

# PRAILGINIMO PAKETAS, SKIRTAS X-COGNI

???

<b>toAdd(broPP-Hardwarer32405)</b>	3
toAdd(broPP-Whatisne31120)	3
<b>Terapinių užduočių duomenų bazė</b>	4
Greitis	4
Judėjimo tikslumas	8
Funkciniai judesiai	12
Jėga	28
Problemų sprendimas	29

# TOADD(BROPP-WHATISNE31120)

toAdd(broHardReq-Pleasemak34226)

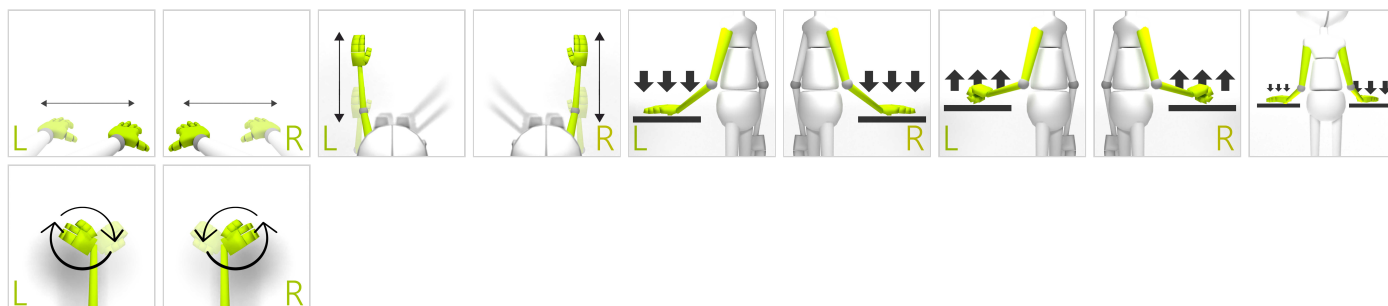
- toAdd(windows8Suggested)
- toAdd(broHardReq-INTELi5p13166)
- toAdd(broHardReq-8GBRAM87954)



# GREITIS TRIUŠIS

toAdd(catDesc130)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto

## TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(speedOfMovement)
- toAdd(repetitiveMovements)

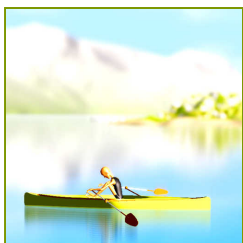
## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Eikite per visą maršrutą kuo greičiau.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



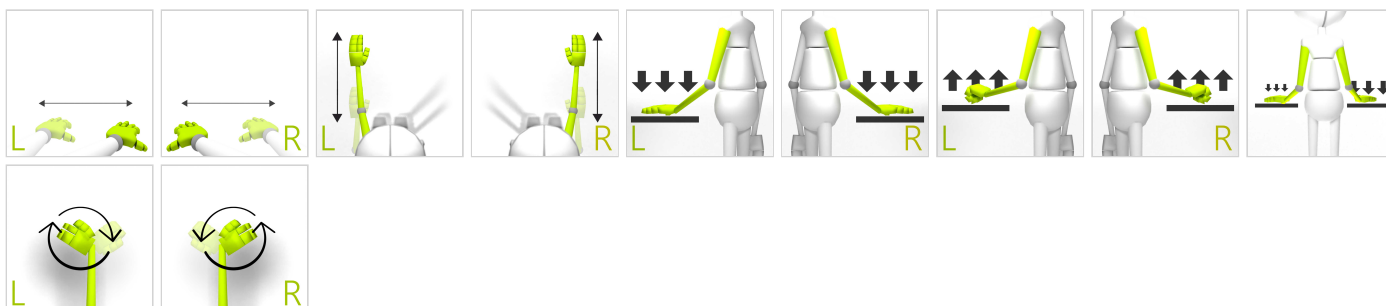


# GREITIS

## BAIDARIŲ

toAdd(catDesc130)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(speedOfMovement)
- toAdd(repetitiveMovements)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

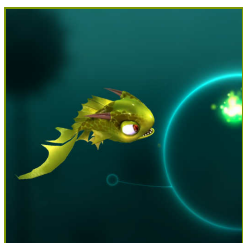
Eilutė kuo greičiau.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



Reikmuo   Nė vienas	Trukmė 90s
	Atstumas nuo krašto 20%

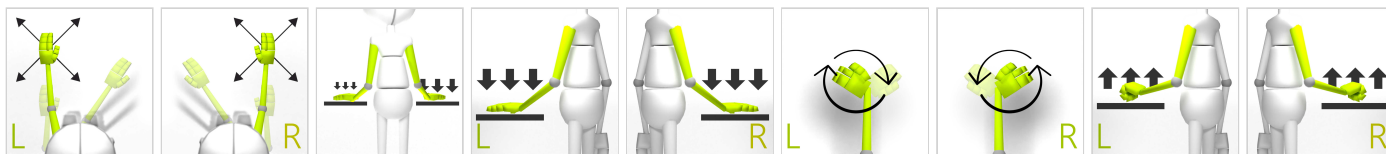


# JUDĖJIMO TIKSLUMAS

## ŽUVIS

toAdd(catDesc150)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- Judėjimo režimas
- Maršruto forma
- Objektų greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

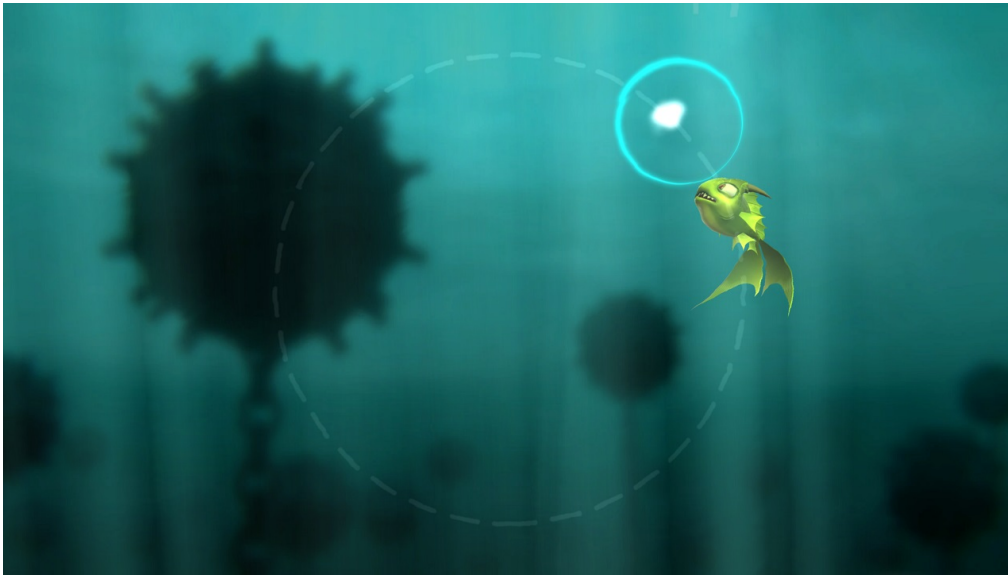
- toAdd(3dSpaceMovementsReproduction)
- toAdd(plannedMovements)
- toAdd(muscleStrengthening)
- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

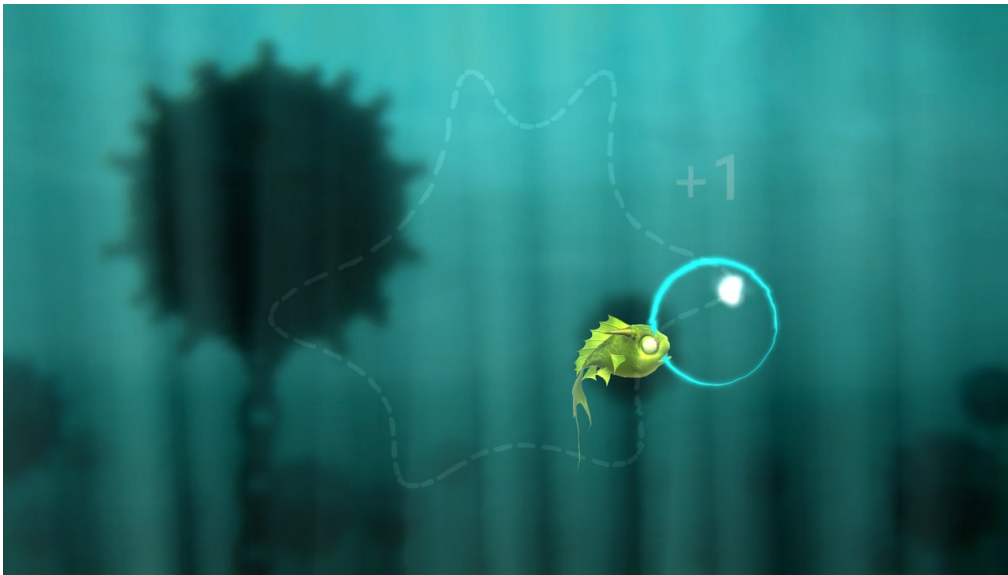
Perkelkite mėlyną apskritimą, kad apsaugotumėte kibirkščių šaltinį nuo žuvų. Kai kibirkščių šaltinis yra apskritimo viduje, jis yra saugus.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas	
papatys	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
	90s
Judėjimo režimas	Maršruto forma
< >	
Kairėje	
Objektų greitis	
< >	100%



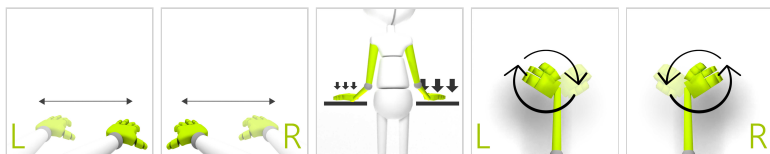
Sunkumas	
1/3	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
	90s
Judėjimo režimas	Maršruto forma
< >	
Kairėje	
Objektų greitis	
< >	100%



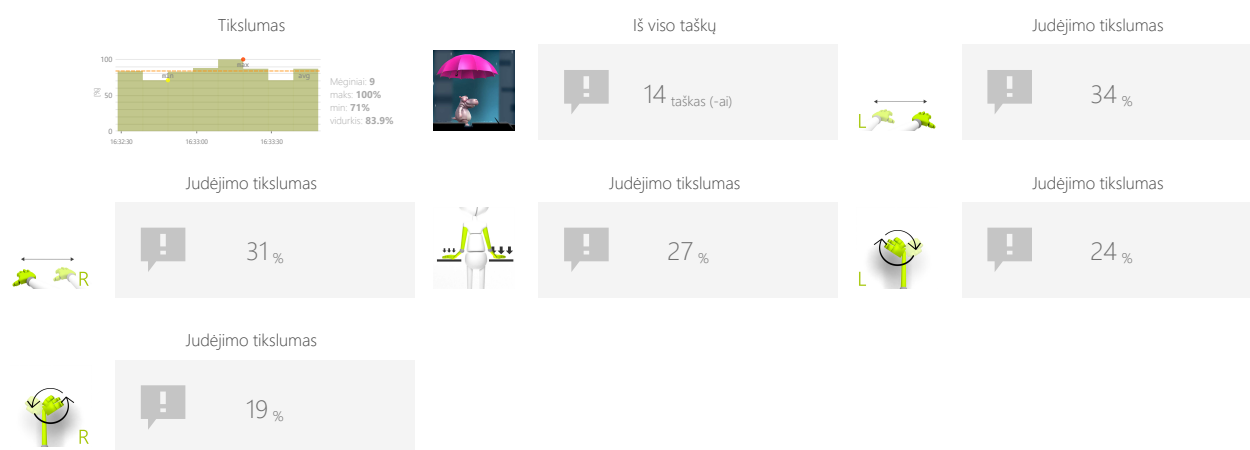
# JUDĖJIMO TIKSLUMAS SKĖTIS

toAdd(catDesc150)

## TOADD(CONTROLMODES)



## REZULTATAI



## TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- Kelias
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto
- Skėčio dydis

## TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(movementPrecision)
- toAdd(visualMotorCoordination)

## TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Neleiskite Hippo gauti šlapias-išlaikyti skėtis virš jo!



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas  
1/3

Reikmuo | Nė vienas

Trukmė  
60s

Kelias  
8.0s

diapazonas  
20% ← 80%

Atstumas nuo krašto  
20%

Skėčio dydis  
150%

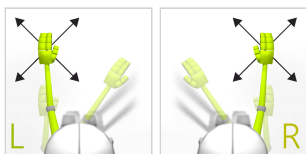


# FUNKCINIAI JUDESIAI

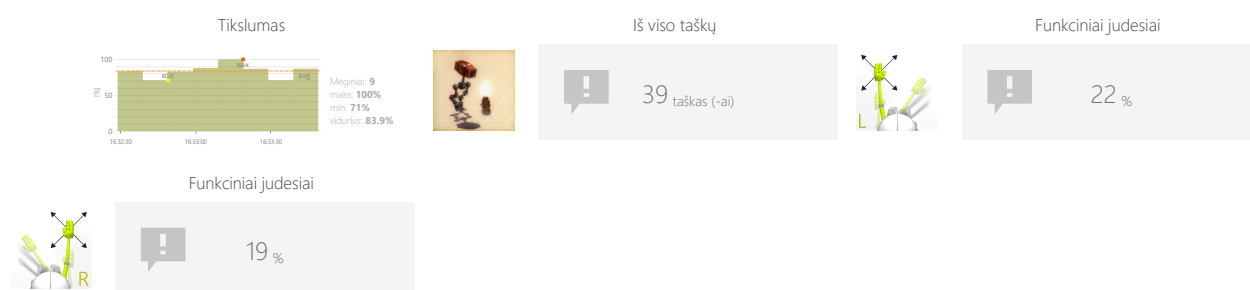
## PLAKTUKAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

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

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(planningAndStrategy)
- toAdd(speedOfDecisionMaking)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

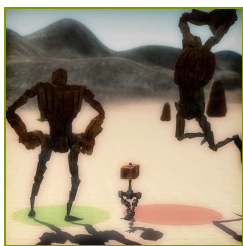
Paspauskite degančias statines kuo greičiau. Tada grįžkite į centrą.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



	
Sunkumas <b>1/3</b>	
Reikmuo   Nė vienas < >	Aktyvios pozicijos 
Trukmė < > <b>90s</b>	diapazonas  20% ↔ 80%
Laikas reaguoti < > <b>10s</b>	Stiklo dydis < > <b>125%</b>

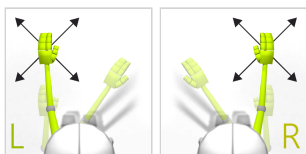


# FUNKCINIAI JUDESIAI

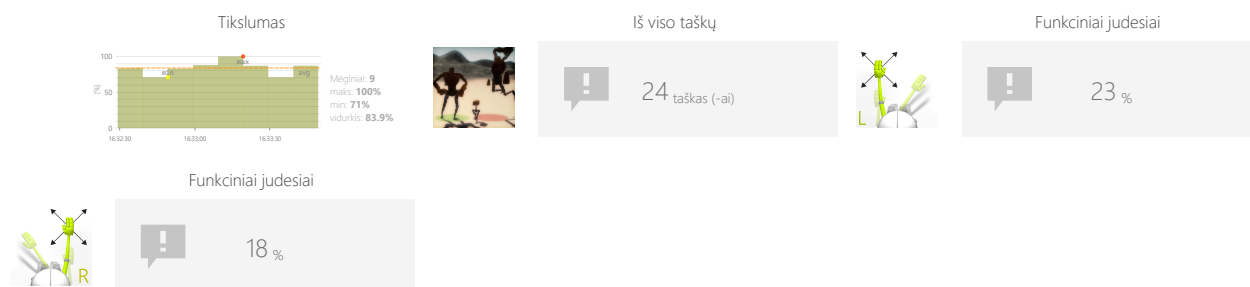
## PABĖGTI

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Priešų skaičius
- Priešo greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

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

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

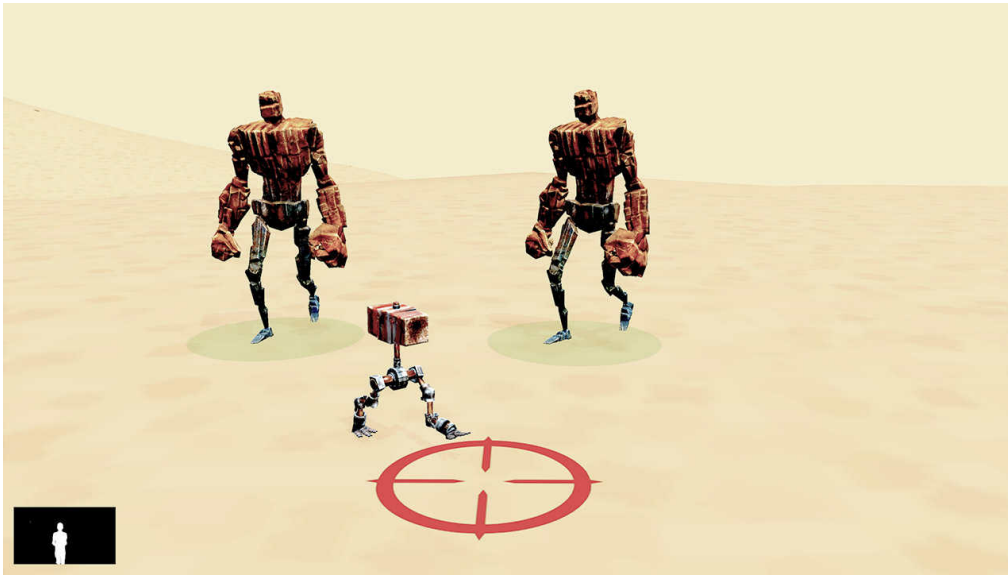
Laikykitės atokiau nuo didelių robotų.



# FUNKCINIAI JUDESIAI

## PABĖGTI

### TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas	
1/3	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
	90s
diapazonas	Priešų skaičius
	2
	Priešo greitis
	100%



Sunkumas	
papritys	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
	90s
diapazonas	Priešų skaičius
	4
	Priešo greitis
	100%

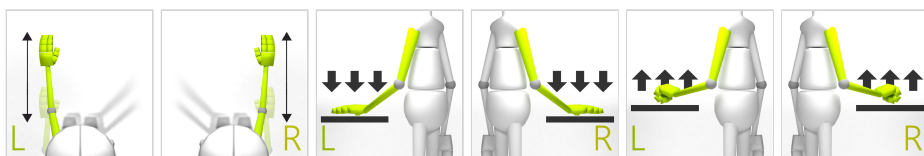


# FUNKCINIAI JUDESIAI

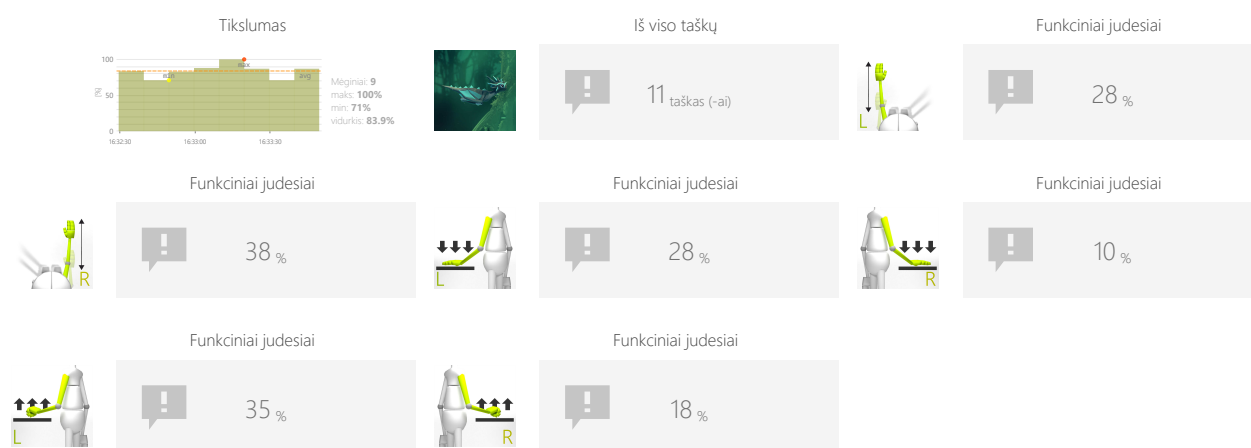
## DRAKONAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto
- 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.



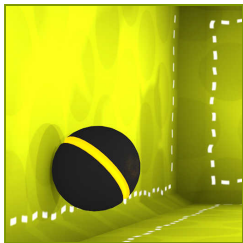
TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas <b>paprotys</b>	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< > 90s
diapazonas	Atstumas nuo krašto
20% 80% 	 ← 20%
Monetų grupės dydis	Atstumas tarp monetų
< > 3	< > 250%
Gravitacinė jėga	
< > 100%	



Sunkumas <b>1/3</b>	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< > 90s
diapazonas	Atstumas nuo krašto
20% 80% 	 ← 20%
Monetų grupės dydis	Atstumas tarp monetų
< > 5	< > 250%
Gravitacinė jėga	
< > 100%	

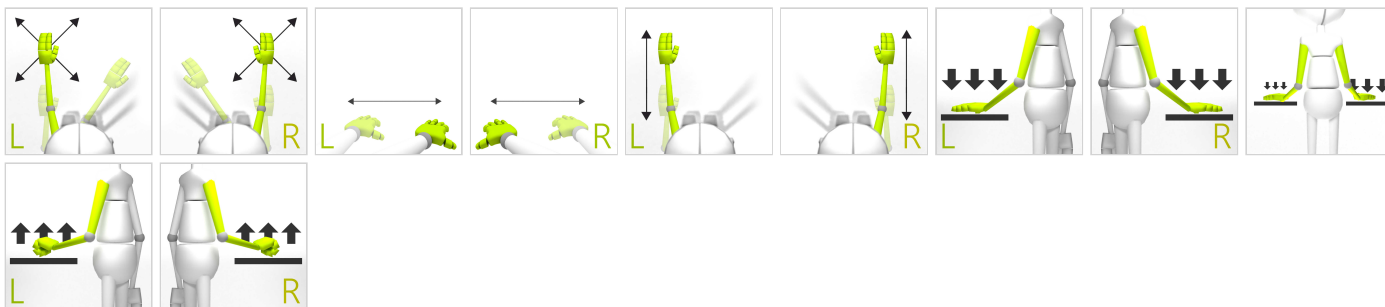


# FUNKCINIAI JUDESIAI

## ARCANOID

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Stiklo dydis
- Objektų greitis

### TOADD(OBJECTIVES)

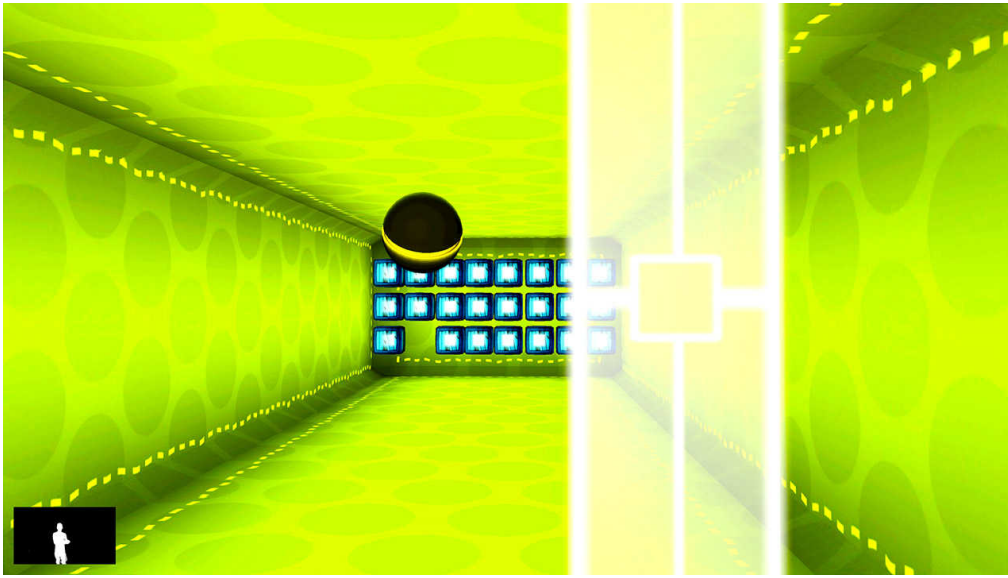
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjectsIn3DSpace)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

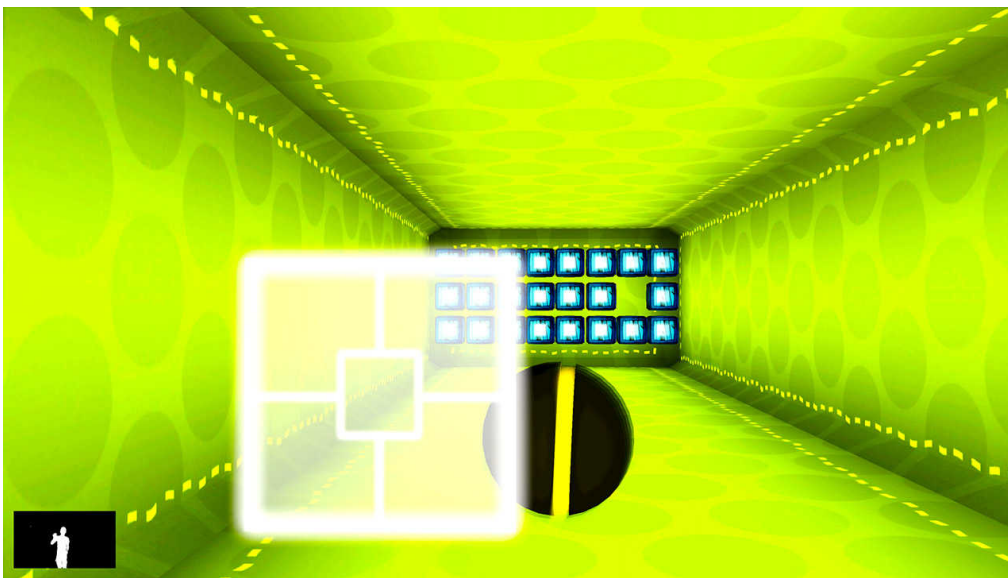
Sunaikinkite kuo daugiau dėžių.



TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas <b>paprotys</b>	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė 90s
diapazonas 	Stiklo dydis 100%
	Objektų greitis 70%



Sunkumas <b>paprotys</b>	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė 90s
diapazonas 	Stiklo dydis 75%
	Objektų greitis 70%

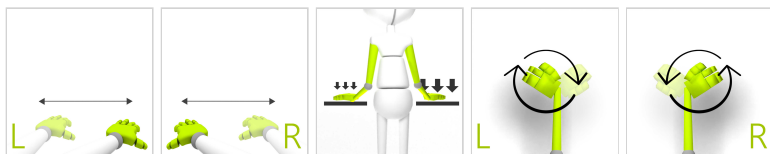


# FUNKCINIAI JUDESIAI

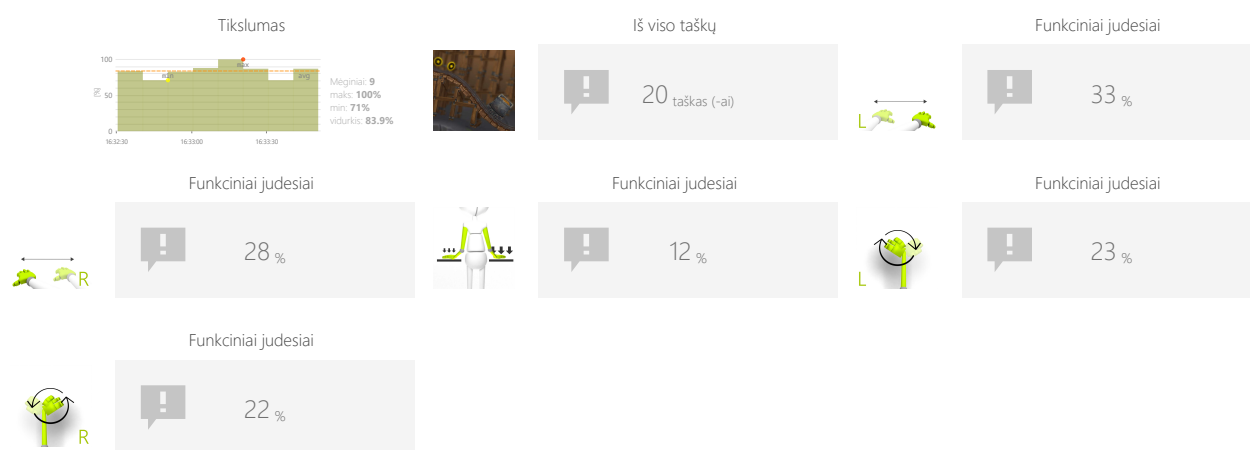
## RAILS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Maršruto forma
- Atstumas nuo krašto
- Įgalinti derėti
- Įgalinti kliūtis
- Laikas tarp objektų

### TOADD(OBJECTIVES)

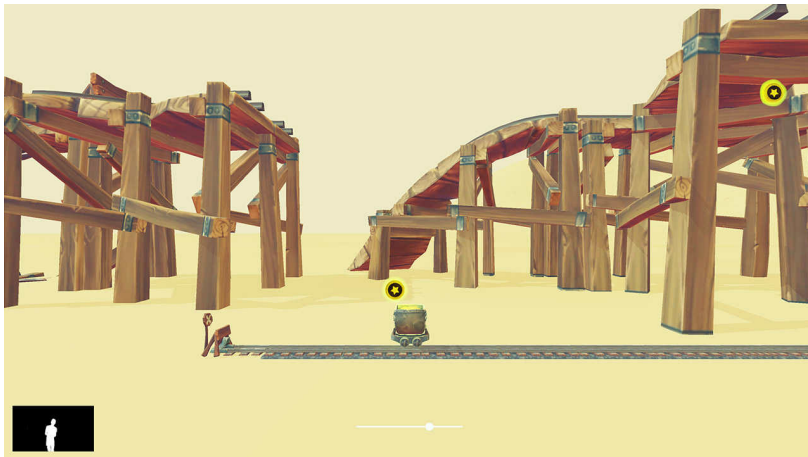
- toAdd(dynamicResponsesToEmergingMovingTargets)
- toAdd(predictingTheTrajectoryOfObjects)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

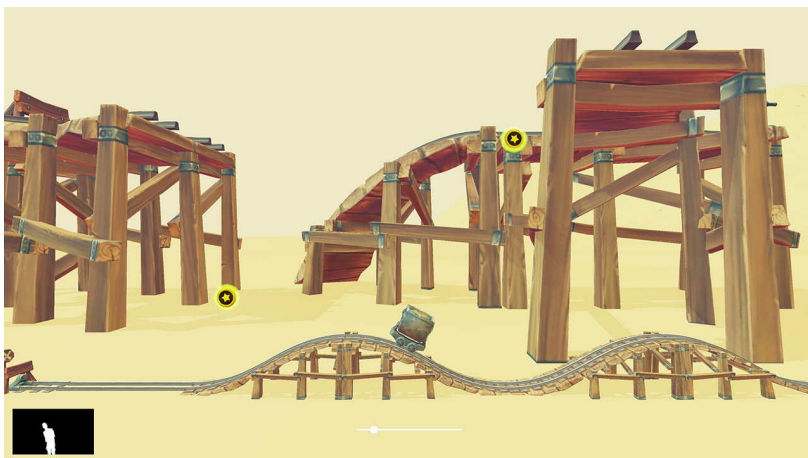
Valdykite vežimėlį, kad surinktumėte monetas.



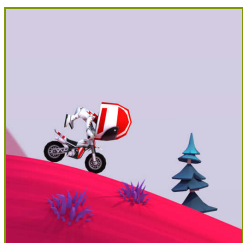
### TOADD(SAMPLESETTINGS)



Sunkumas	
1/3	
Greitis	
100%	
greitis nustatomas automatiškai	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
< >	90s
diapazonas	Maršruto forma
< >	_____
20% ← 80%	
Atstumas nuo krašto	Igalinti derėti
20% ↓	Ne
	Igalinti kliūtis
	Ne
Laikas tarp objektų	
< >	5s



Sunkumas	
papatys	
Greitis	
100%	
greitis nustatomas automatiškai	
Reikmuo   Nė vienas	Trukmė
< >	< >
< >	90s
diapazonas	Maršruto forma
< >	~~~~~
20% ← 80%	
Atstumas nuo krašto	Igalinti derėti
20% ↓	Ne
	Igalinti kliūtis
	Ne
Laikas tarp objektų	
< >	5s

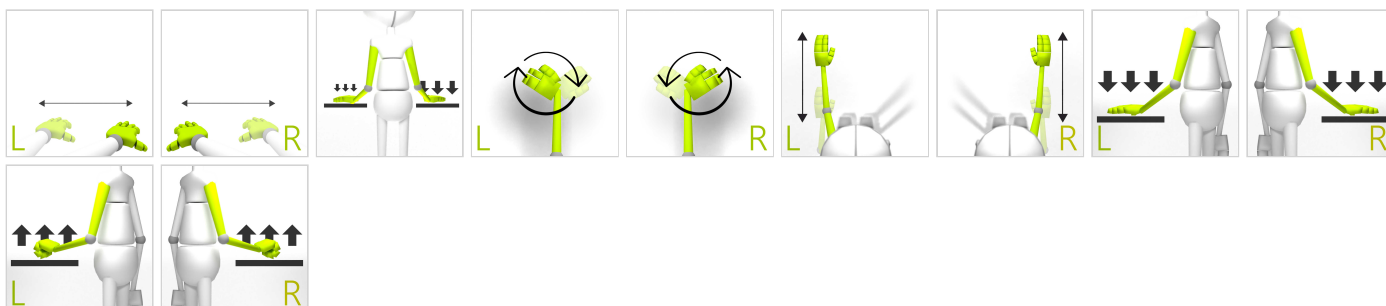


# FUNKCINIAI JUDESIAI

## MOTOKROSO

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto
- Maršruto forma

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(planningAndStrategy)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

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



TOADD(SAMPLESETTINGS)



	Sunkumas <b>1/3</b>	
Reikmuo   Nė vienas 	Trukmė <b>90s</b> 	
diapazonas 	Atstumas nuo krašto <b>20%</b> 	
Maršruto forma <b>Lengva</b>		

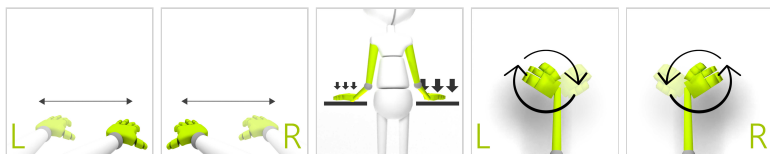


# FUNKCINIAI JUDESIAI

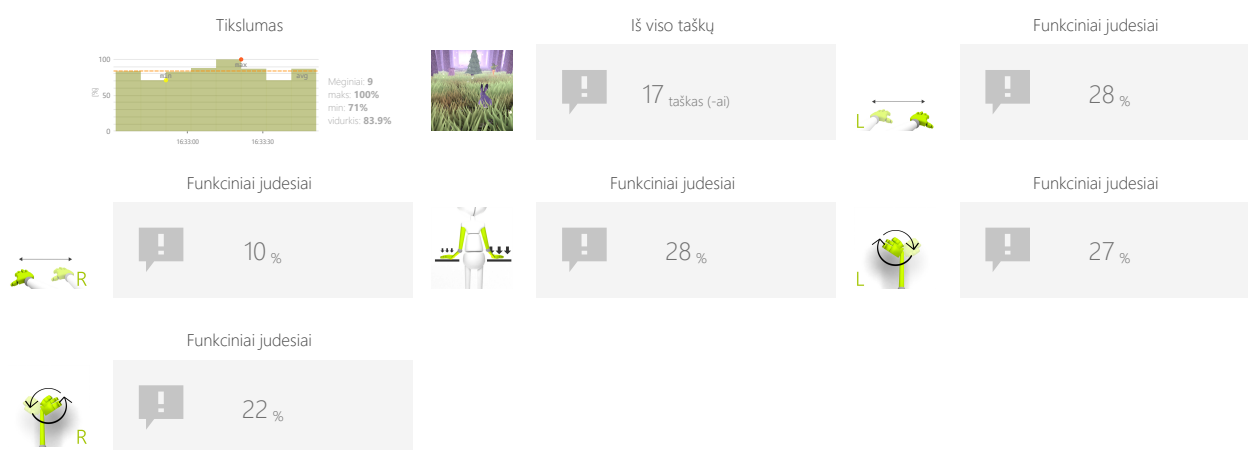
## MIŠKO BĖGIKAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto

### 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 <b>1/2</b> 
Greitis <b>150%</b> greitis nustatomas automatiškai	
Reikmuo   Nė vienas 	Trukmė 
	<b>90s</b> 
diapazonas 	Atstumas nuo krašto 20% 
	20% ↔ 80%

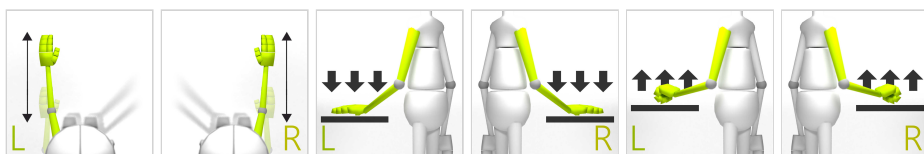


# FUNKCINIAI JUDESIAI

## GEOMETRIJA EKSPRESAS

toAdd(catDesc160)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Greitis
- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Atstumas nuo krašto

### TOADD(OBJECTIVES)

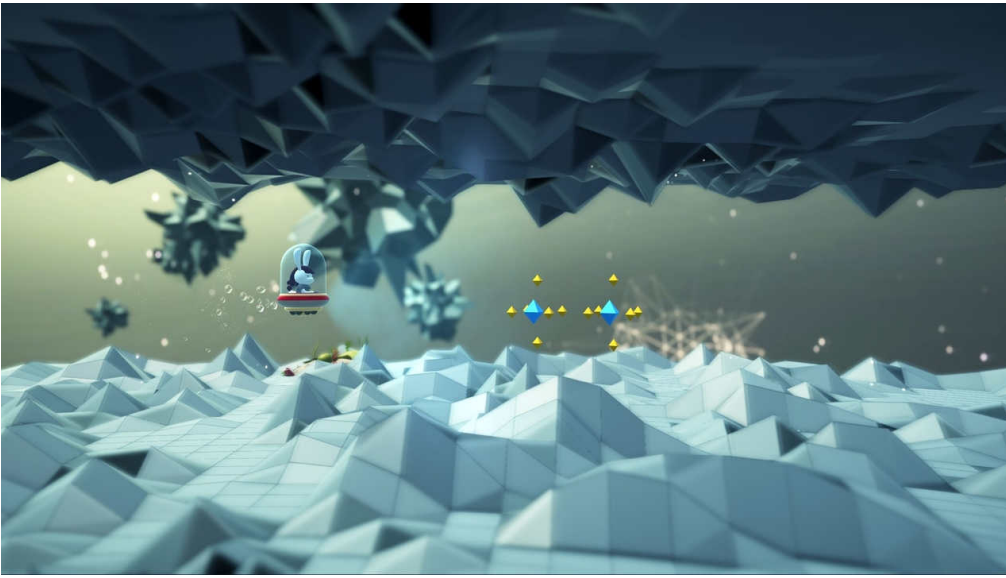
- toAdd(dynamicsOfPlannedMovements)
- toAdd(activityInAGivenRhythm)
- toAdd(visualMotorCoordination)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Valdykite transporto priemonę, kad išvengtumėte kliūčių.



## TOADD(SAMPLESETTINGS)



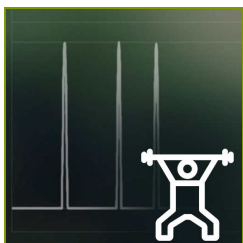
Sunkumas  
1/3

Greitis  
100%  
greitis nustatomas automatiškai

Reikmuo | Nė vienas  
Trukmė  
90s

diapazonas  
20% 80%

Atstumas nuo krašto  
20%

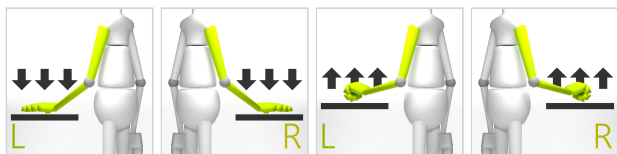


# JĖGA

## STIPRUMO BANDYMAS

toAdd(catDesc190)

### TOADD(CONTROLMODES)



### TOADD(ADJUSTMENTS)

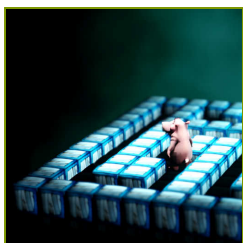
- Laikas užbaigti veiksmus

### TOADD(OBJECTIVES)

- toAdd(strengthExamination)
- toAdd(muscleStrengthening)

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Stenkitės pasiekti geriausią rezultatą.

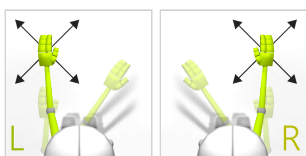


# PROBLEMŲ SPRENDIMAS

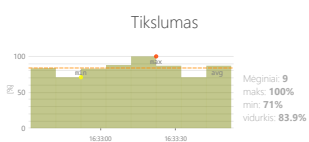
## LABIRINTAS

toAdd(catDesc540)

### TOADD(CONTROLMODES)



### REZULTATAI



Iš viso taškų

23 taškas (-ai)



Problemų sprendimas

22 %

### TOADD(ADJUSTMENTS)

- Reikmuo
- Užduoties trukmė
- diapazonas
- Rodyti kelią
- Labirintas dydis

### TOADD(OBJECTIVES)

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

### TOADD(DESCRIPTIONFORPATIENT)

Švinas Hippo per labirintą į žėrintis tikslą.



### TOADD(SAMPLESETTINGS)



◀	Sunkumas <b>1/4</b>	▶
Reikmuo   Nė vienas		Trukmė
< >		< > <b>90s</b>
diapazonas		Rodyti kelią
 20% 20% 80%		< > <b>Ne</b>
		Labirintas dydis
		< > <b>4</b>

