

MANUALEX PRO BASE PACK

2025.1

Wymagania sprzętowe	3
Co jest potrzebne?	3
Baza zadań terapeutycznych	5
Zakres ruchu	5
Precyzja ruchu	7
Ruchy funkcjonalne	11
Siła	27
Pamięć	28
Rozwiązywanie problemów	30
Specjalne	32

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:

- Manualex Pro

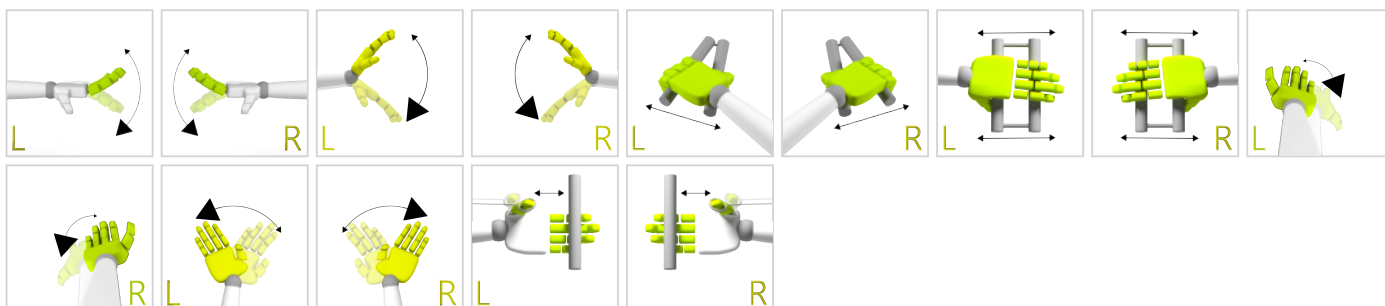


ZAKRES RUCHU

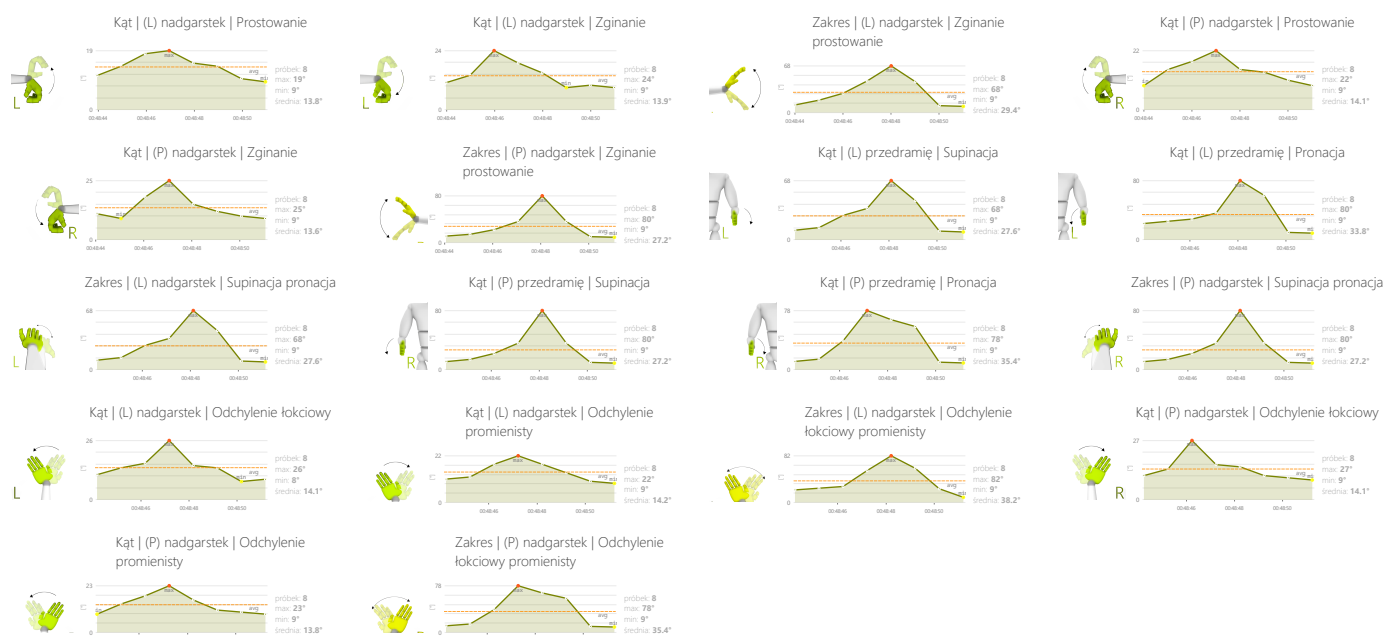
TEST KĄTÓW

Mierz zakresy i motywuj do osiągnięcia lepszych rezultatów w zdefiniowanych wzorach ruchu.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



CELE

- Badanie zakresu ruchu

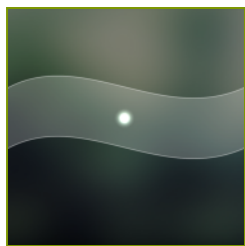
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Spróbuj osiągnąć najlepszy wynik



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



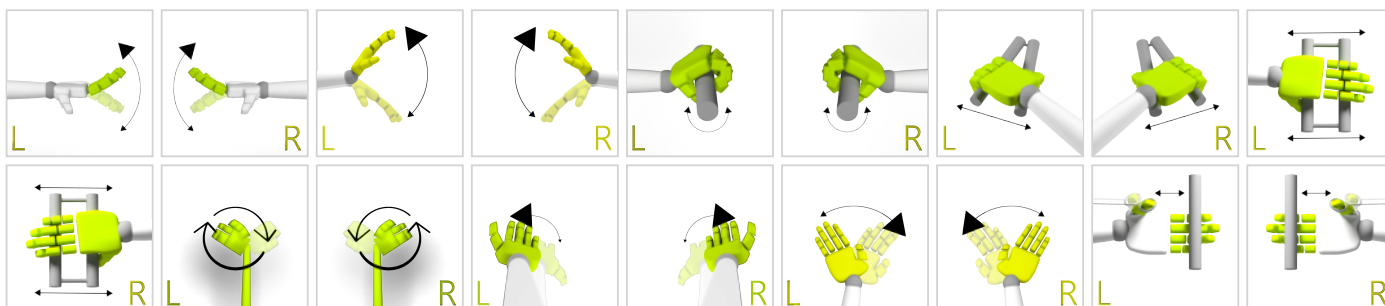


PRECYZJA RUCHU

WYKRES

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Kształt wykresu (sinusoidalny, trapezoidalny, prostokątny)
- Czas trwania zadania

CELE

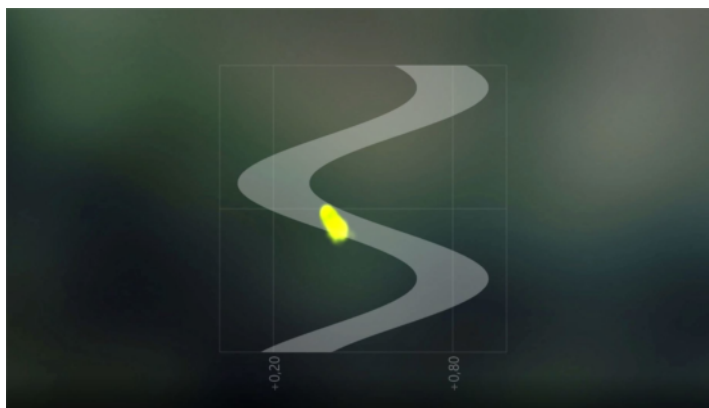
- Precyzja ruchu
- Aktywność w zadanym rytmie
- Powtarzające się ruchy

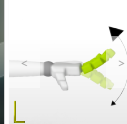
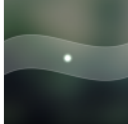
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Staraj się trzymać w granicach.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





Trudność
3/3

Konfiguracja wykresu

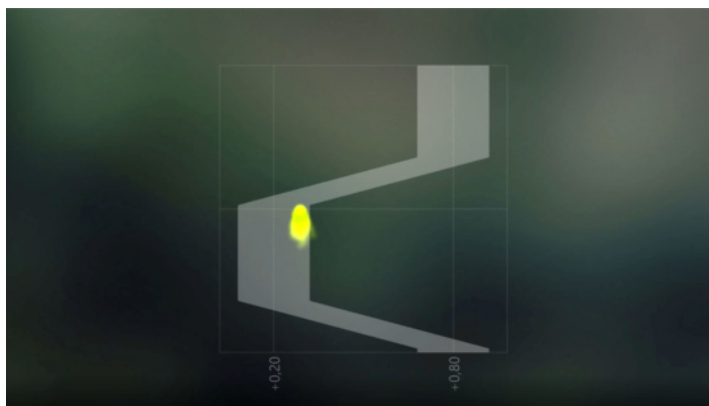

⌚: 4.0s ±: 20%

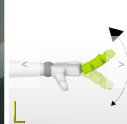
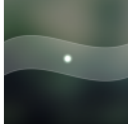
Czas trwania
30s

Zakres kątowy


Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

Opór
1





Trudność
1/3

Konfiguracja wykresu

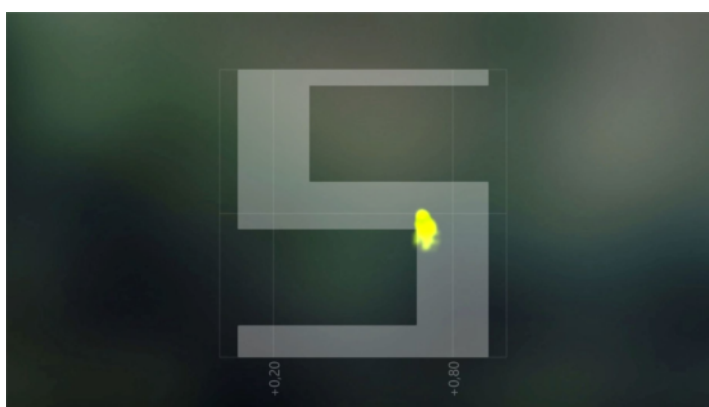

⌚: 4.0s ±: 40%

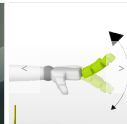
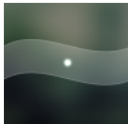
Czas trwania
90s

Zakres kątowy

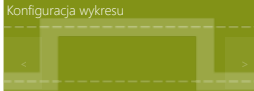

Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

Opór
1





Trudność
własna

Konfiguracja wykresu


±: 20% ↑: 2.0s ↓: 2.0s ↗: 1.0s ↘: 1.0s

Czas trwania
30s

Zakres kątowy


Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

Opór
1

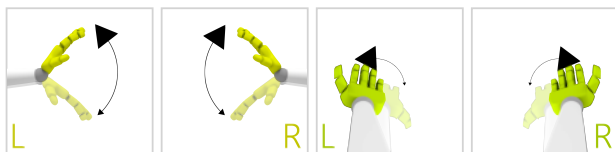


PRECYZJA RUCHU

PARASOL

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



CELE

- Precyzja ruchu
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

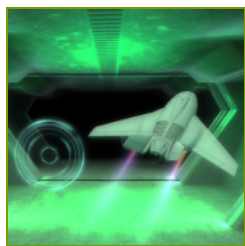
Utrzymuj parasol nad chodzącą postacią



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



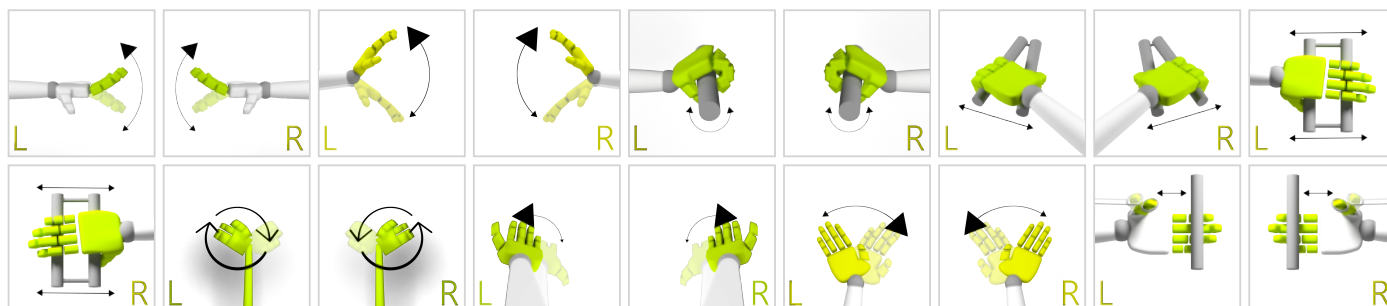
Trudność 1/3	
Czas trwania 60s	Zakres kątowy start ? koniec ?
Ścieżka 8.0s	Dostosowanie zakresu 0% ↔ 100% ? ↔ ?
Opór >1	Rozmiar parasola 150%



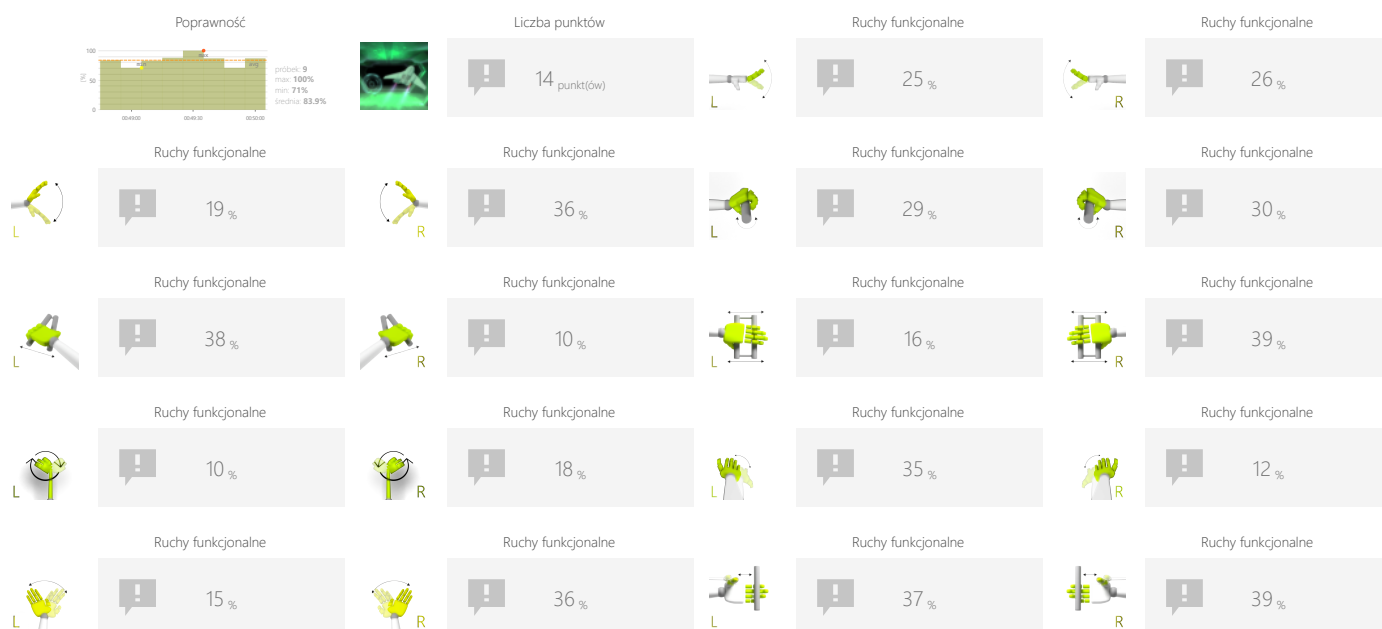
RUCHY FUNKCYJNE SAMOLOT

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Prędkość
- Czas trwania zadania

CELE

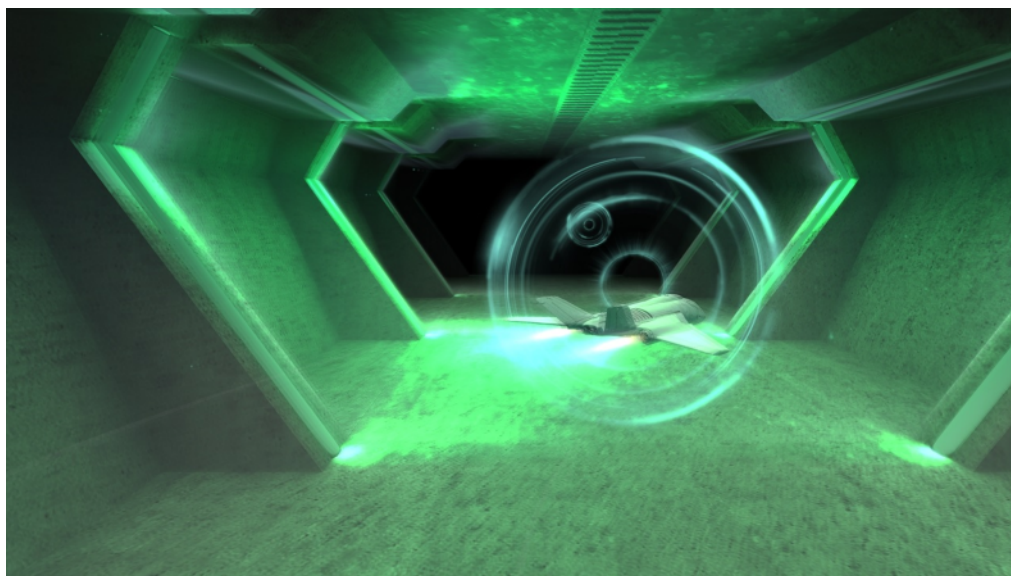
- Skupienie
- Spostrzegawczość
- Precyzja ruchu
- Przewidywanie trajektorii obiektów w przestrzeni 3D

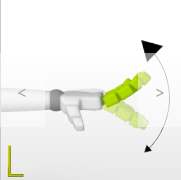
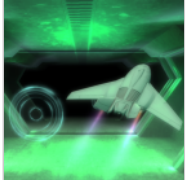
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Leć samolotem przez okręgi. Im bliżej środka przeleć, tym więcej punktów zdobędziesz.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
2/4

▶

<

Prędkość
100%

>

prędkość nadawana automatycznie

<

Czas trwania
90s

>

<

Zakres kątowy

>

start ? koniec ?

<

Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

>

<

Opór
1

>

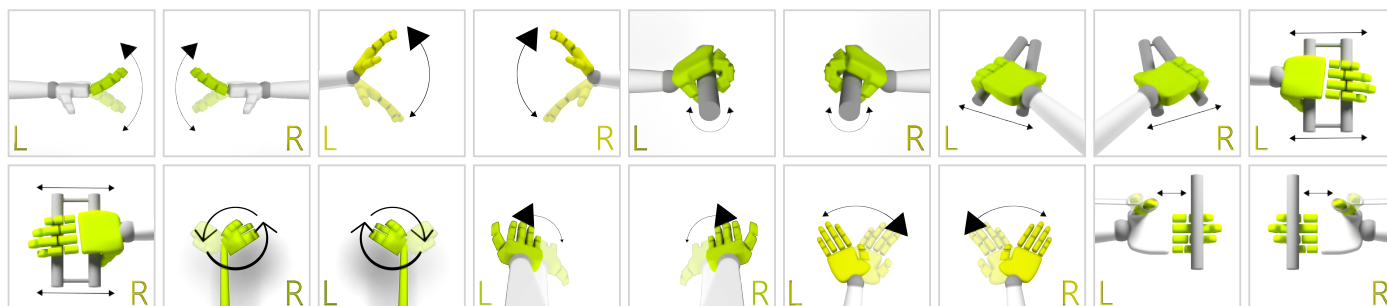


RUCHY FUNKCYJNE

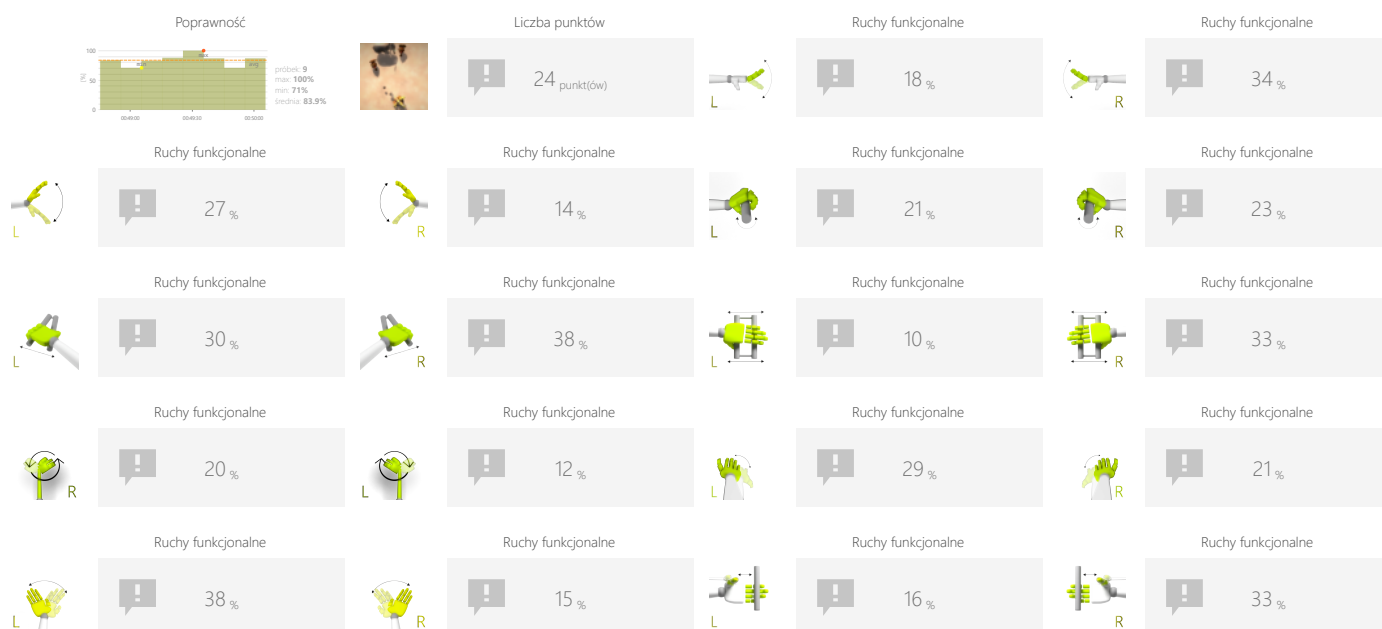
AUTOMATYCZNE DZIAŁKO

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Czas trwania zadania
- Włącz przeszkody
- Czas między kulami
- Czas między wrogami
- Prędkość wrogów

CELE

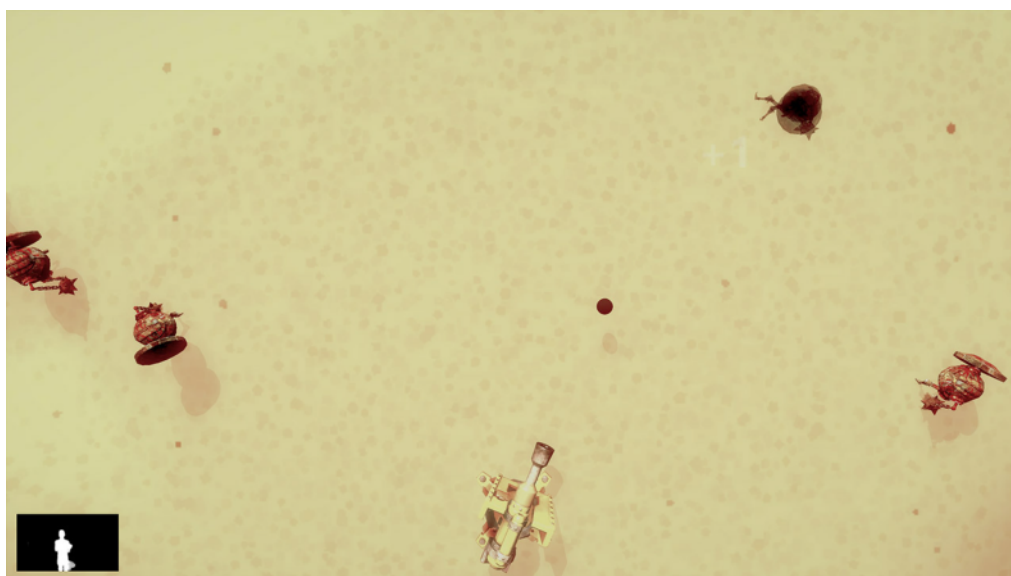
- Podzielność uwagi
- Ruchy spontaniczne
- Przewidywanie trajektorii obiektów

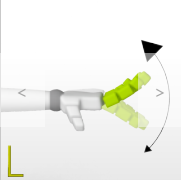
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Użyj armaty, aby zniszczyć roboty i unikaj uderzenia w słońce



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





Trudność

1/3

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

0% ↔ 100%

Włącz przeszkody

Nie

Czas między kulami

1s

Czas między wrogami

3s

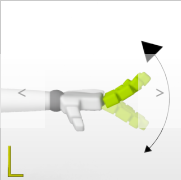
Opór

1

Prędkość wrogów

50%





Trudność

własna

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

0% ↔ 100%

Włącz przeszkody

Tak

Czas między kulami

1s

Czas między wrogami

3s

Opór

1

Prędkość wrogów

50%

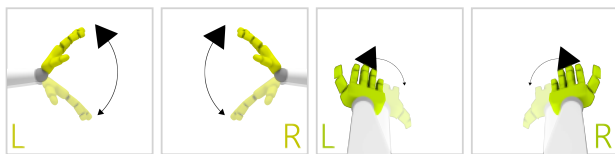


RUCHY FUNKCJONALNE

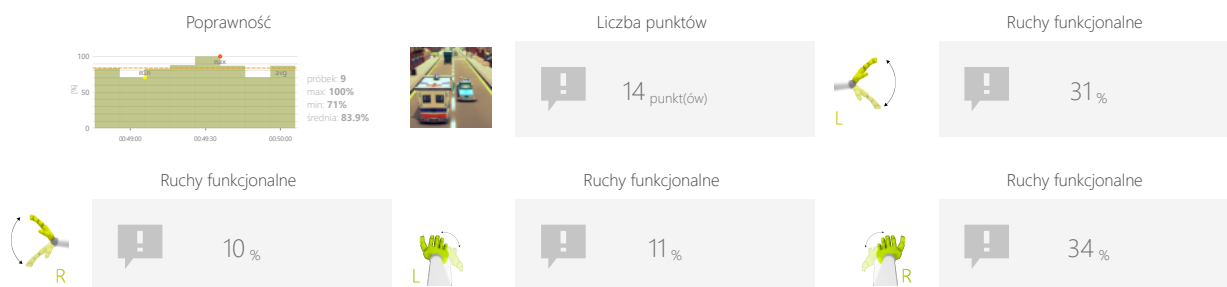
AMBULANS

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



CELE

- Dynamika planowanych ruchów
- Skupienie
- Szybkość podejmowania decyzji
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Jedź tak szybko jak to tylko możliwe i uważaj na innych uczestników ruchu.

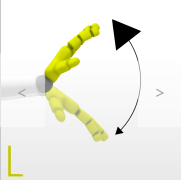


RUCHY FUNKCJONALNE

AMBULANS

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





Trudność

2/3

Prędkość

50%

prędkość nadawana automatycznie

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

0% ↔ 100%
? ↔ ?

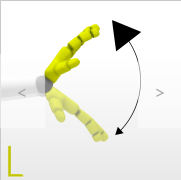
Opór

1

Odległość między samochodami

50%





Trudność

własna

Prędkość

50%

prędkość nadawana automatycznie

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

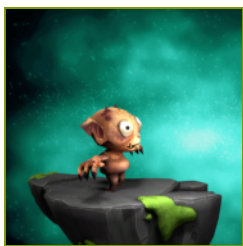
0% ↔ 100%
? ↔ ?

Opór

1

Odległość między samochodami

200%

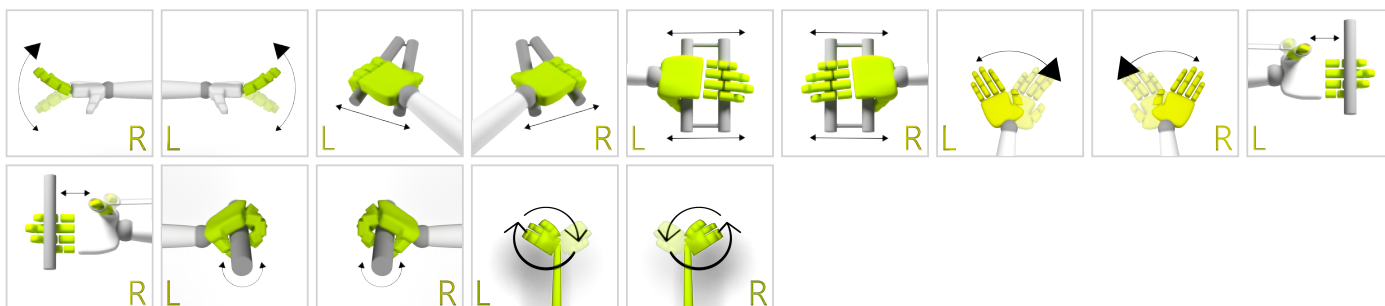


RUCHY FUNKCJONALNE

SKOKI PRZEZ RAKIETY

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Czas trwania zadania
- 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



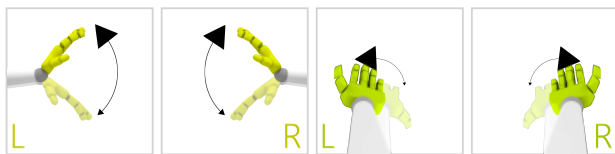
	Trudność 1/3
Czas trwania 90s	
Zakres kątowny start ? koniec ?	
Dostosowanie zakresu 0% ↔ 100% ? ↔ ?	
Zakres 0% ↔ 100%	
Czas między obiektami 5s	
Format bomb 1	
Opór >1	
Prędkości obiektów 100%	



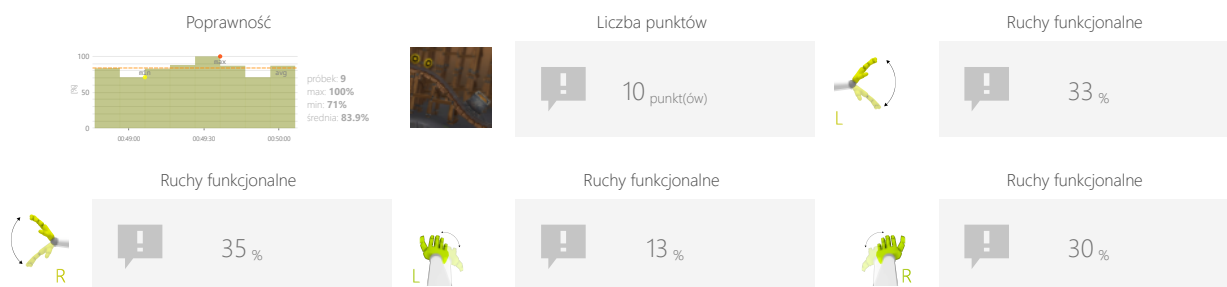
RUCHY FUNKCJONALNE SZYNY

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



CELE

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

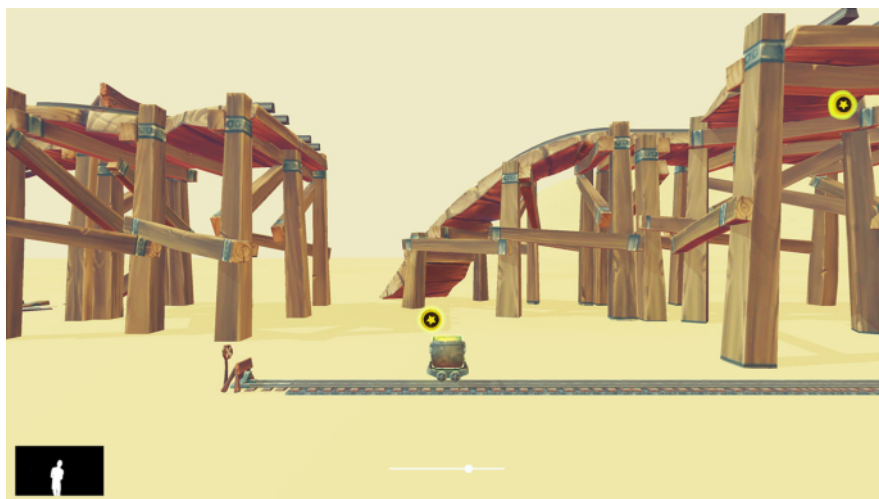
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

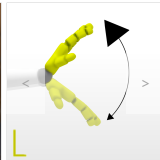
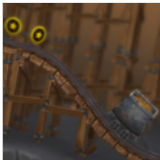
Steruj wózkiem, aby zbierać monety.



RUCHY FUNKCJONALNE SZYNY

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





Trudność

1/3

Prędkość

100%

prędkość nadawana automatycznie

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

0% ↔ 100%

Kształt trasy

Włącz wykoślenie

Nie

Włącz przeszkody

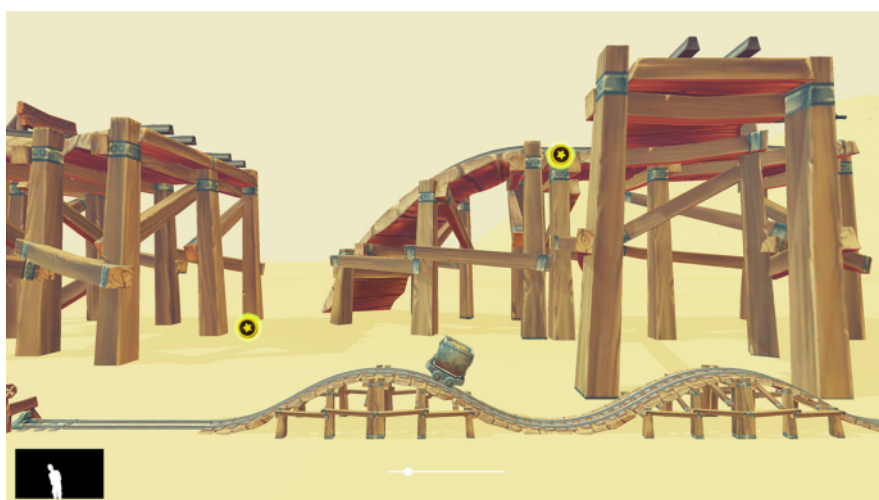
Nie

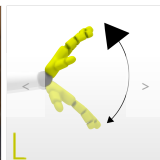
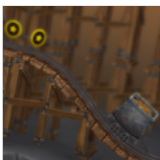
Czas między obiektami

5s

Opór

1





Trudność

własna

Prędkość

100%

prędkość nadawana automatycznie

Czas trwania

90s

Zakres kątowy

start ? koniec ?

Dostosowanie zakresu

0% ↔ 100%

Kształt trasy

Włącz wykoślenie

Nie

Włącz przeszkody

Nie

Czas między obiektami

5s

Opór

1

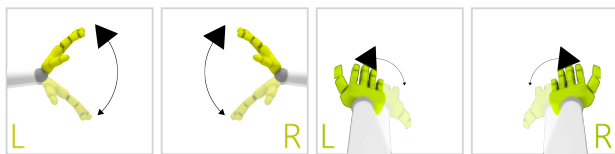


RUCHY FUNKCJONALNE

LEŚNY BIEGACZ

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



CELE

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

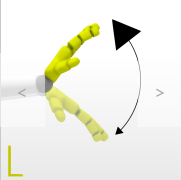
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Utrzymuj zająca w ruchu. Zbieraj marchewki.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA







Trudność
1/2



Prędkość
150%
prędkość nadawana automatycznie

Czas trwania
90s

Zakres kątowy
start ? koniec ? 

Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

Opór
1 

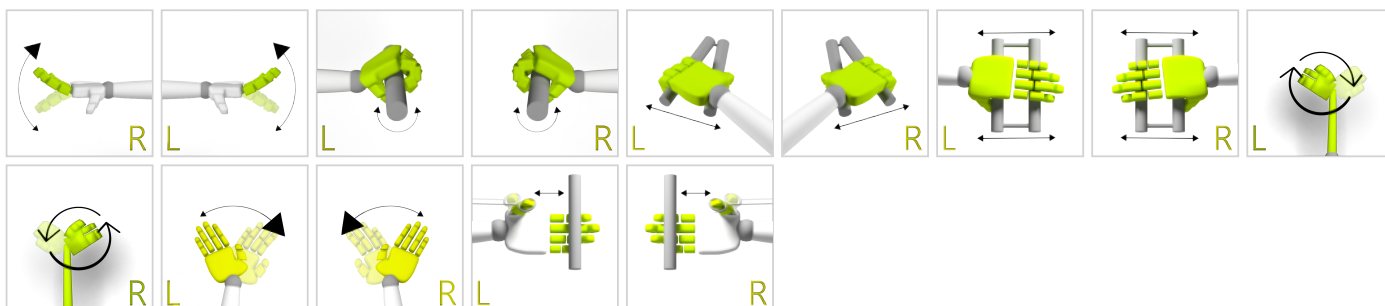


RUCHY FUNKCJONALNE

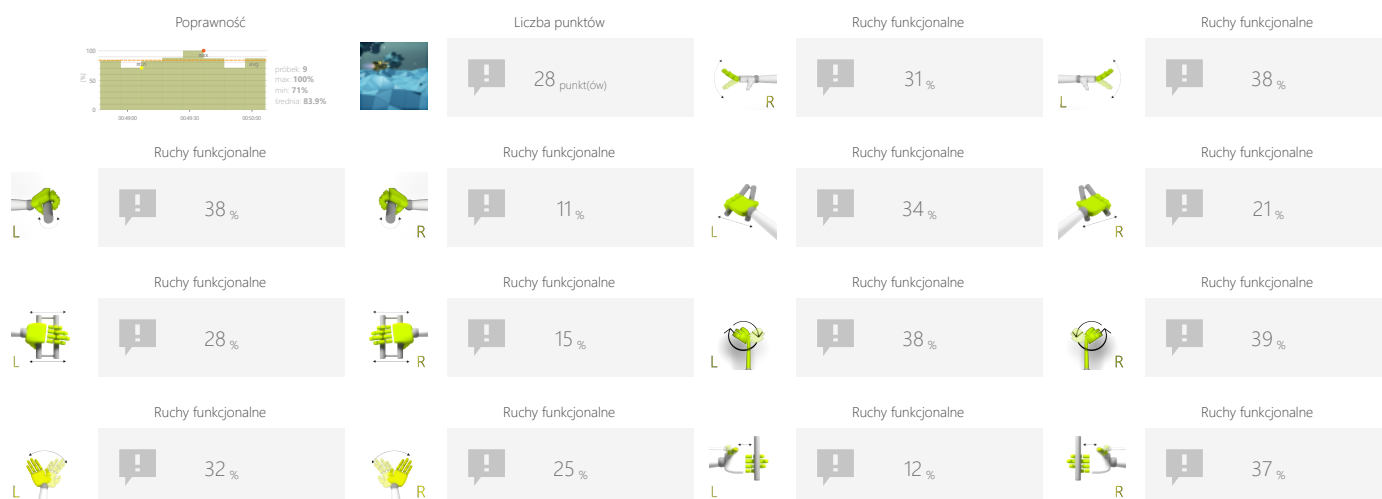
GEOMETRYCZNY LOTNIK

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Prędkość
- Czas trwania zadania

CELE

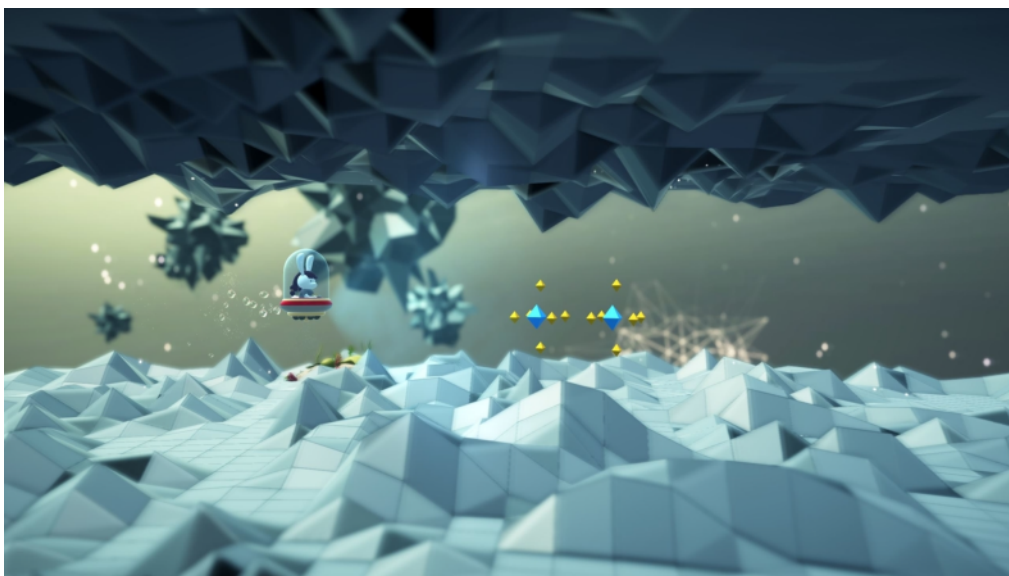
- Dynamika planowanych ruchów
- Aktywność w zadanym rytmie
- Wizualna koordynacja ruchowa

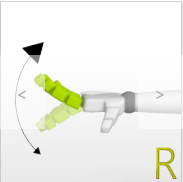
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Kontroluj ruch pojazdu, aby unikać przeszkód.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
1/3

▶

<

Prędkość
100%

>

prędkość nadawana automatycznie

<

Czas trwania
90s

>

↺

Zakres kątowy

↻

start ? koniec ?

<

Dostosowanie zakresu
0% ↔ 100%
? ↔ ?

>

0%

Zakres

100%

↺

<

Opór

> 1

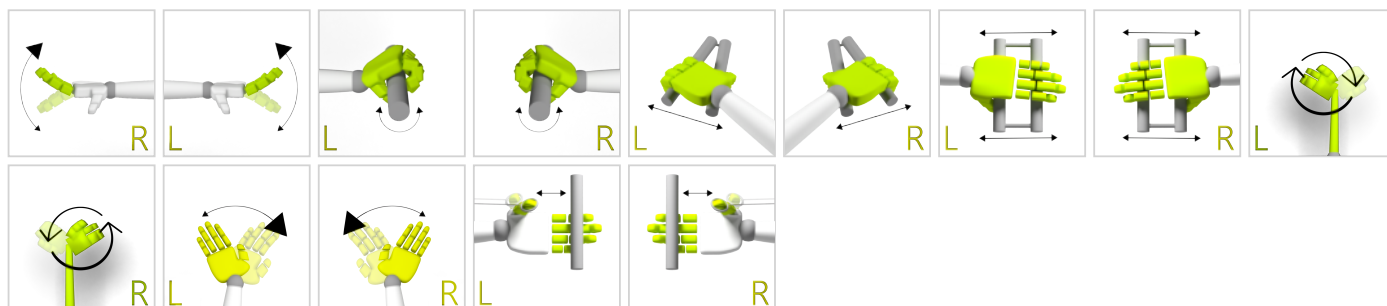


RUCHY FUNKCJONALNE

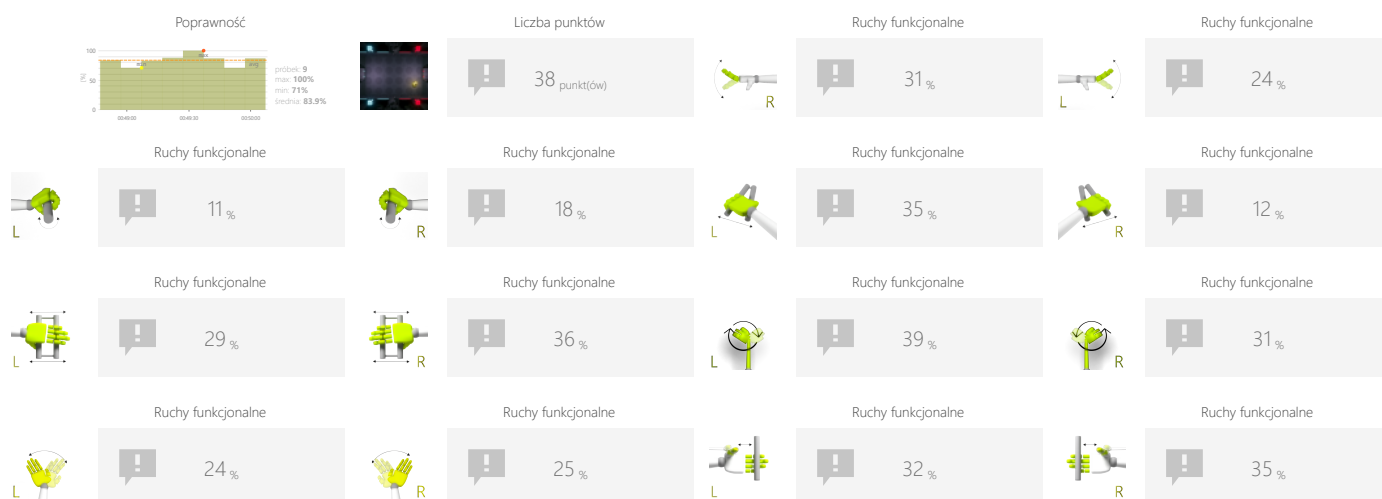
PONG

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Czas trwania zadania
- Prędkości obiektów

CELE

- Planowane ruchy
- Skupienie
- Przewidywanie trajektorii obiektów

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Użyj paletki, aby uderzać piłkę tam i z powrotem.



RUCHY FUNKCJONALNE

PONG

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



	Trudność 1/3	
Czas trwania 90s		Zakres kątowy start ? koniec ?
Dostosowanie zakresu 0% ↔ 100% ? ↔ ?		Zakres 0% ↔ 100%
Opór > 1		Prędkości obiektów 100%

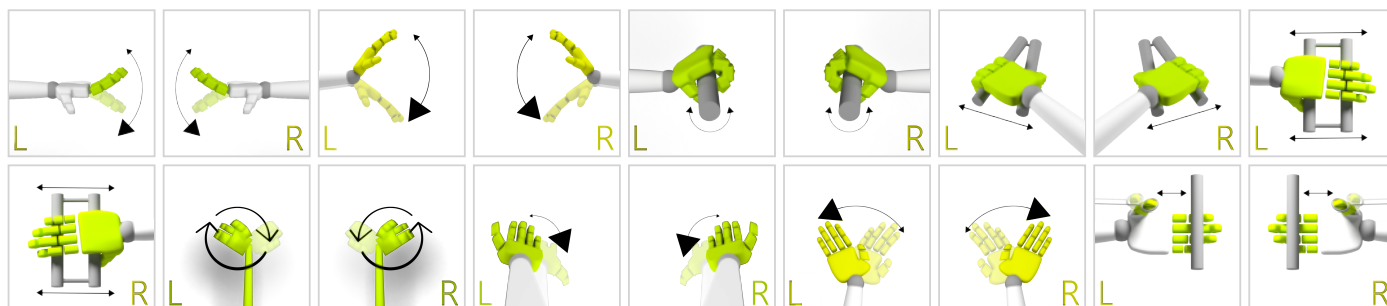


SIŁA

TEST SIŁY

Mierz i motywuj, aby zwiększyć siłę podczas wykonywania predefiniowanych wzorców ruchu.

TRYBY STEROWANIA



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

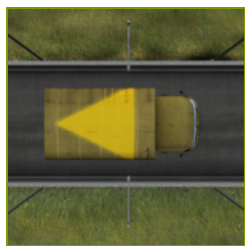
- Czas zakończenia działania

CELE

- Badanie siły
- Wzmocnienie mięśni

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

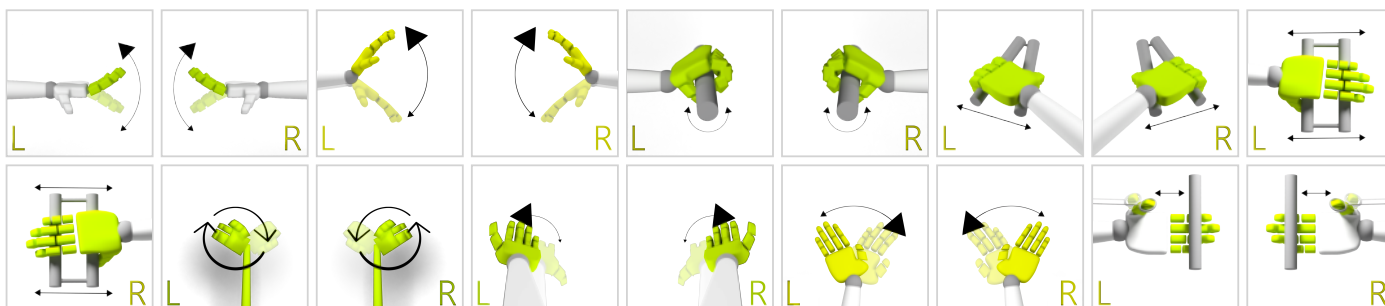
Spróbuj osiągnąć najlepszy wynik



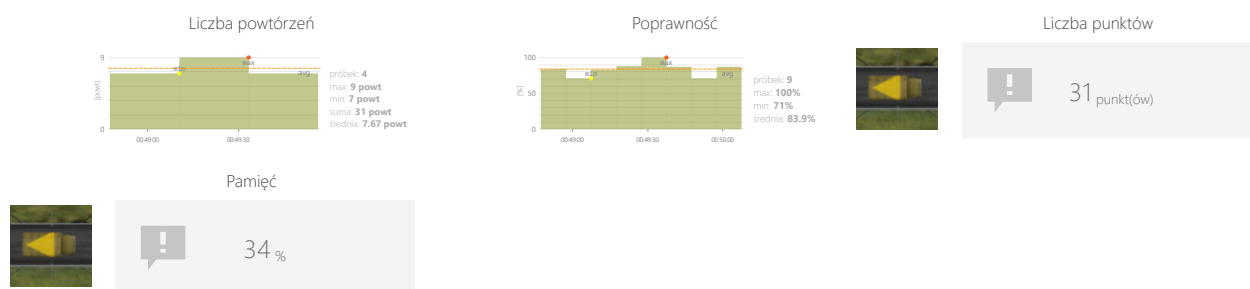
PAMIĘĆ CIĘŻARÓWKI

Zmierz i trenuj umiejętność zapamiętywania informacji.

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Czas trwania zadania
- Opcje

CELE

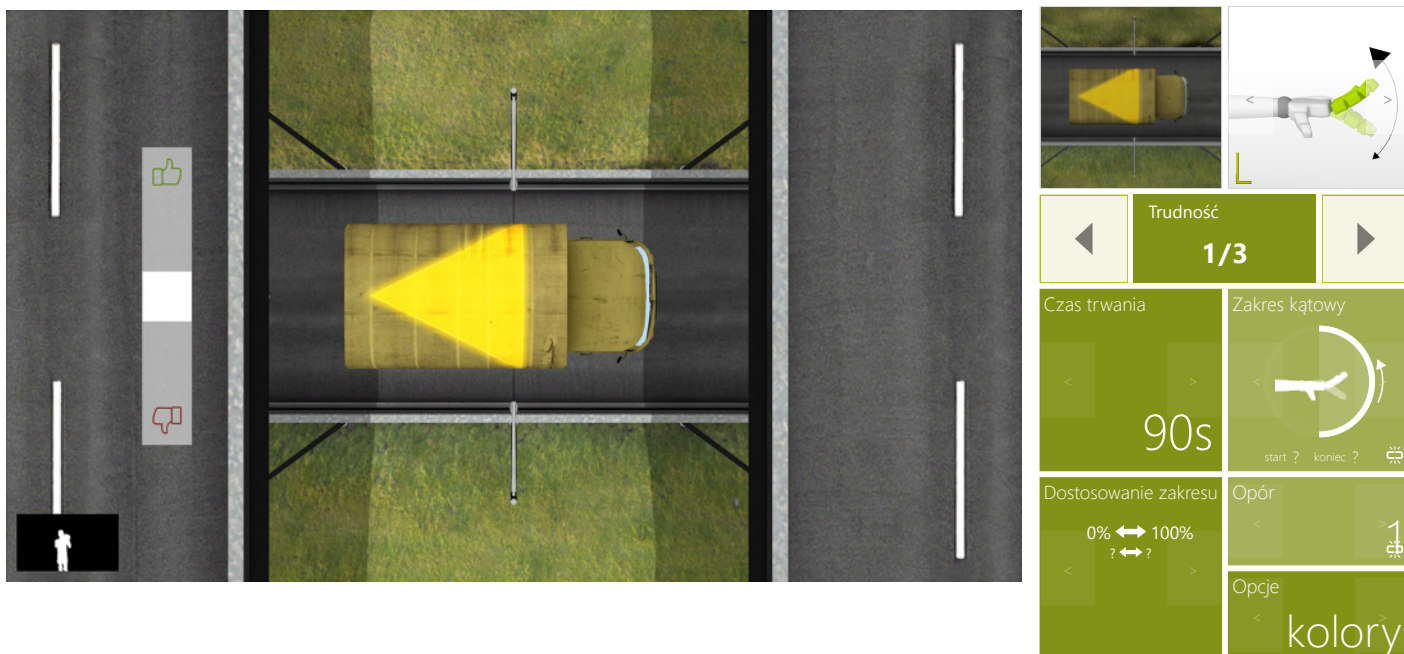
- Zadania logiczne
- Skupienie
- Spostrzegawczość

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Zapamiętaj kształt i/lub kolor figury na dachu samochodu.
Odpowiedz, czy kolejny samochód ma dokładnie taki sam kształt i/lub kolor jak poprzedni.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



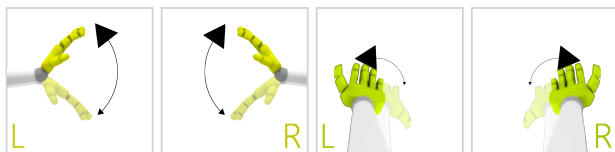


ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

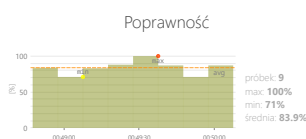
KLONY

Mierz i trenuj umiejętność rozwiązywanie 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

17 %

CELE

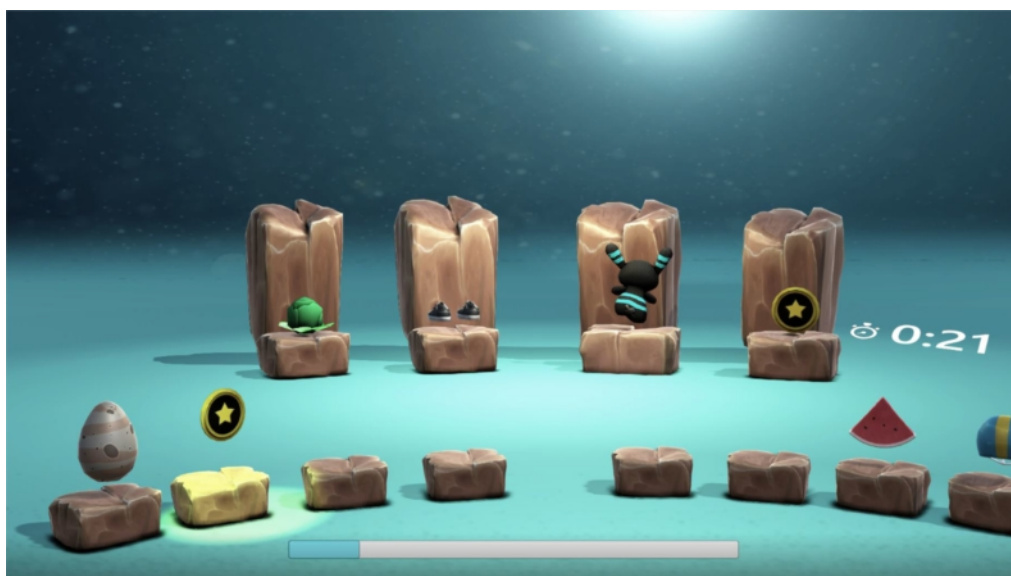
- Spostrzegawczość
- Wizualna koordynacja ruchowa
- Zadania logiczne

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Zaznacz element, który występuje 2 razy.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



	Trudność 1/3	
Czas trwania 90s		Zakres kątowy
Czas miniwizczenia 30s		Dostosowanie zakresu 0% ↔ 100% ? ↔ ?
Liczba par 4		Opór 1