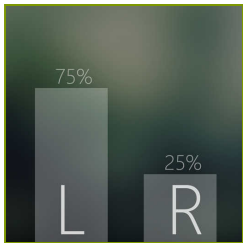
### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Perkelkite tašką į paryškintą paskirties vietą ir palaikykite jį akimirka. Bus paryškintas kitas tikslas.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



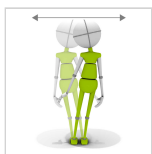


# BALANSAS

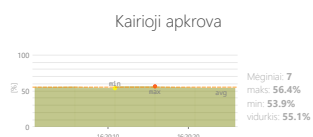
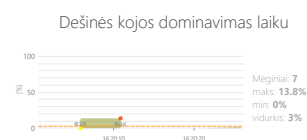
## SVORIO PASISKIRSTYMO TESTAS

toAdd(catDesc140)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Laikas užbaigti veiksmus
- diapazonas
- Rodyti atsiliepimą

### TOADD(OBJECTIVES)

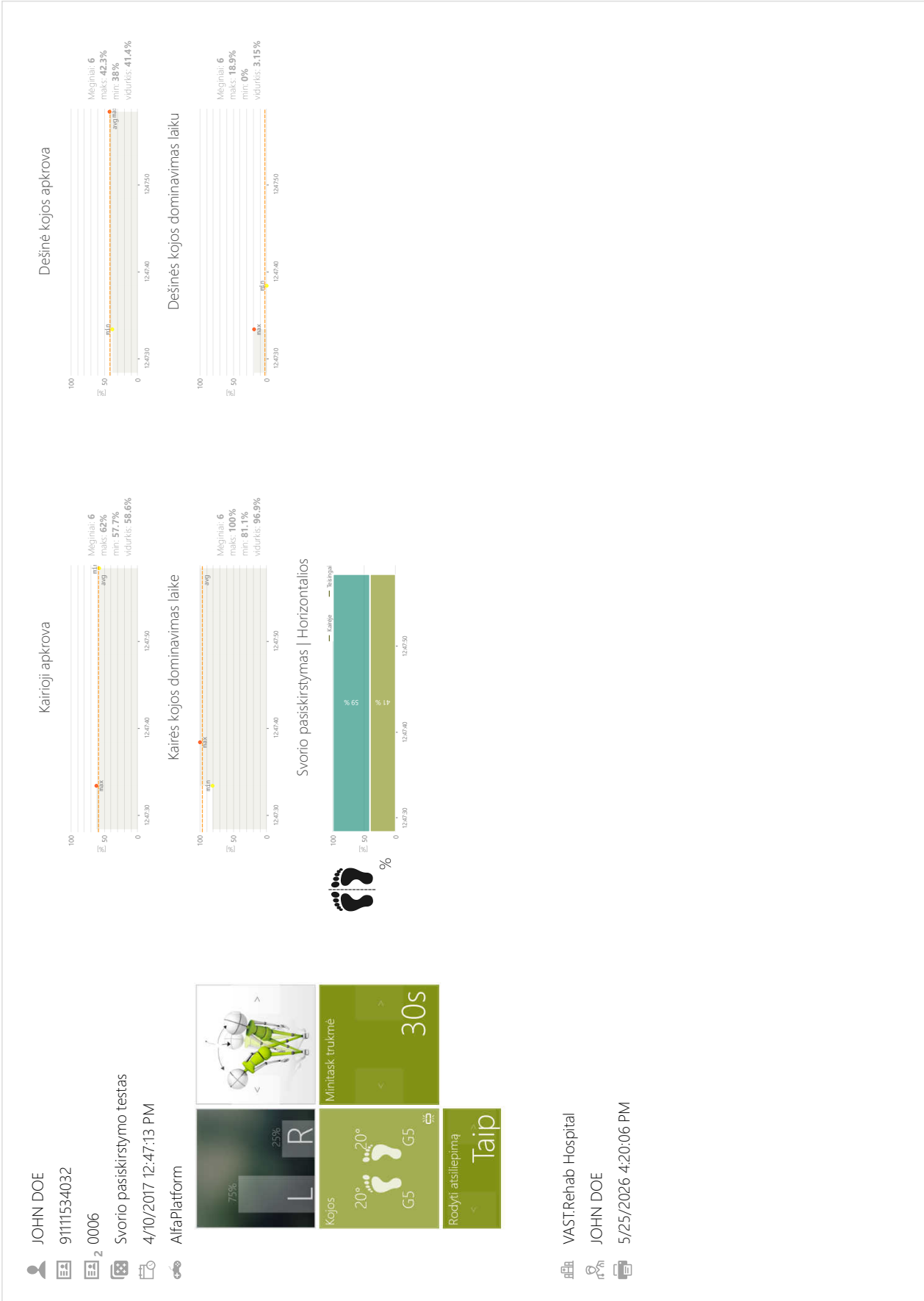
- toAdd(posturalStability)
- toAdd(balanceAndEquilibriumTraining)

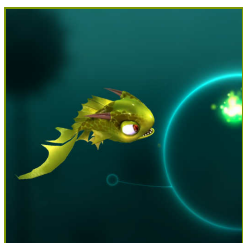
### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Laikykite savo kūną subalansuotą.



TOADD(SAMPLEREPORTS)

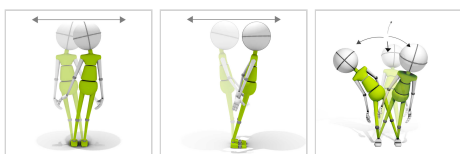




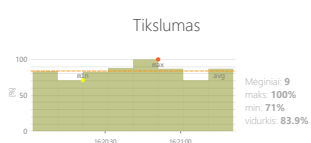
# JUDĖJIMO TIKSLUMAS ŽUVIS

toAdd(catDesc150)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



Iš viso taškų

33 taškas (-ai)

Judėjimo tikslumas

39 %

Judėjimo tikslumas



32 %

Judėjimo tikslumas



39 %

## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Objektų greitis

## TOADD(OBJECTIVES)

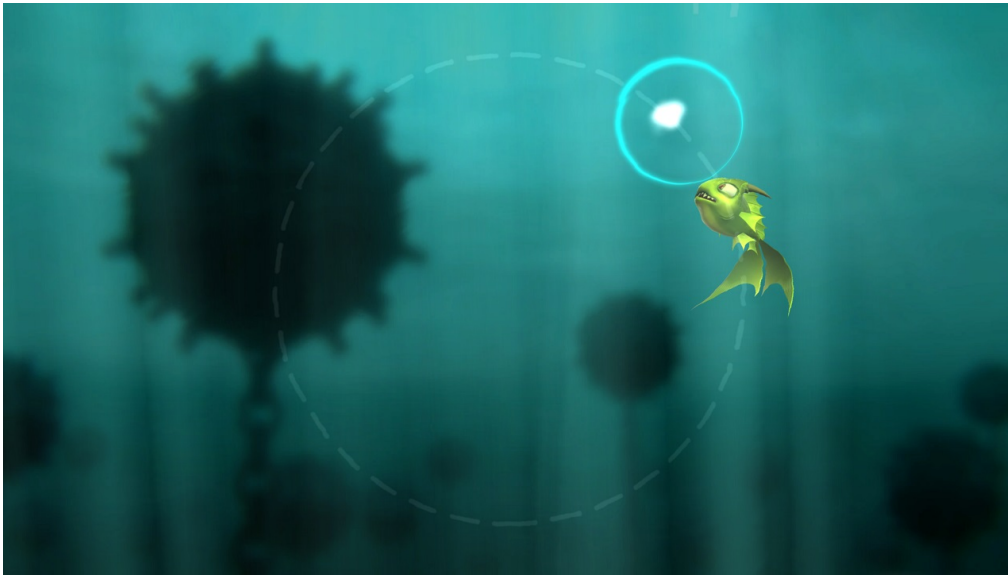
- toAdd(3dSpaceMovementsReproduction)
- toAdd(plannedMovements)
- toAdd(muscleStrengthening)
- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(visualMotorCoordination)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

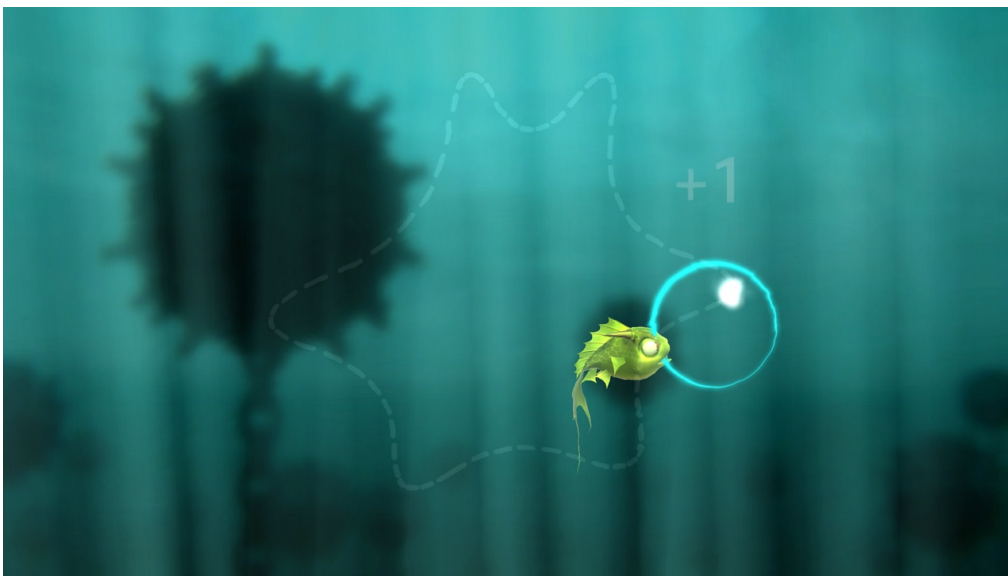
Perkelkite mėlyną apskritimą, kad apsaugotumėte kibirkščių šaltinį nuo žuvų. Kai kibirkščių šaltinis yra apskritimo viduje, jis yra saugus.



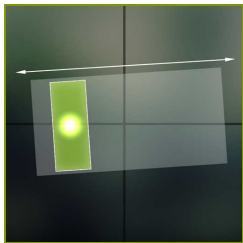
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas	
papritys	
Kojos	Trukmė
 Bet kuri pozicija	90s
Judėjimo režimas	diapazonas
Kairėje	40% ↑ 60% ↓ 30% ↔ 70%
Maršruto forma	Objektų greitis
	100%



Sunkumas	
1/3	
Kojos	Trukmė
 Bet kuri pozicija	90s
Judėjimo režimas	diapazonas
Kairėje	40% ↑ 60% ↓ 30% ↔ 70%
Maršruto forma	Objektų greitis
	100%



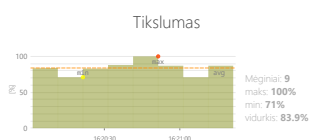
# JUDĖJIMO TIKSLUMAS ŠVYTUOKLĖ

toAdd(catDesc150)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



Iš viso taškų

30 taškas (-ai)



Judėjimo tikslumas

38 %

## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Rodyti kelią
- Laikotarpis
- Rotacija
- Švytuoklinis aukštis
- Švytuoklės plotis

## TOADD(OBJECTIVES)

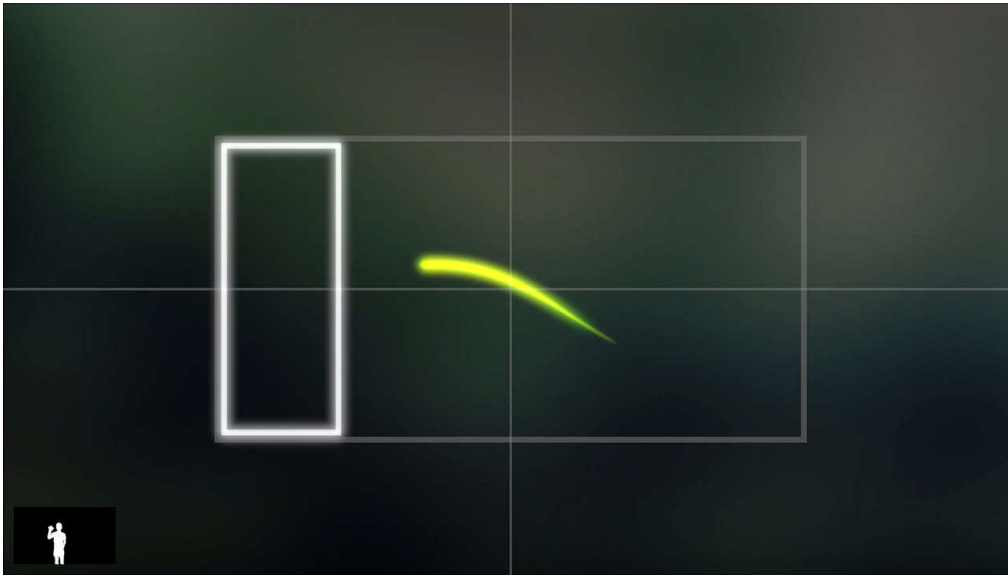
- toAdd(3dSpaceMovementsReproduction)
- toAdd(rhythmicity)
- toAdd(activityInAGivenRhythm)
- toAdd(movementPrecision)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

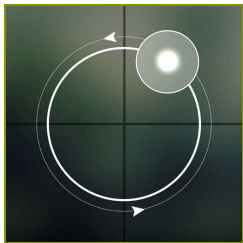
Pabandykite sinchronizuoti save su stačiakampio judesiais.  
Darykite viską, kad liktumėte stačiakampyje.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/2	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 40% ↑ 70% 30% ↔ 70%	Rodyti kelią Ne
Rotacija 0	Laikotarpis 5s
Švytuoklės plotis 100%	Švytuoklinis aukštis 50%



# JUDĖJIMO TIKSLUMAS

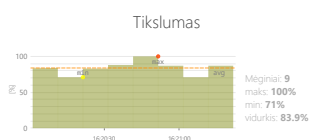
## STEBĖJIMAS

toAdd(catDesc150)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

27 taškas (-ai)



Judėjimo tikslumas

19 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atvirkštinė kryptis
- Rodyti kelią
- Laikotarpis
- Spindulys
- Tikslinis spindulys

### TOADD(OBJECTIVES)

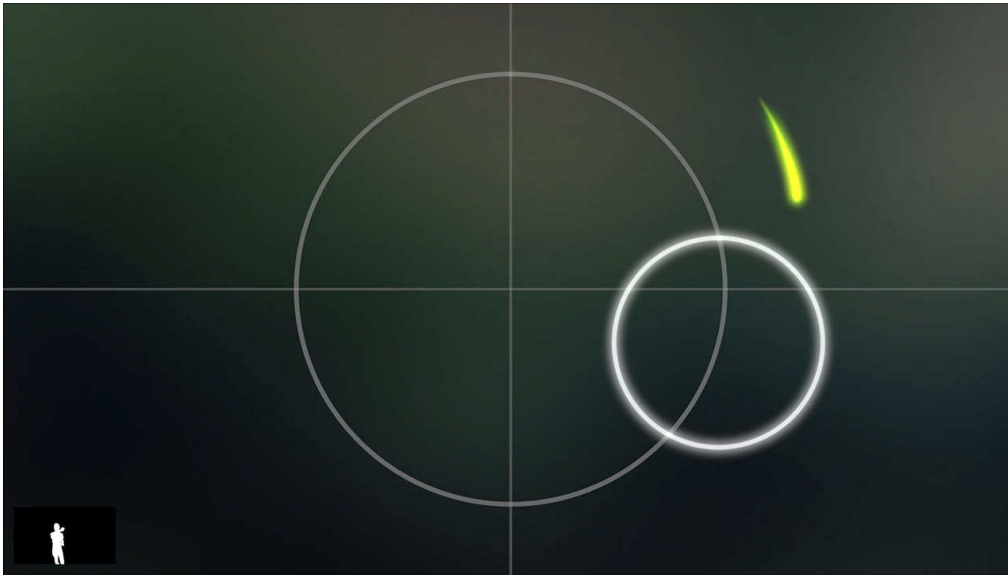
- toAdd(3dSpaceMovementsReproduction)
- toAdd(testTheLimitsOfBalanceAndEquilibrium)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

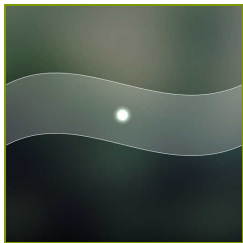
Pabandykite sinchronizuoti save su apskritimo judesiais. Darykite viską, kad liktumėte apskritime.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



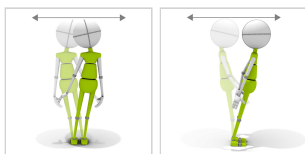
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 40% ↑ 70% 30% ↔ 70%	Atvirkštine kryptis Ne
Laikotarpis 10s	Rodyti kelią Ne
Tikslinis spindulys 75%	Spindulys 75%



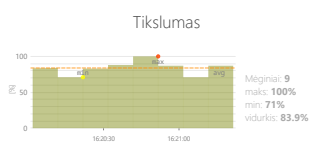
# JUDĒJIMO TIKSLUMAS DIAGRAMA

toAdd(catDesc150)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



Iš viso tašķu

24 tašķas (-ai)



Judējimo tikslumas

12 %

Judējimo tikslumas



18 %

## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Grafinēs formas (sinuso ar kvadrato, amplitudēs, sienos ir tt)
- Pēdų padētis
- Užduoties trukmē
- diapazonas

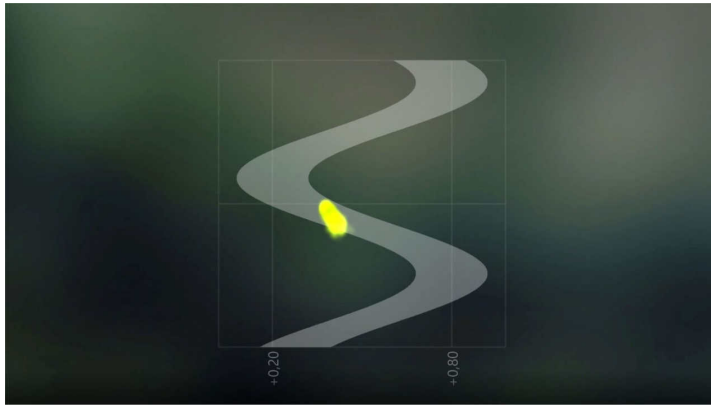
## TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(activityInAGivenRhythm)
- toAdd(repetitiveMovements)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Stenkitēs likti sienose.

TOADD(SAMPLESETTINGS)



Navigation: Sunkumas 3/3

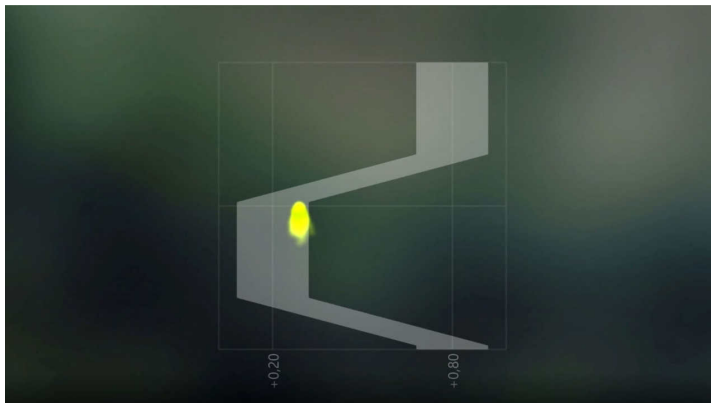
Grafikos konfigūracija

4.0s +/- 20%

Kojos: Bet kuri pozicija

Trukme: 30s

diapazonas: 30% ↔ 70%



Navigation: Sunkumas 1/3

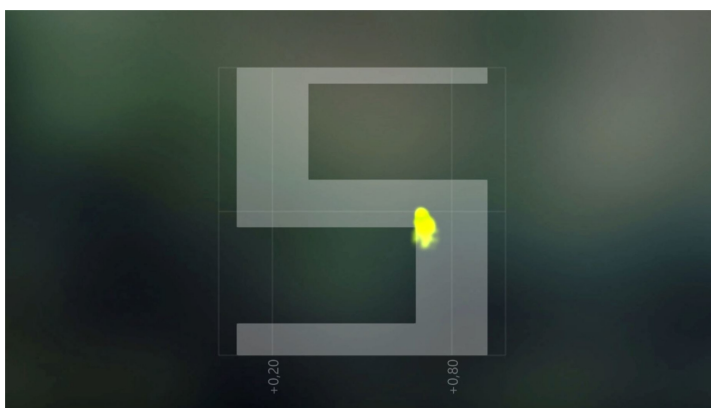
Grafikos konfigūracija

4.0s +/- 40%

Kojos: Bet kuri pozicija

Trukme: 90s

diapazonas: 30% ↔ 70%



Navigation: Sunkumas paprotys

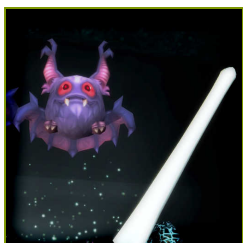
Grafikos konfigūracija

+/- 20% ↑ : 2.0s ↓ : 2.0s ↗ : 1.0s ↘ : 1.0s

Kojos: Bet kuri pozicija

Trukme: 30s

diapazonas: 30% ↔ 70%



# FUNKCINIAI JUDESIAI

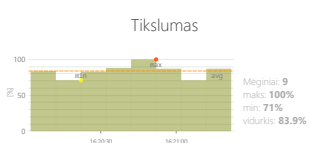
## VAMPYRAI

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

30 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

36 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pozicijos, kuriose turi būti taikomi tikslai
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Laikas tarp objektų
- Laikas reaguoti

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(visualMotorCoordination)
- toAdd(exerciseWithOrWithoutSupportFromHealthyLimb)
- toAdd(spontaneousMovementsIn3DSpace)
- toAdd(speedOfMovement)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Naudokite savo kalaviją numušti plaukioja vampyrai, kurie nori Užkandote jums!



# FUNKCINIAI JUDESIAI

## VAMPYRAI

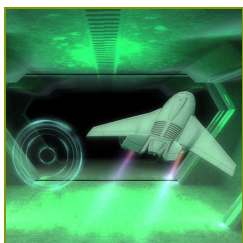
### TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas <b>1/3</b>	
Aktyvios pozicijos 	Kojos  Bet kuri pozicija
Trukmė <b>90s</b>	diapazonas  40% ↑ 60% ↓ 30% ↔ 70%
Laikas tarp objektų <b>2s</b>	Laikas reaguoti <b>2s</b>



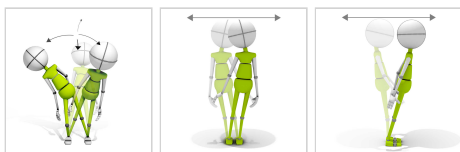
Sunkumas <b>1/3</b>	
Aktyvios pozicijos 	Kojos  Bet kuri pozicija
Trukmė <b>90s</b>	diapazonas  40% ↑ 60% ↓ 30% ↔ 70%
Laikas tarp objektų <b>2s</b>	Laikas reaguoti <b>2s</b>



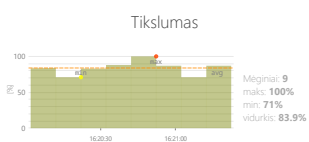
# FUNKCINIAI JUDESIAI LĒKTUVAS

toAdd(catDesc160)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



Iš viso taškų

27 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

34 %

Funkciniai judesiai



11 %

Funkciniai judesiai



32 %

## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

## TOADD(OBJECTIVES)

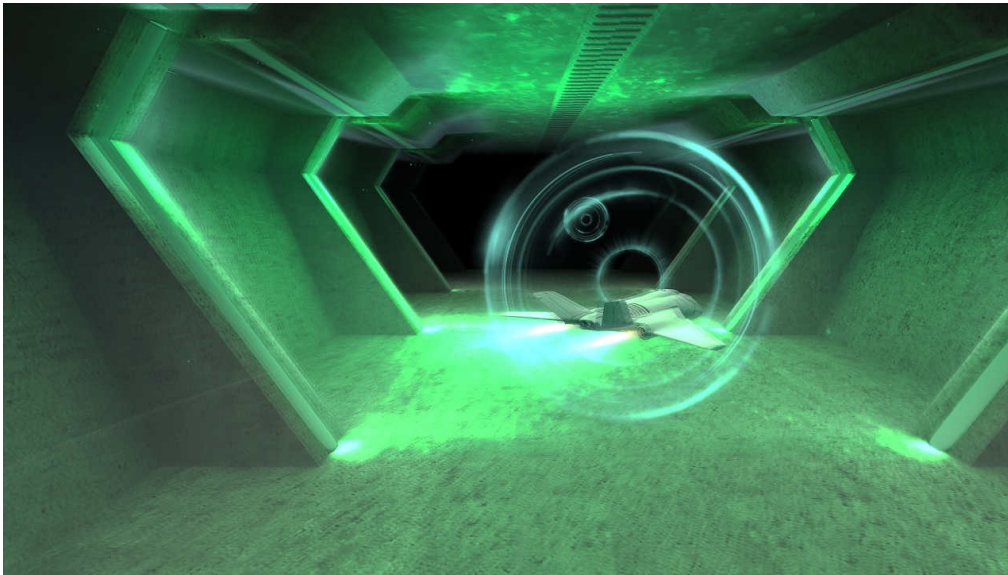
- toAdd(focusing)
- toAdd(perceptivity)
- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjectsIn3DSpace)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Priverskite lėktuvą skristi per apskritimus. Kuo arčiau centro jis skrenda, tuo daugiau taškų gausite.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



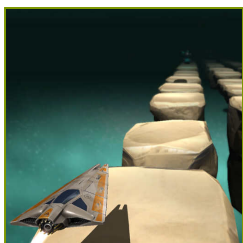
Sunkumas  
2/4

Greitis  
100%  
greitis nustatomas automatiškai

Kojos  
Bet kuri pozicija

Trukmė  
90s

diapazonas  
40% ↔ 60%  
30% ↔ 70%

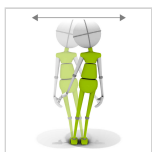


# FUNKCINIAI JUDESIAI

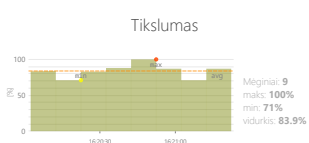
## AKMENYS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

36 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

28 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(perceptivity)
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(reactionToThePositiveVisualStimuli)
- toAdd(responseToNegativeVisualStimuli)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Priverskite erdvėlavį surinkti spalvingas būtybes ir venkite uolų.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas  
1/3

Greitis  
100%  
greitis nustatomas automatiškai

Kojos  
Bet kuri pozicija

Trukmė  
90s

diapazonas  
30% ↔ 70%



# FUNKCINIAI JUDESIAI

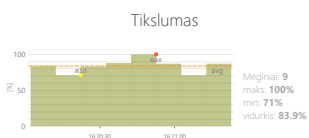
## PLAKTUKAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

38 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

31%

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pozicijos, kuriose turi būti taikomi tikslai
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Laikas reaguoti
- Stiklo dydis

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(planningAndStrategy)
- toAdd(speedOfDecisionMaking)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Paspauskite degančias statines kuo greičiau. Tada grįžkite į centrą.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



	
Sunkumas 1/3	
Aktyvios pozicijos 	Kojos Bet kuri pozicija 
Trukmė 90s	diapazonas 40% ↑ 60% ↓ 30% ↔ 70%
Laikas reaguoti 10s	Stiklo dydis 125%



# FUNKCINIAI JUDESIAI

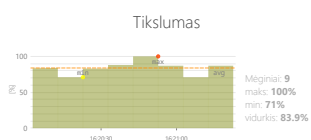
## PABĖGTI

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

32 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

23 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Priešų skaičius
- Priešo greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjectsIn3DSpace)
- toAdd(responseToNegativeVisualStimuli)
- toAdd(focusing)
- toAdd(perceptivity)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

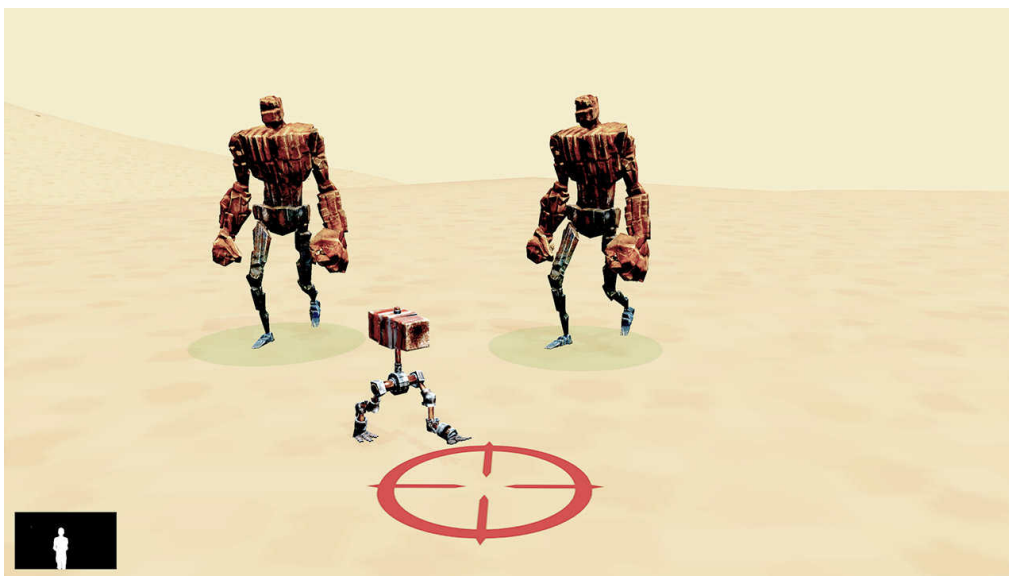
Laikykitės atokiau nuo didelių robotų.



# FUNKCINIAI JUDESIAI

## PABĖGTI

### TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas <b>1/3</b>	
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė <b>90s</b>
diapazonas  40% ↑ 30% ↔ 70%	Priešų skaičius <b>2</b> Priešo greitis <b>100%</b>



Sunkumas <b>paprotys</b>	
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė <b>90s</b>
diapazonas  40% ↑ 30% ↔ 70%	Priešų skaičius <b>4</b> Priešo greitis <b>100%</b>



# FUNKCINIAI JUDESIAI

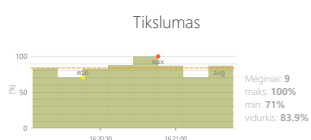
## LANGŲ TRUPINTUVAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

30 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

21 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pozicijos, kuriose turi būti taikomi tikslai
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Reikalinga jėga

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(3dSpaceMovementsReproduction)
- toAdd(movementAwareness)
- toAdd(muscleStrengthening)
- toAdd(repetitiveMovements)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Sutriuškinkite dėžes su klubu.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas  
1/3

Aktyvios pozicijos

Kojos  
Bet kuri pozicija

Trukmė  
90s

diapazonas  
40% ↔ 60%  
30% ↔ 70%

Reikalinga jėga  
50%

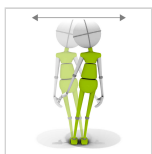


# FUNKCINIAI JUDESIAI

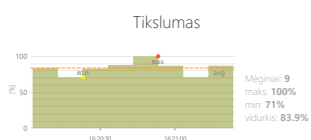
## GREITOSIOS PAGALBOS AUTOMOBILIS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

24 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

28 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas tarp automobilio

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(focusing)
- toAdd(speedOfDecisionMaking)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Važiuokite kuo greičiau ir venkite atsitrenkti į kitus automobilius.



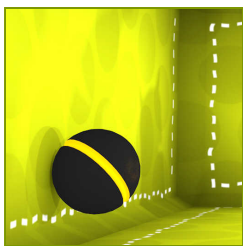
TOADD(SAMPLESETTINGS)



◀	Sunkumas <b>2/3</b>	▶
Greitis <b>50%</b> greitis nustatomas automatiškai		
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė <b>90s</b>	
diapazonas  30% ↔ 70%	Atstumas tarp automobilio <b>50%</b>	



◀	Sunkumas <b>paprotys</b>	▶
Greitis <b>50%</b> greitis nustatomas automatiškai		
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė <b>90s</b>	
diapazonas  30% ↔ 70%	Atstumas tarp automobilio <b>200%</b>	

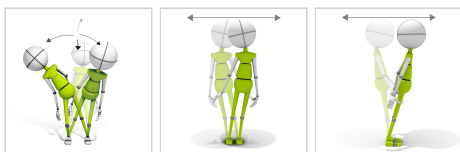


# FUNKCINIAI JUDESIAI

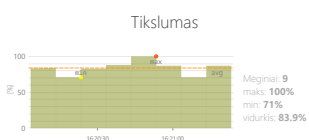
## ARCANOID

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

30 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

20 %

Funkciniai judesiai



27 %

Funkciniai judesiai



18 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Stiklo dydis
- Objektų greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

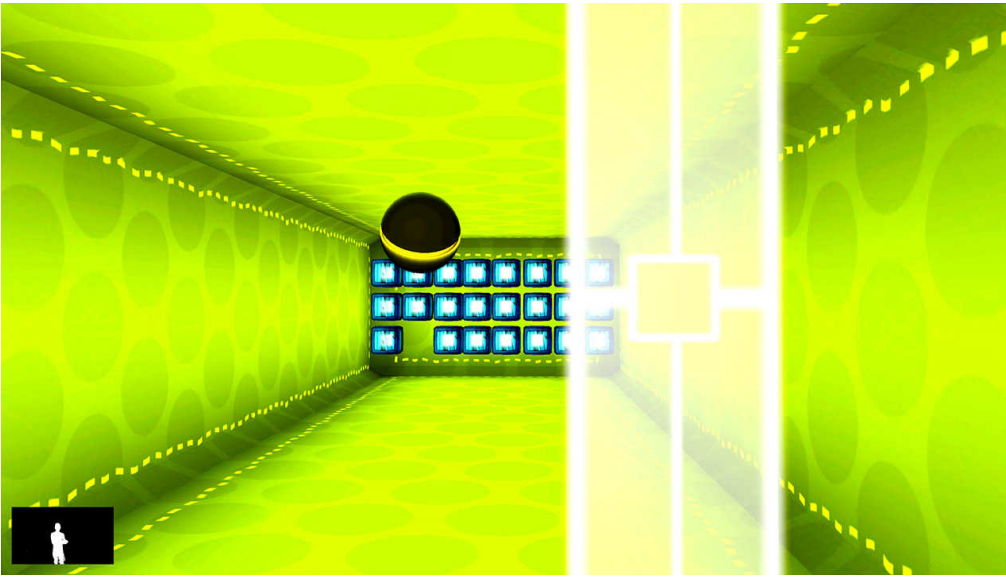
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjectsIn3DSpace)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

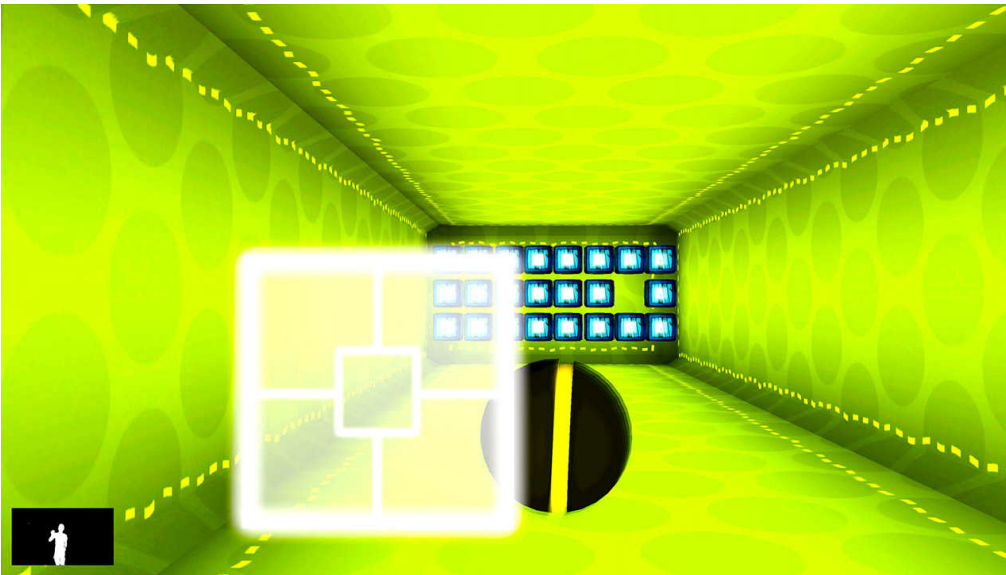
Sunaikinkite kuo daugiau dėžių.



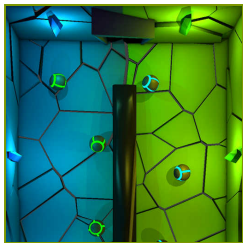
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas	
<b>paprotys</b>	
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas  40% ↑ 30% ↔ 70%	Stiklo dydis 100%
	Objektų greitis 70%



Sunkumas	
<b>paprotys</b>	
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas  40% ↑ 30% ↔ 70%	Stiklo dydis 75%
	Objektų greitis 70%

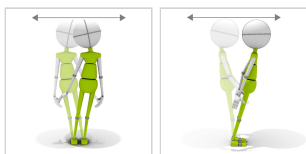


# SUSKIRSTYTAS DĖMESYS

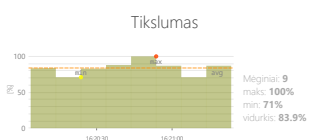
## RŪŠIUOTOJAS

toAdd(catDesc510)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

17 taškas (-ai)



Suskirstytas dėmesys

38 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Objektų skaičius
- Lūžio dydis
- Objektų greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

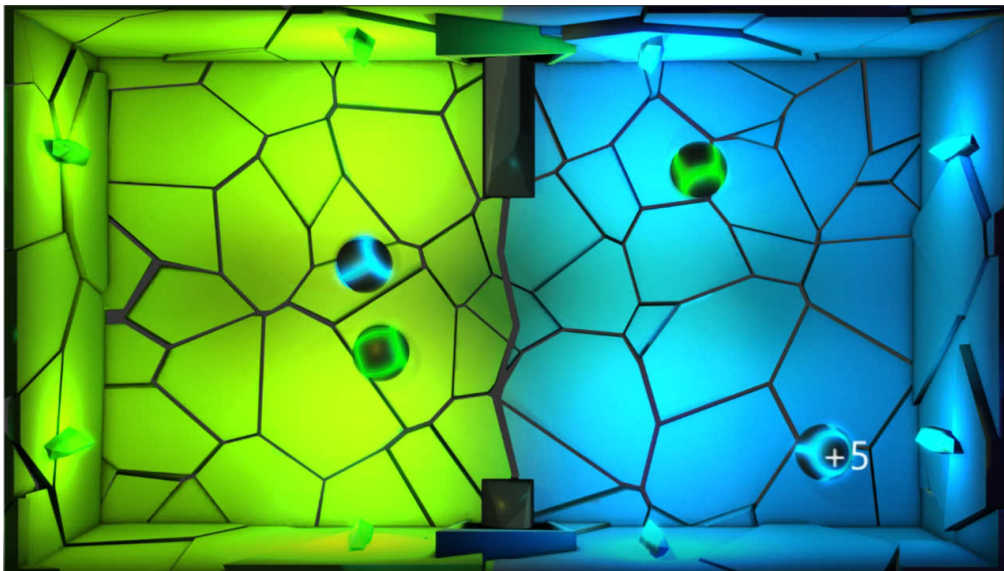
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)
- toAdd(focusing)
- toAdd(perceptivity)
- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(exerciseWithOrWithoutSupportFromHealthyLimb)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

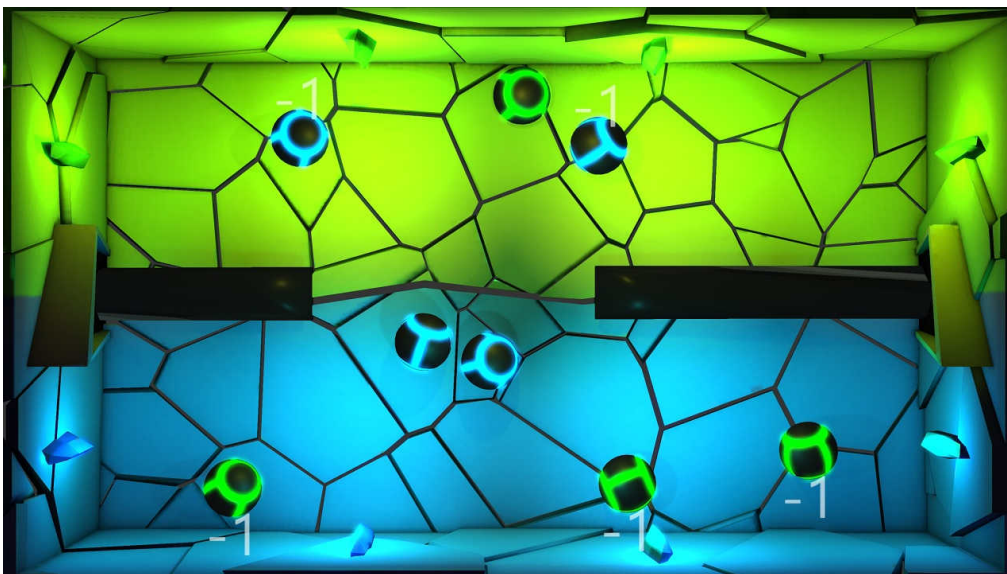
Perduoti arba blokuoti kamuoliukus taip, kad mėlyna kamuoliukas yra mėlynos pusėje ir žali rutuliai yra žalia ekrano pusėje.



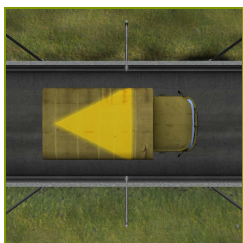
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas <b>1/3</b>	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Objektų skaičius 4
Objektų greitis 100%	Lūžio dydis 150%



Sunkumas <b>paprotys</b>	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Objektų skaičius 8
Objektų greitis 100%	Lūžio dydis 150%

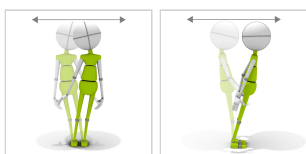


# ATMINTIS

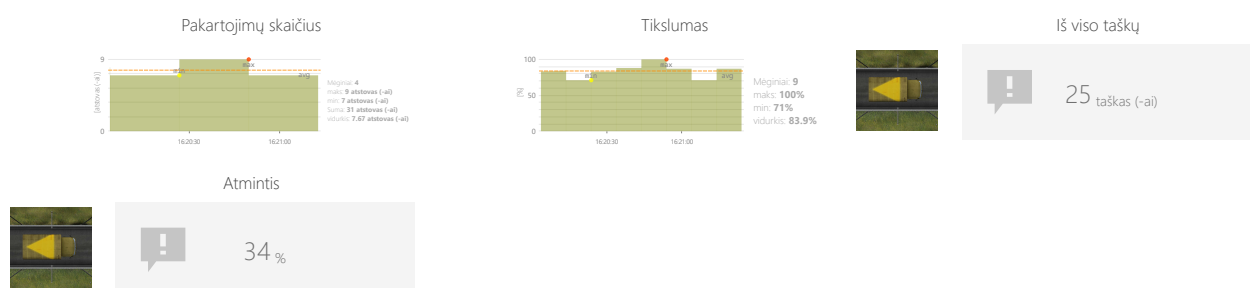
## SUNKVEŽIMIAI

toAdd(catDesc520)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Variantų

### TOADD(OBJECTIVES)

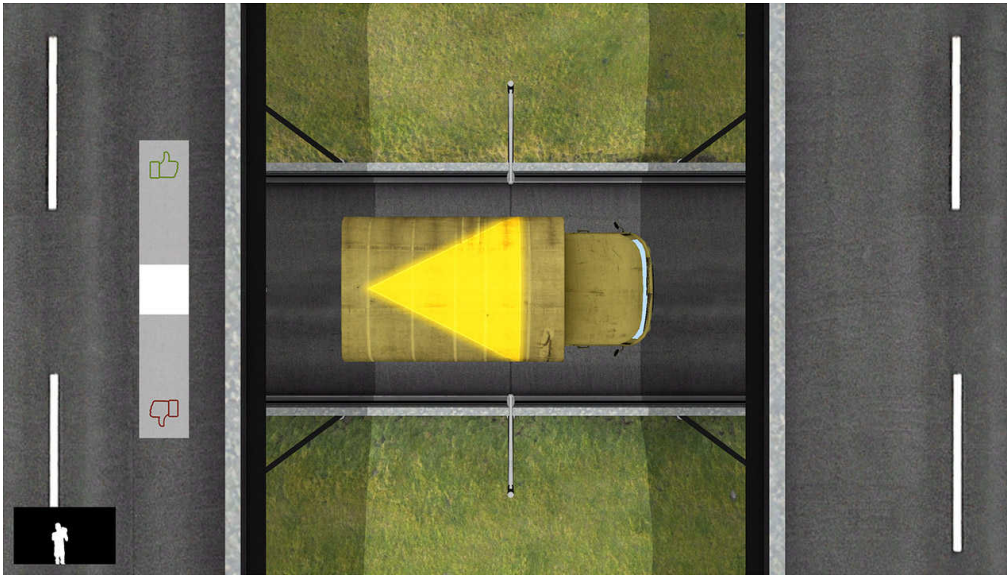
- toAdd(logicalTasks)
- toAdd(focusing)
- toAdd(perceptivity)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Prisiminti formą ir/arba spalvą ant automobilio stogo matote. Nuspręsti su Thumbs up arba žemyn, ar šalia automobilis turi tą pačią formą ir/arba spalvą ant stogo kaip ankstesnis.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



◀	Sunkumas <b>1/3</b>	▶
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė ◀ ▶ <b>90s</b>	
diapazonas  30% ↔ 70%	Variantų <b>Spalvų</b>	

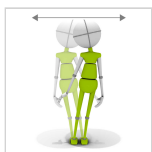


# PROBLEMŲ SPRENDIMAS

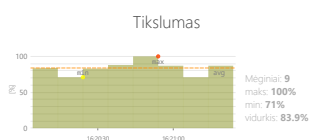
KLONAI

toAdd(catDesc540)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

14 taškas (-ai)



Problemų sprendimas

23 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- Laikas užbaigti veiksmus
- diapazonas
- Porų skaičius

TOADD(OBJECTIVES)

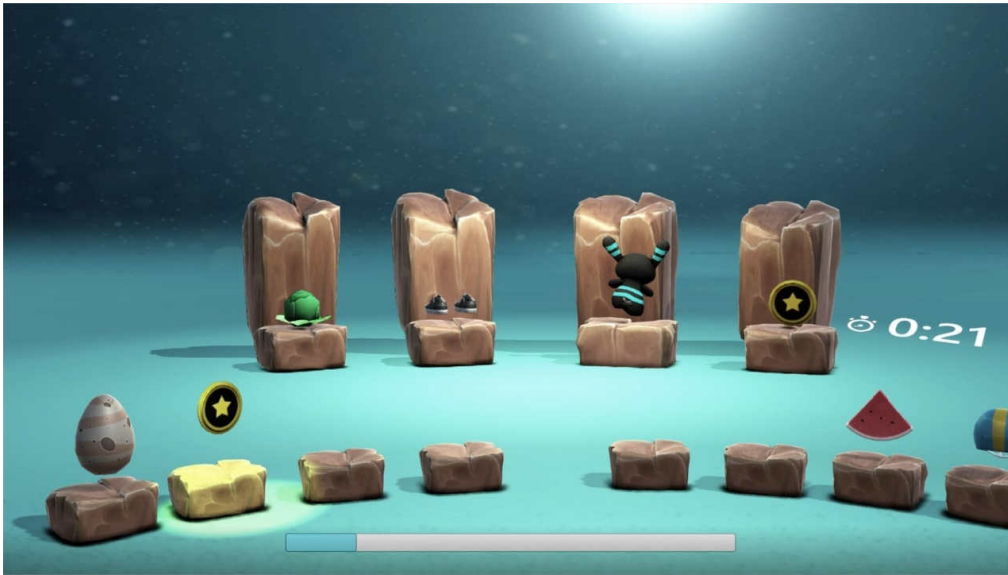
- toAdd(perceptivity)
- toAdd(visualMotorCoordination)
- toAdd(logicalTasks)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Pasirinkite elementą, kurio ekrane yra pora.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



	Sunkumas <b>1/3</b> 
Kojos  Bet kuri pozicija 	Trukmė  <b>90s</b> 
Minitask trukmė  <b>30s</b> 	diapazonas  30% ↔ 70%
Porių skaičius  <b>4</b> 	



# SPECIALIZUOTŲ

## KRAUJO SPAUDIMAS

toAdd(catDesc99999)

### TOADD(CONTROLMODES)



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(monitorExternalParameters)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Išmatuokite sau savo kraujospūdį ir įveskite jį į rezultatą.



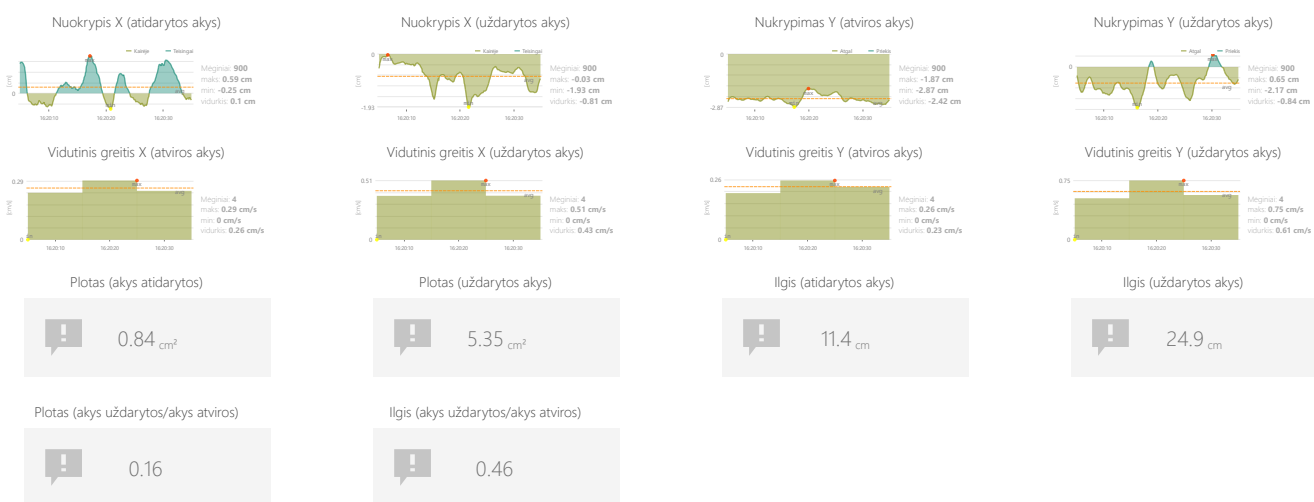
# SPECIALIZUOTŲ ROMBERGO TESTAS

toAdd(catDesc99999)

TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Laikas užbaigti veiksmus
- Rodyti atsiliepimą

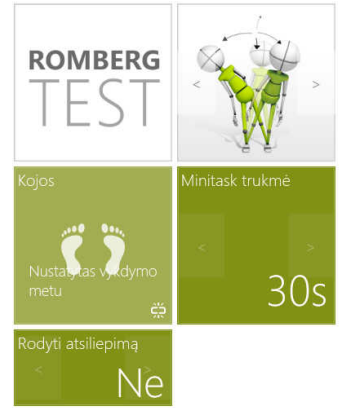
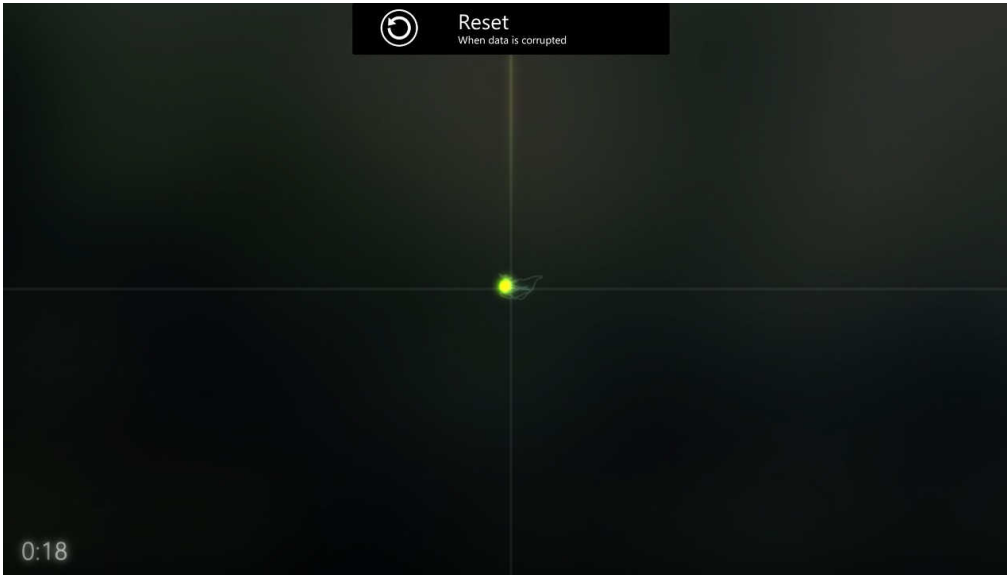
TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(assessesStaticStandingBalance)

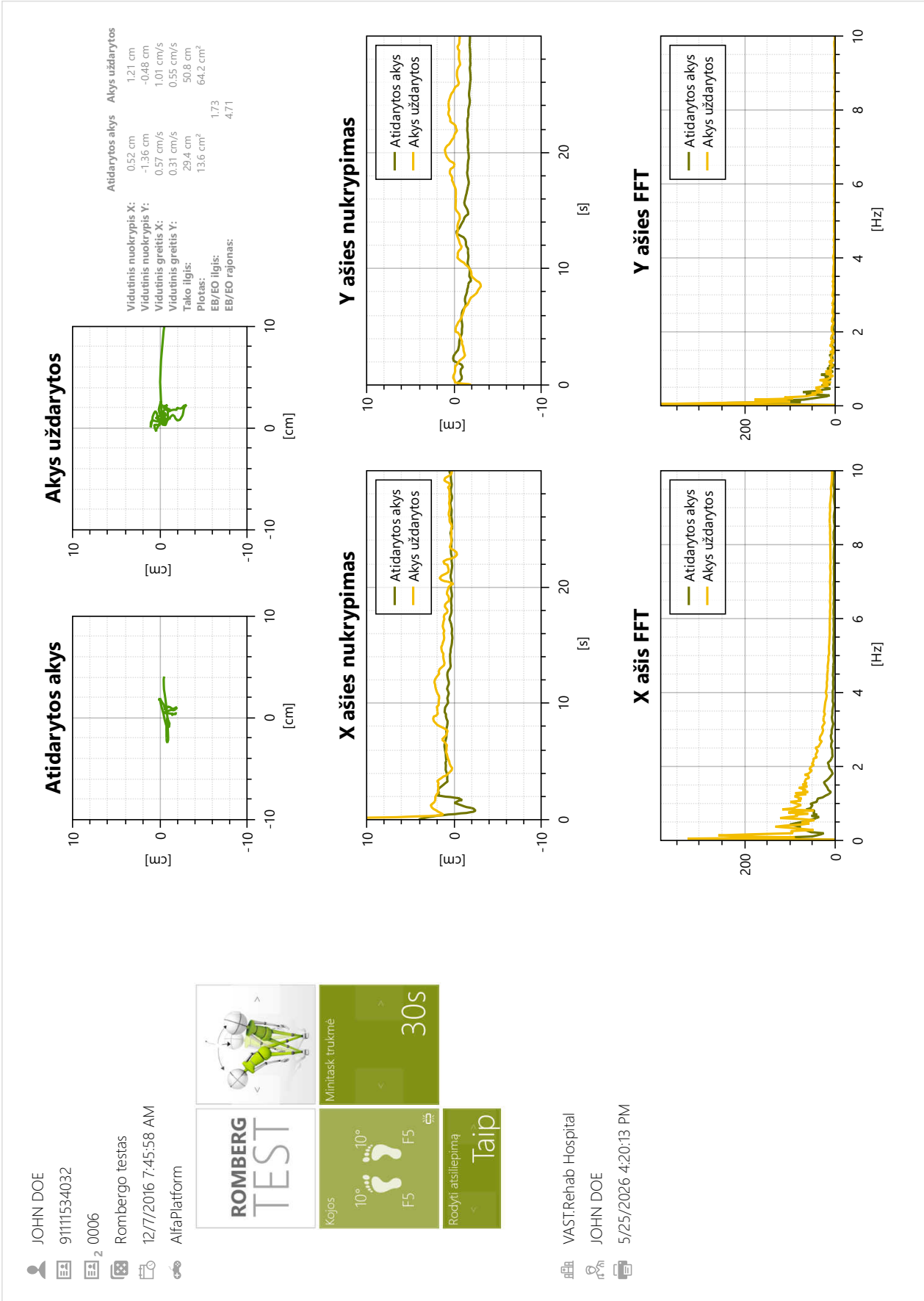
TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Rombergo testas. Stenkitės stovėti kuo stabiliau. Pirmiausia su atmerktomis akimis, tada užmerktomis akimis.

TOADD(SAMPLESETTINGS)



TOADD(SAMPLEREPORTS)





# SPECIALIZUOTŲ UNTERBERGERIO TESTAS

toAdd(catDesc99999)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI

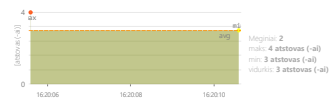
Vidutinis kampinio nuokrypio pokytis  
kiekviename etape

7.88°

Kampo nukrypimas

13.6°

Žingsniai skaičiuojami



Ar reikalingas papildomas testas?

Taip

X ašies nukrypimas



Y ašies nukrypimas



## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Laikas užbaigti veiksmus
- Rodyti atsiliepimą

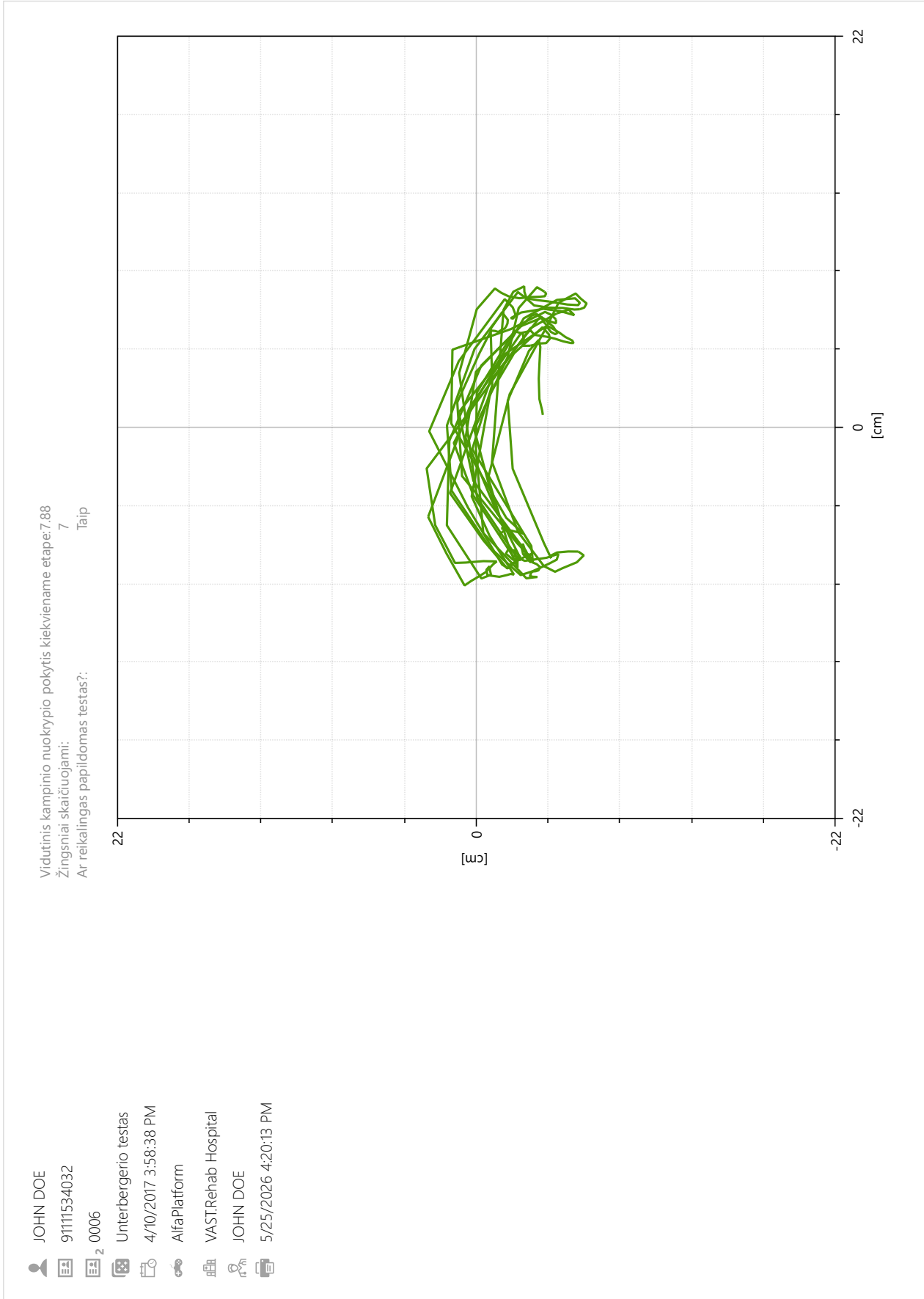
## TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(vestibularDisorders)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Vaikščiokite vietoje užmerktomis akimis.

TOADD(SAMPLEREPORTS)





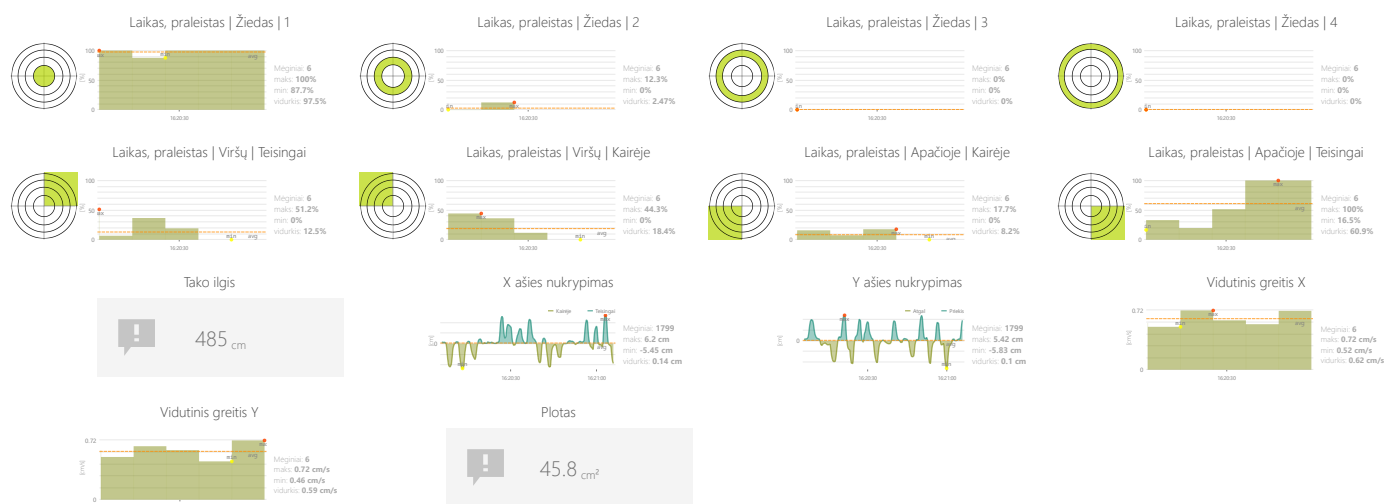
# SPECIALIZUOTŲ STABILUMO TESTAS

toAdd(catDesc99999)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Laikas užbaigti veiksmus
- Rodyti atsiliepimą
- Spindulys

## TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(relaxation)
- toAdd(posturalStability)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Laikykite savo kūną subalansuotą.