

"ALFA" PLATFORMOS PLĒTINIŲ PAKETAS

???

toAdd(broPP-Hardwarer32405)	3
toAdd(broPP-Whatisne31120)	3
Terapinių užduočių duomenų bazė	4
Greitis	4
Judėjimo tikslumas	8
Funkciniai judesiai	10
Problemų sprendimas	28

TOADD(BROPP-WHATISNE31120)

toAdd(broHardReq-Pleasemak34226)

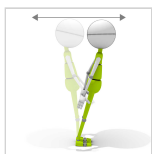
- toAdd(windows8Suggested)
- toAdd(broHardReq-INTELi5p13166)
- toAdd(broHardReq-8GBRAM87954)



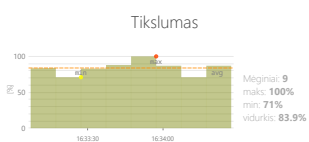
GREITIS TRIUŠIS

toAdd(catDesc130)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų



12 taškas (-ai)



Greitis



25 atstovas (-ai)/min

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(speedOfMovement)
- toAdd(repetitiveMovements)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

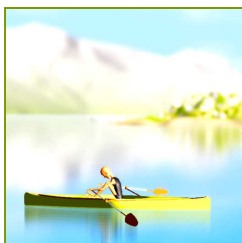
Eikite per visą maršrutą kuo greičiau.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Kojos	Trukmė
 Bet kuri pozicija	 90s
diapazonas	

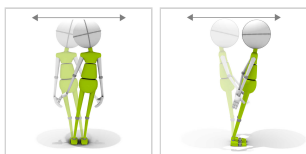


GREITIS

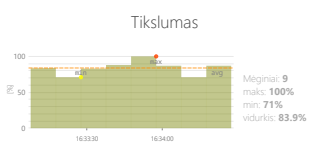
BAIDARIŲ

toAdd(catDesc130)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

10 taškas (-ai)

Greitis

22 atstovas (-ai)/min

Greitis



18 atstovas (-ai)/min

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

TOADD(OBJECTIVES)

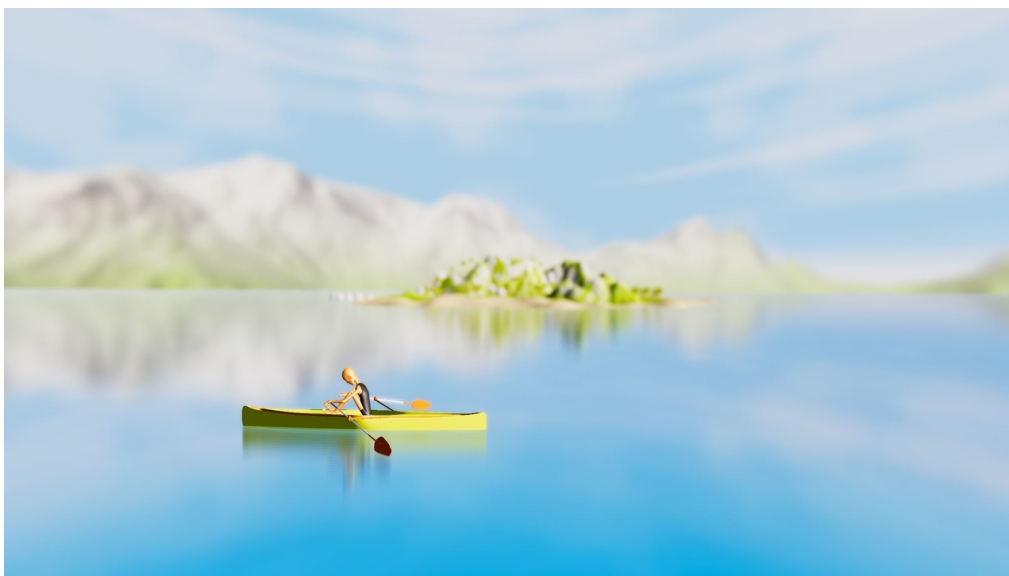
- toAdd(speedOfMovement)
- toAdd(repetitiveMovements)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Eilutė kuo greičiau.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



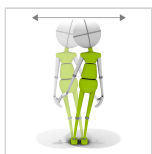
Kojos	Trukmė
	90s
diapazonas	



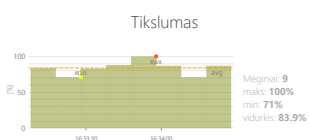
JUDĖJIMO TIKSLUMAS SKĖTIS

toAdd(catDesc150)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

23 taškas (-ai)



Judėjimo tikslumas

35 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- Kelias
- diapazonas
- Skėčio dydis

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(visualMotorCoordination)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Neleiskite Hippo gauti šlapias-išlaikyti skėtis virš jo!



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/3

Kojos: Bet kuri pozicija

Trukmė: 60s

Kėlis: 8.0s

diapazonas: 30% ↔ 70%

Skečio dydis: 150%



FUNKCINIAI JUDESIAI

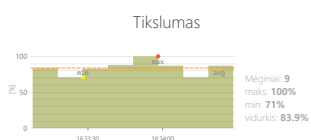
PATRANKA

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

11 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

27 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Laikas tarp patrankų
- Laikas tarp priešų
- Priešo greitis

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(planningAndStrategy)
- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Naudokite patranką (-as), kad šaudytumėte į robotus, ateinančius jūsų kryptimi.



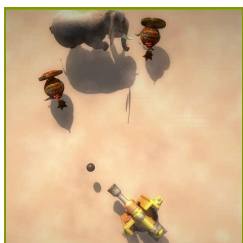
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/3	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 40% ↑ 30% ↔ 70%	Laikas tarp patrankų 2s
	Laikas tarp priešų 4s
Priešo greitis 50%	



Sunkumas paprotys	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 40% ↑ 30% ↔ 70%	Laikas tarp patrankų 2s
	Laikas tarp priešų 4s
Priešo greitis 100%	



FUNKCINIAI JUDESIAI

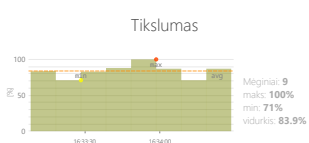
AUTOMATINIS PATRANKAS

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

33 taškas (-ai)

Funkciniai judesiai

15 %

Funkciniai judesiai



26 %

Funkciniai judesiai



23 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Įjungti distractors
- Laikas tarp patrankų
- Laikas tarp priešų
- Priešo greitis

TOADD(OBJECTIVES)

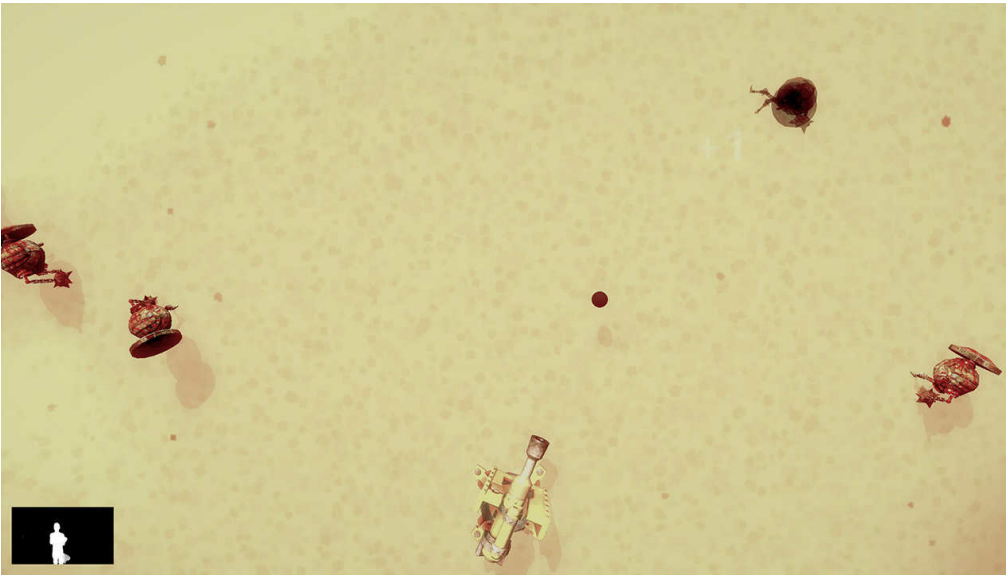
- toAdd(dividedAttention)
- toAdd(spontaneousMovements)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

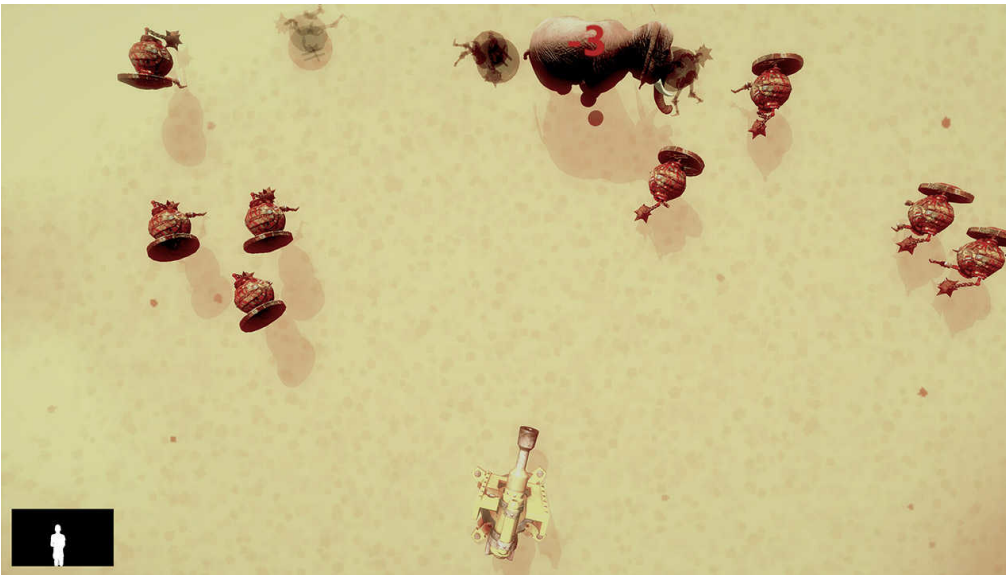
Kontrolės patrankos (-ai) sunaikinti robotai, bet išvengti pataikyti dramblys!



TOADD(SAMPLESETTINGS)



◀		Sunkumas 1/3	▶
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s		
diapazonas 40% ↑ 70% 30% ↔ 70%	Ijungti distractors Ne		
Laikas tarp priešų 3s	Laikas tarp patrankų 1s		
	Priešo greitis 50%		



◀		Sunkumas paprotys	▶
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s		
diapazonas 40% ↑ 70% 30% ↔ 70%	Ijungti distractors Taip		
Laikas tarp priešų 3s	Laikas tarp patrankų 1s		
	Priešo greitis 50%		

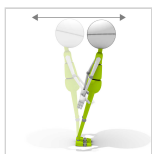


FUNKCINIAI JUDESIAI

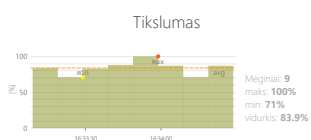
DRAKONAS

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

32 taškas (-ai)

Funkciniai judesiai

36 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Monetų grupės dydis
- Atstumas tarp monetų
- Gravitacinė jėga

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)
- toAdd(improveRangeOfMotion)
- toAdd(visualMotorCoordination)
- toAdd(muscleStrengthening)
- toAdd(planningAndStrategy)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Skriskite ir rinkite monetas.



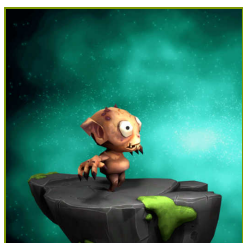
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas paprotys	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% - 60%	Monetų grupės dydis 3 Atstumas tarp monetų 250%
Gravitacinė jėga 100%	



Sunkumas 1/3	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% - 60%	Monetų grupės dydis 5 Atstumas tarp monetų 250%
Gravitacinė jėga 100%	

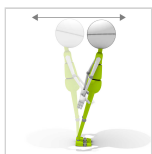


FUNKCINIAI JUDESIAI

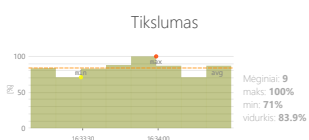
ROCKET JUMPING

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

16 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

14 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Laikas tarp objektų
- Bomba formatas
- Objektų greitis

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(spontaneousMovements)
- toAdd(dynamicResponsesToEmergingMovingTargets)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

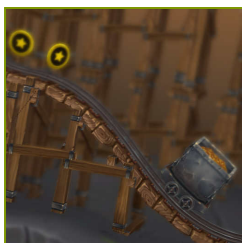
Padėti peršokti per gaunamus raketas ir išvengti susidūrimo.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/3	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% - 60%	Laikas tarp objektų 5s
	Bomba formatas 1
Objektų greitis 100%	

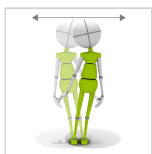


FUNKCINIAI JUDESIAI

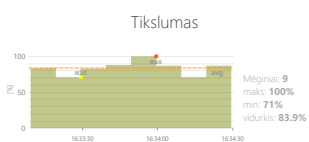
RAILS

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

29 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

11 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Maršruto forma
- Įgalinti derėti
- Įgalinti kliūtis
- Laikas tarp objektų

TOADD(OBJECTIVES)

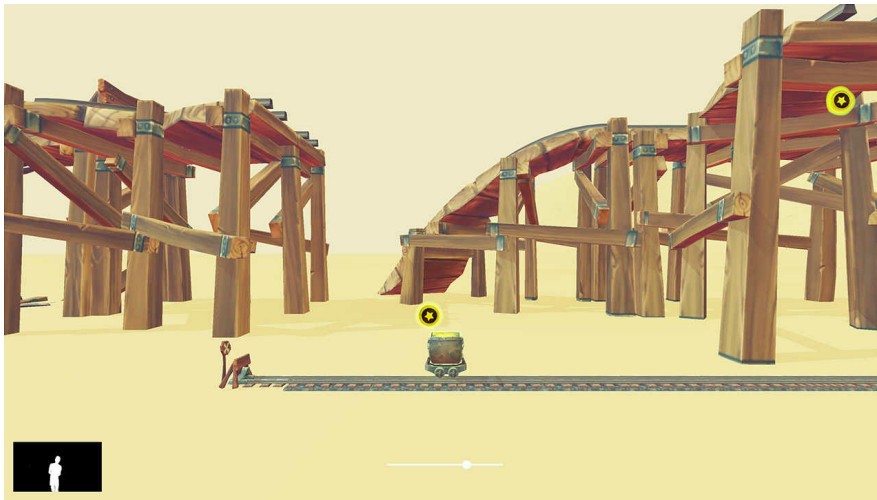
- toAdd(dynamicResponsesToEmergingMovingTargets)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)
- toAdd(visualMotorCoordination)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

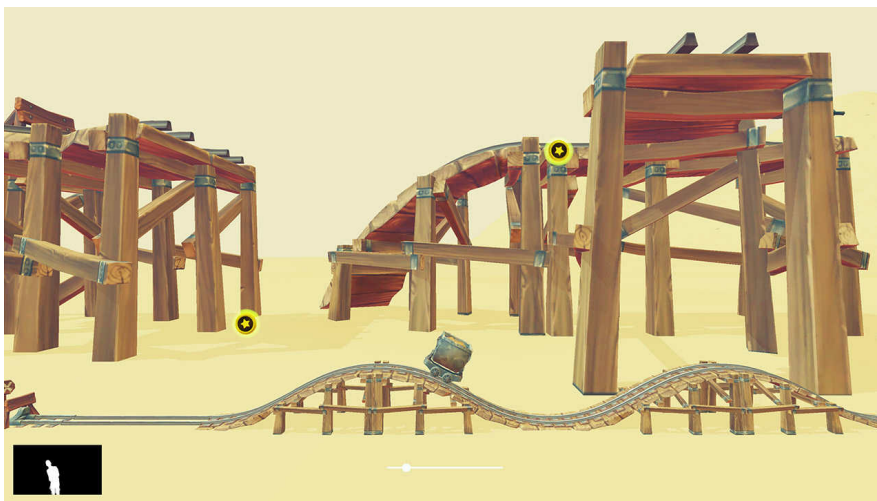
Valdykite vežimėlį, kad surinktumėte monetas.



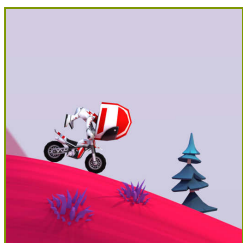
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/3	
Greitis 100% greitis nustatomas automatiškai	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Maršruto forma _____
Igalinti derėti Ne	Igalinti kliūtis Ne
Laikas tarp objektų 5s	



Sunkumas papritys	
Greitis 100% greitis nustatomas automatiškai	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Maršruto forma ~~~~~
Igalinti derėti Ne	Igalinti kliūtis Ne
Laikas tarp objektų 5s	

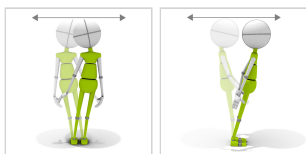


FUNKCINIAI JUDESIAI

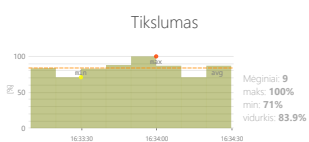
MOTOKROSO

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

24 taškas (-ai)

Funkciniai judesiai

37 %

Funkciniai judesiai



18 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Maršruto forma

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(planningAndStrategy)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Įsibėgėkite ir stabdykite, kad kuo greičiau įveiktumėte visą maršrutą be apvirtimo.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



	Sunkumas 1/3
Kojos Bet kuri pozicija 	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Maršruto forma Lengva

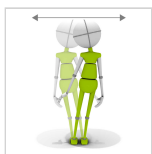


FUNKCINIAI JUDESIAI

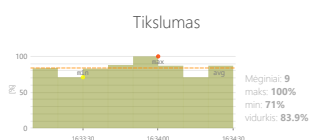
MIŠKO BĖGIKAS

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

11 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

13 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(focusing)
- toAdd(plannedMovements)
- toAdd(speedOfMovement)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Laikyti Kiškis ant paleisti, išvengti kliūčių ir surinkti kuo daugiau morkų, kaip jūs galite.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/2

Greitis 150% greitis nustatomas automatiškai

Kojos Bet kuri pozicija

Trukmė 90s

diapazonas 30% ↔ 70%

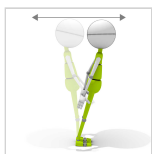


FUNKCINIAI JUDESIAI

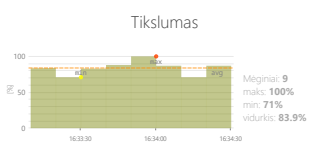
GEOMETRIJA EKSPRESAS

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

13 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

10 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas

TOADD(OBJECTIVES)

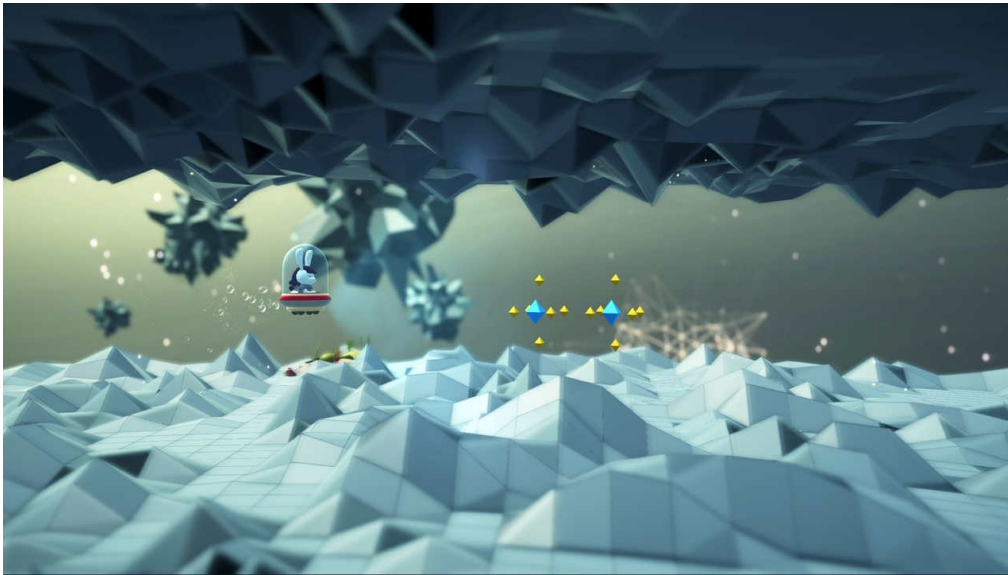
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(activityInAGivenRhythm)
- toAdd(visualMotorCoordination)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Valdykite transporto priemonę, kad išvengtumėte kliūčių.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



The UI control panels are as follows:

- Top Panel:** A small thumbnail of the environment on the left and a diagram of a person with a double-headed arrow indicating a range of motion on the right.
- Sunkumas (Resistance):** A green panel with a left arrow, the text "Sunkumas", the value "1/3", and a right arrow.
- Greitis (Speed):** A green panel with a left arrow, the value "100%", the text "greitis nustatomas automatiškai", and a right arrow.
- Kojos (Feet):** A green panel with a footprint icon, the text "Bet kuri pozicija", and a right arrow.
- Trukmė (Duration):** A green panel with a left arrow, the value "90s", and a right arrow.
- diapazonas (Range):** A green panel with a vertical double-headed arrow, the values "30%" and "60%", and a footprint icon.

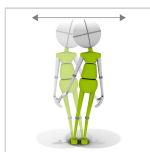


FUNKCINIAI JUDESIAI

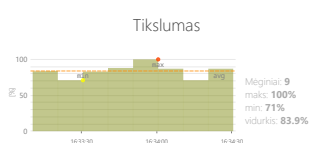
DANCEMAN YRA

toAdd(catDesc160)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

38 taškas (-ai)



Funkciniai judesiai

19 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Išplėstiniai balai
- Dainų rodyklė
- Neršti norma lygis

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(activityInAGivenRhythm)
- toAdd(spontaneousMovements)
- toAdd(visualMotorCoordination)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Paspauskite žalius simbolius, kai jie priartėja.



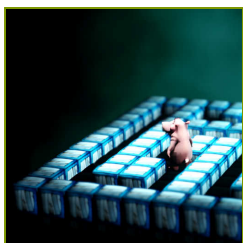
FUNKCINIAI JUDESIAI

DANCEMAN YRA

TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas 1/6	
Kojos Bet kuri pozicija	Trukmė 90s
diapazonas 30% ↔ 70%	Išplėstiniai balai Ne
Dainų rodyklė 0	
Neršti norma lygis Lengva	



PROBLEMŲ SPRENDIMAS

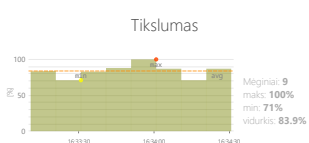
LABIRINTAS

toAdd(catDesc540)

TOADD(CONTROLMODES)



REZULTATAI



Iš viso taškų

23 taškas (-ai)



Problemų sprendimas

18 %

TOADD(ADJUSTMENTS)

- Pėdų padėtis
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Rodyti kelią
- Labirintas dydis

TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(logicalTasks)
- toAdd(plannedMovements)
- toAdd(planningAndStrategy)

TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Švinas Hippo per labirintą į žėrintis tikslą.















PROBLEMŲ SPRENDIMAS

LABIRINTAS

TOADD(SAMPLESETTINGS)



		
	Sunkumas 1/4	
Kojos  Bet kuri pozicija	Trukmė   90s	
diapazonas  40% ↑ 30% ↔ 70%	Rodyti kelią   Ne	
	Labirintas dydis   4	

