

PAKIET ROZSZERZAJĄCY DLA PLATFORMY ALFA

2025.1

Wymagania sprzętowe	3
Co jest potrzebne?	3
Baza zadań terapeutycznych	5
Prędkość	5
Precyzja ruchu	9
Ruchy funkcjonalne	11
Rozwiązywanie problemów	29

CO JEST POTRZEBNE?

Upewnij się, że komputer, na którym ma być aktywny ten moduł, ma zainstalowany Panel Pacjenta VAST.Rehab i że spełnione są następujące wymagania sprzętowe:

- Windows 10/11
- Intel Core i5 (8. generacja lub nowszy). Ważne: Unikaj wersji o bardzo niskim poborze mocy (np. i5-8250U), ponieważ mogą nie spełniać wymagań wydajnościowych. Wybieraj standardowe lub wysokowydajne procesory.
- Minimum: 8 GB pamięci RAM (zalecane 16 GB lub więcej dla optymalnej wydajności).

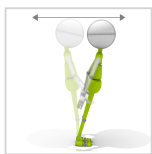


PRĘDKOŚĆ

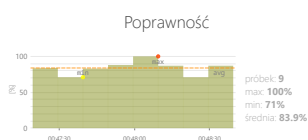
KRÓLIK

Zmierz liczbę powtórzeń określonego wzorca ruchu, którą dana osoba jest w stanie wykonać w określonym przedziale czasu.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów



38 punkt(ów)



Prędkość



30 powt/min

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres

CELE

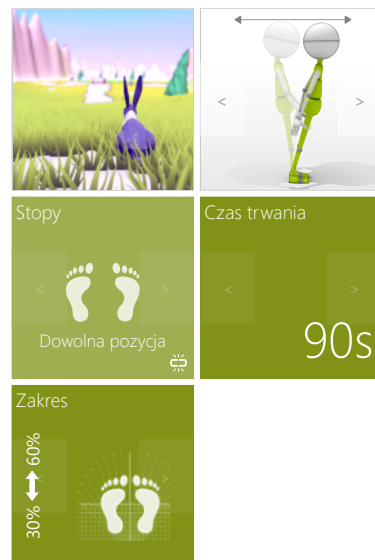
- Szybkość ruchu
- Powtarzające się ruchy

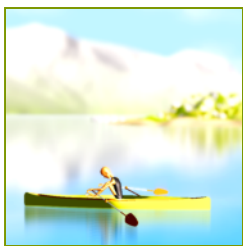
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Przejdź przez całą trasę tak szybko, jak to możliwe.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



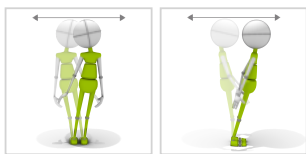


PRĘDKOŚĆ

KAJAK

Zmierz liczbę powtórzeń określonego wzorca ruchu, którą dana osoba jest w stanie wykonać w określonym przedziale czasu.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres

CELE

- Szybkość ruchu
- Powtarzające się ruchy

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Wiosłuj tak szybko, jak to możliwe.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 30% ↔ 70%	



PRECYZJA RUCHU

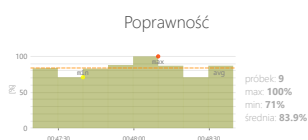
PARASOL

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania określonych wzorców ruchu z predefiniowaną prędkością i zakresem.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

25 punkt(ów)



Precyzja ruchu

28 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Ścieżka
- Zakres
- Rozmiar parasola

CELE

- Precyzja ruchu
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Utrzymuj parasol nad chodzącą postacią



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność 1/3	▶
Stopy Dowolna pozycja		Czas trwania 60s
Ścieżka 8.0s 		Zakres 30% ↔ 70%
Rozmiar parasola 150%		



RUCHY FUNKCJONALNE

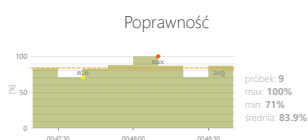
ARMATA

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

17 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

20 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Czas między kulami
- Czas między wrogami
- Prędkość wrogów

CELE

- Planowanie i strategia
- Precyzja ruchu
- Przewidywanie trajektorii obiektów

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Użyj armaty, aby strzelać do robotów zbliżających się w twoim kierunku.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Trudność 1/3	
Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 40% ↔ 70% 30% ↔ 70%	Czas między kulami 2s Czas między wrogami 4s
Prędkość wrogów 50%	



Trudność własna	
Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 40% ↔ 70% 30% ↔ 70%	Czas między kulami 2s Czas między wrogami 4s
Prędkość wrogów 100%	

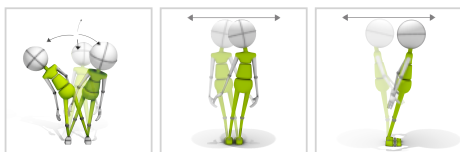


RUCHY FUNKCJONALNE

AUTOMATYCZNE DZIAŁKO

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Włącz przeszkody
- Czas między kulami
- Czas między wrogami
- Prędkość wrogów

CELE

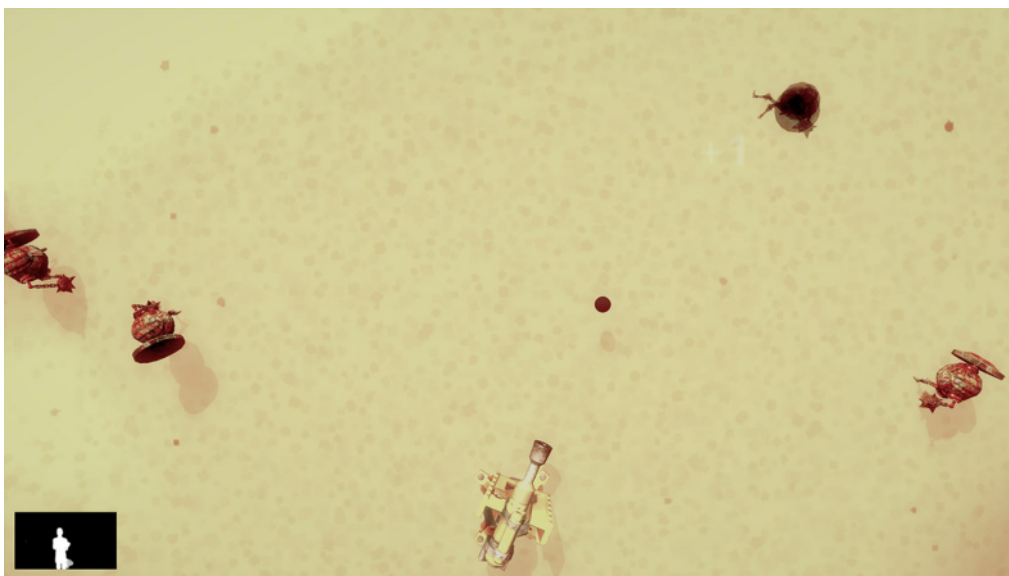
- Podzielność uwagi
- Ruchy spontaniczne
- Przewidywanie trajektorii obiektów

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Użyj armaty, aby zniszczyć roboty i unikaj uderzenia w słońce



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Trudność 1/3	
Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 40% ↔ 70% 30% ↔ 70%	Włącz przeszkody Nie Czas między kulami 1s
Czas między wrogami 3s	Prędkość wrogów 50%



Trudność własna	
Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 40% ↔ 70% 30% ↔ 70%	Włącz przeszkody Tak Czas między kulami 1s
Czas między wrogami 3s	Prędkość wrogów 50%

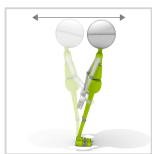


RUCHY FUNKCJONALNE

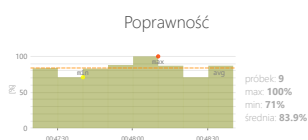
SMOK

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów



19 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne



21 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Rozmiar grupy monet
- Rozproszenie monet
- Siła grawitacji

CELE

- Przewidywanie trajektorii obiektów
- Poprawianie zakresu ruchu
- Wizualna koordynacja ruchowa
- Wzmocnienie mięśni
- Planowanie i strategia

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Leć nie lądując i nie wznosząc się zbyt wysoko. Zbierz tyle monet, ile dasz radę.



RUCHY FUNKCJONALNE

SMOK

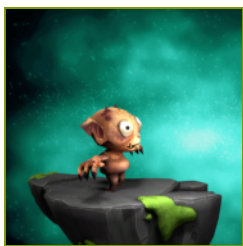
PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność własna	▶
Stopy ◀ ▶ Dowolna pozycja	Czas trwania ◀ ▶ 90s	
Zakres 30% 60%	Rozmiar grupy monet ◀ ▶ 3	
Siła grawitacji ◀ ▶ 100%		Rozproszenie monet ◀ ▶ 250%



◀	Trudność 1/3	▶
Stopy ◀ ▶ Dowolna pozycja	Czas trwania ◀ ▶ 90s	
Zakres 30% 60%	Rozmiar grupy monet ◀ ▶ 5	
Siła grawitacji ◀ ▶ 100%		Rozproszenie monet ◀ ▶ 250%

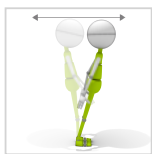


RUCHY FUNKCJONALNE

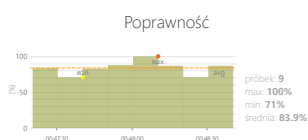
SKOKI PRZEZ RAKIETY

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

35 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

22 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Czas między obiektami
- Format bomb
- Prędkości obiektów

CELE

- Ruchy spontaniczne
- Dynamiczne reakcje na pojawiające się ruchome cele
- Przewidywanie trajektorii obiektów

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

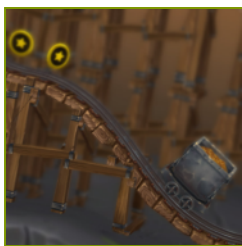
Spraw by stworek podskoczył, gdy rakieta jest blisko



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność 1/3	▶
Stopy Dowolna pozycja		Czas trwania 90s
Zakres 30% 60%		Czas między obiektami 5s
		Format bomb 1
Prędkości obiektów 100%		



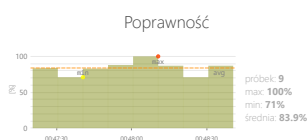
RUCHY FUNKCJONALNE SZYNY

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

17 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

38 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Prędkość
- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Kształt trasy
- Włącz wykoślenie
- Włącz przeszkody
- Czas między obiektami

CELE

- Dynamiczne reakcje na pojawiające się ruchome cele
- Przewidywanie trajektorii obiektów
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

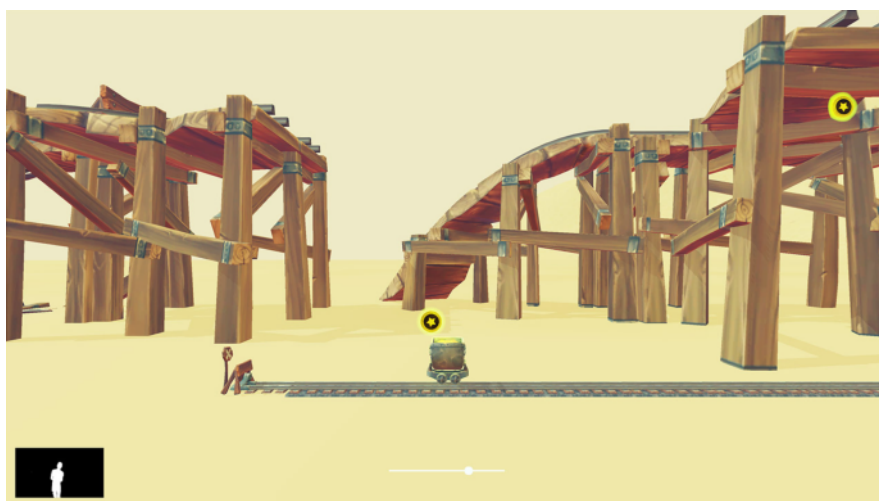
Steruj wózkiem, aby zbierać monety.

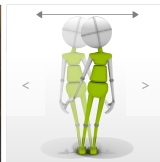
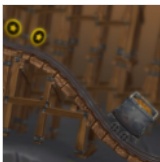


RUCHY FUNKCJONALNE

SZYNY

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





Trudność
1/3

Prędkość
100%
prędkość nadawana automatycznie

Stopy
Dowolna pozycja

Czas trwania
90s

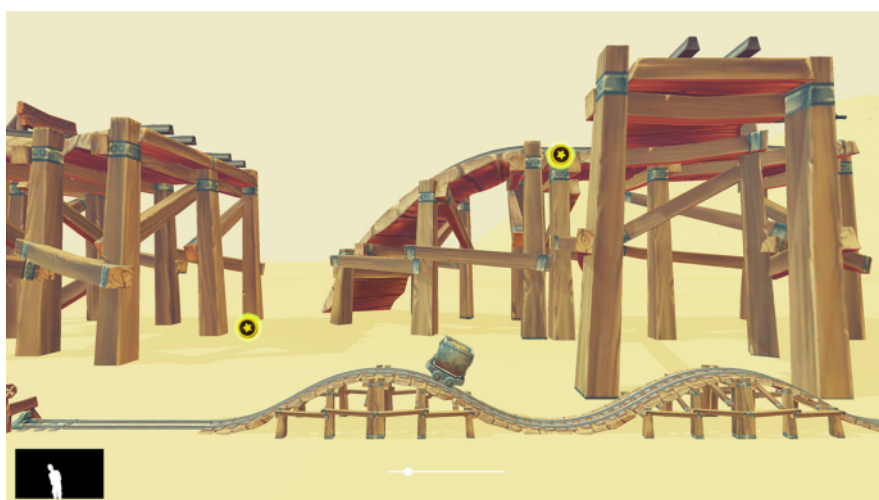
Zakres
30% ↔ 70%

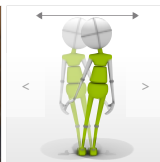
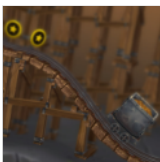
Kształt trasy

Włącz wykoślenie
Nie

Włącz przeszkody
Nie

Czas między obiektami
5s





Trudność
własna

Prędkość
100%
prędkość nadawana automatycznie

Stopy
Dowolna pozycja

Czas trwania
90s

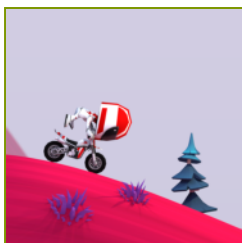
Zakres
30% ↔ 70%

Kształt trasy

Włącz wykoślenie
Nie

Włącz przeszkody
Nie

Czas między obiektami
5s

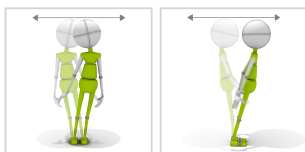


RUCHY FUNKCJONALNE

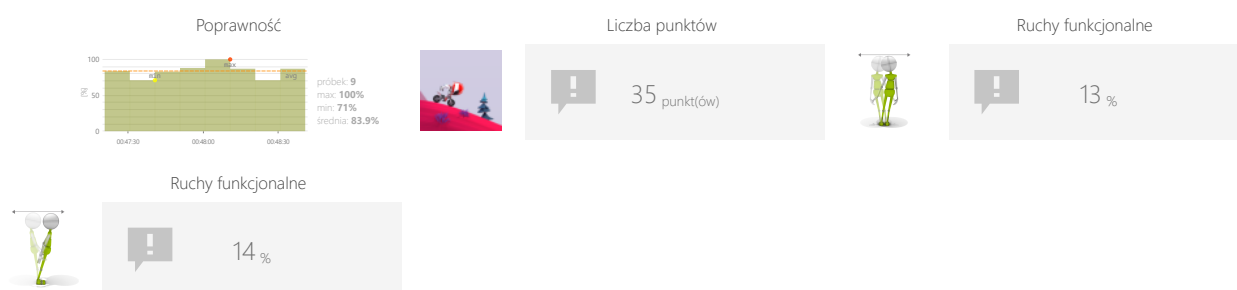
MOTOCROSS

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Kształt trasy

CELE

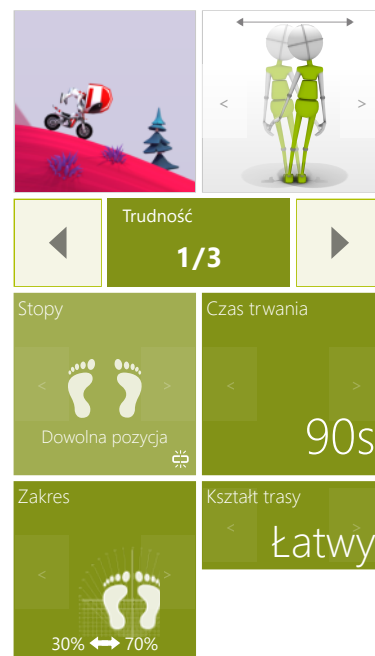
- Dynamika planowanych ruchów
- Planowanie i strategia

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Przejdź przez całą trasę tak szybko, jak to możliwe.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





RUCHY FUNKCJONALNE

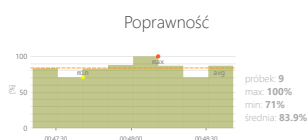
LEŚNY BIEGACZ

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

26 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

29 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Prędkość
- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres

CELE

- Dynamika planowanych ruchów
- Skupienie
- Planowane ruchy
- Szybkość ruchu

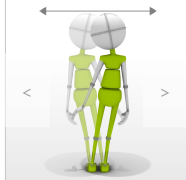
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Utrzymuj zająca w ruchu. Zbieraj marchewki.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
1/2

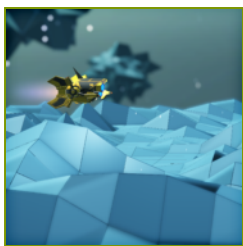
▶

Prędkość
150%
prędkość nadawana automatycznie

Stopy
Dowolna pozycja
↺↻

Czas trwania
90s

Zakres
30% ↔ 70%

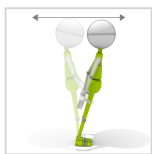


RUCHY FUNKCJONALNE

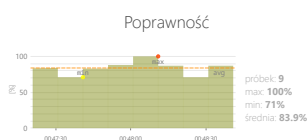
GEOMETRYCZNY LOTNIK

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

22 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

39 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Prędkość
- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres

CELE

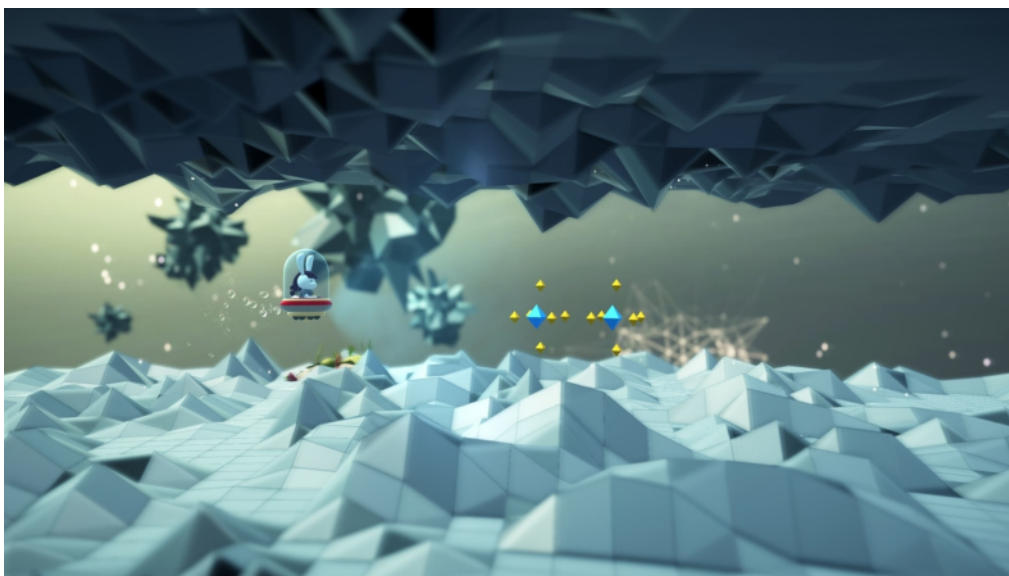
- Dynamika planowanych ruchów
- Aktywność w zadanym rytmie
- Wizualna koordynacja ruchowa

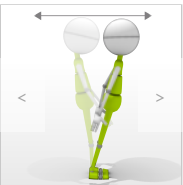
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Kontroluj ruch pojazdu, aby unikać przeszkód.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
1/3

▶

<

Prędkość
100%

>

prędkość nadawana automatycznie

<

Stopy
Dowolna pozycja

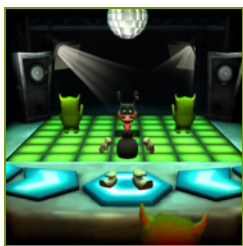
>

90s

30%
60%

Zakres

>



RUCHY FUNKCJONALNE

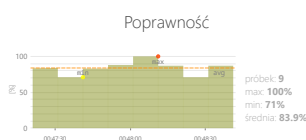
TANCERZ

Mierz i trenuj umiejętności wykonywania ruchów w oparciu o rzeczywistą biomechanikę sytuacyjną.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów

18 punkt(ów)



Ruchy funkcjonalne

21 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Zaawansowana punktacja
- Indeks utworów
- Poziom szybkości pojawiania się

CELE

- Aktywność w zadanym rytmie
- Ruchy spontaniczne
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Uderzaj w zielone stworki, kiedy przybliżą się do Ciebie.



RUCHY FUNKCJONALNE

TANCERZ

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Trudność 1/6	
Stopy Dowolna pozycja	Czas trwania 90s
Zakres 30% ↔ 70%	Zaawansowana punktacja Nie
Indeks utworów 0	
Poziom szybkości pojawiania się Łatwy	



ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

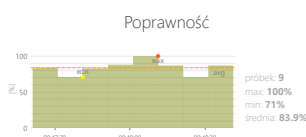
LABIRYNT

Mierz i trenuj umiejętność rozwiązywania konkretnych problemów. Rozwiązywanie problemów może obejmować działania matematyczne lub systematyczne i może być miarą umiejętności krytycznego myślenia.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



Liczba punktów



14 punkt(ów)



Rozwiązywanie problemów



22 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Pozycja stóp
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Pokaż ścieżkę
- Rozmiar labiryntu

CELE

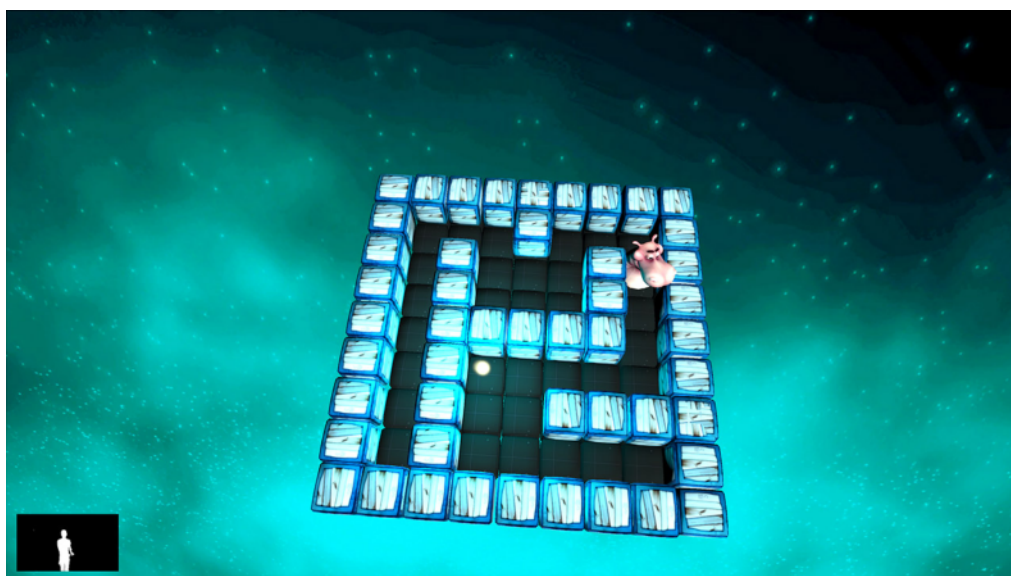
- Zadania logiczne
- Planowane ruchy
- Planowanie i strategia

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

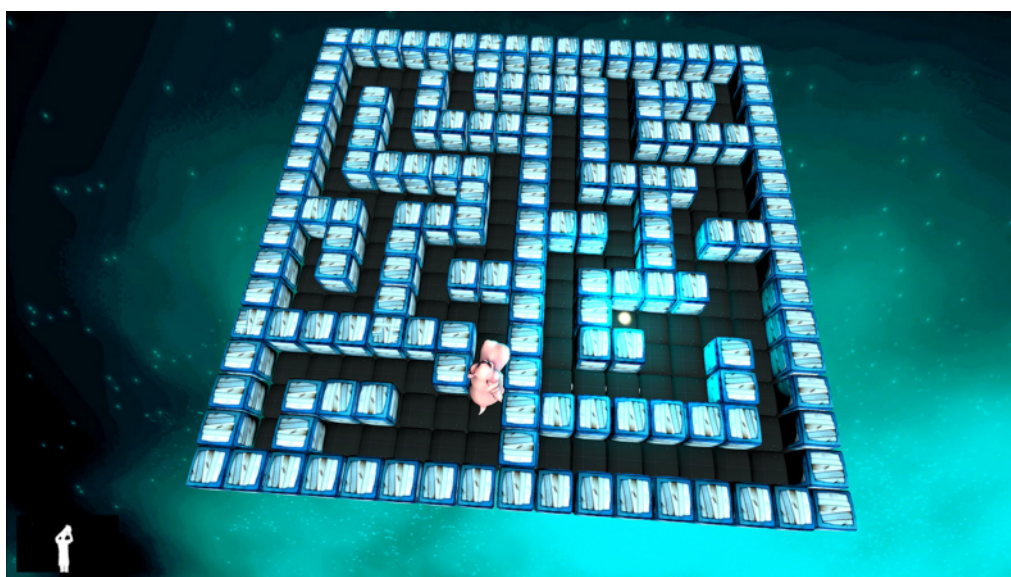
Steruj hipopotamem, żeby dotarł do oznaczonego celu.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność 1/4	▶
Stopy ◀ ▶ Dowolna pozycja	Czas trwania ◀ ▶ 90s	
Zakres 40% 60% 30% 70%	Pokaż ścieżkę ◀ ▶ Nie	
		Rozmiar labiryntu ◀ ▶ 4



◀	Trudność 4/4	▶
Stopy ◀ ▶ Dowolna pozycja	Czas trwania ◀ ▶ 90s	
Zakres 40% 60% 30% 70%	Pokaż ścieżkę ◀ ▶ Nie	
		Rozmiar labiryntu ◀ ▶ 10