

PAKIET ROZSZERZAJĄCY DO X-COGNI

2024.1

Wymagania sprzętowe	3
Co jest potrzebne?	3
Baza zadań terapeutycznych	5
Prędkość	5
Precyzja ruchu	9
Ruchy funkcjonalne	13
Siła	29
Rozwiązywanie problemów	30

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
- Procesor INTEL i5
- 8 GB pamięci RAM

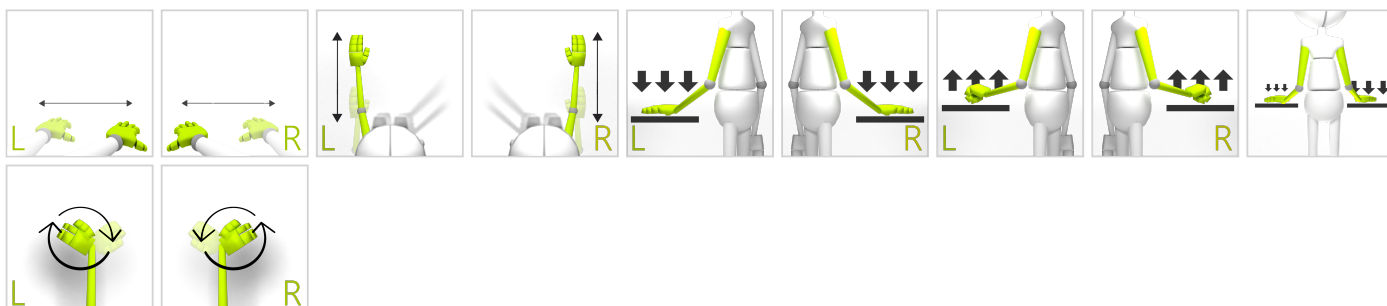


PRĘDKOŚĆ

KRÓLIK

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Odległość od krawędzi

CELE

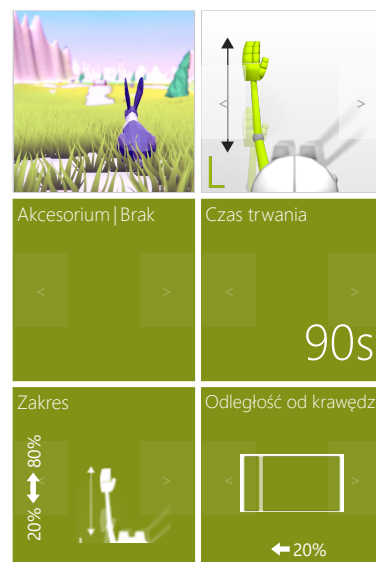
- Szybkość ruchu
- Powtarzające się ruchy

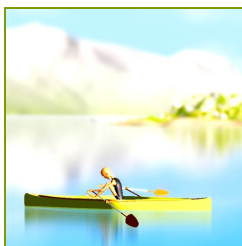
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Przejdź przez całą trasę tak szybko, jak to możliwe.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



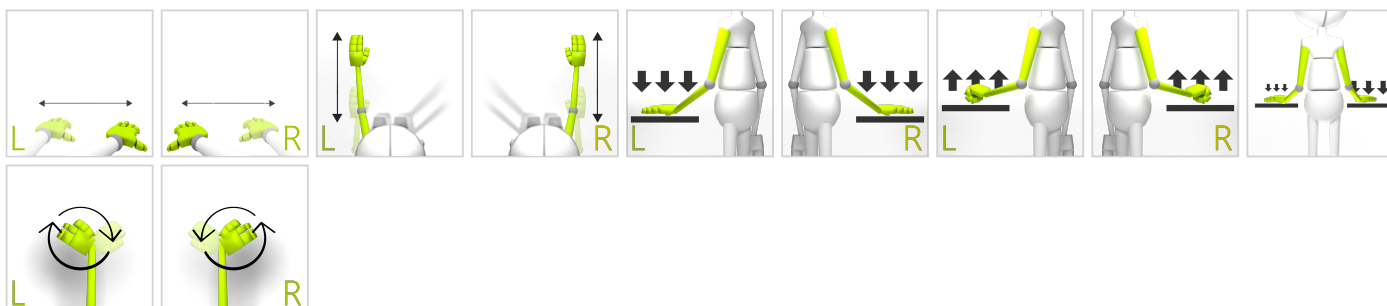


PRĘDKOŚĆ

KAJAK

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Odległość od krawędzi

CELE

- Szybkość ruchu
- Powtarzające się ruchy

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Uszereguj tak szybko, jak to możliwe



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Akcesorium Brak	Czas trwania
< >	< >
	90s
Zakres	Odległość od krawędzi
20% 80% ↑ ↓	< >
	← 20%

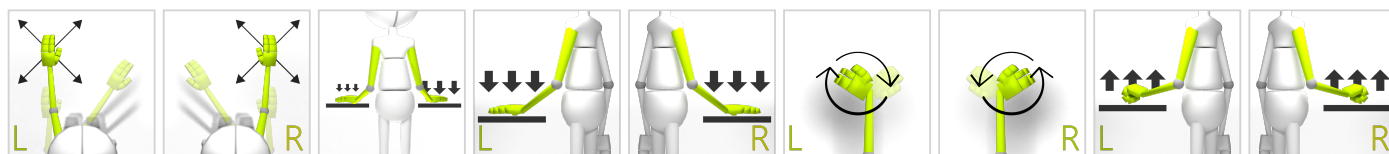


PRECYZJA RUCHU

RYBKA

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Tryb ruchu
- Kształt trasy
- Prędkości obiektów

CELE

- Powtarzanie ruchów w przestrzeni 3D
- Planowane ruchy
- Wzmocnienie mięśni
- Precyzja ruchu
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

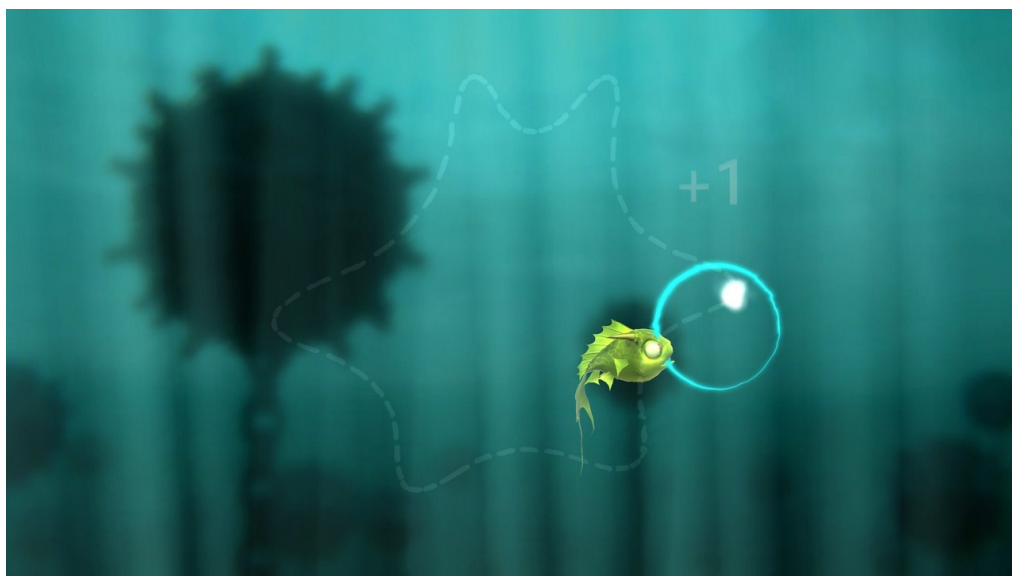
Poruszaj niebieskim okręgiem, aby chronić iskrę przed rybką. Iskra jest bezpieczna, gdy znajduje się w środku okręgu



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność Inna	▶
Akcesorium Brak		Czas trwania 90s
Tryb ruchu Lewo		Kształt trasy
Prędkości obiektów 100%		



◀	Trudność 1/3	▶
Akcesorium Brak		Czas trwania 90s
Tryb ruchu Lewo		Kształt trasy
Prędkości obiektów 100%		

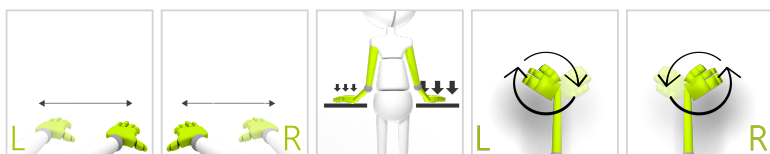


PRECYZJA RUCHU

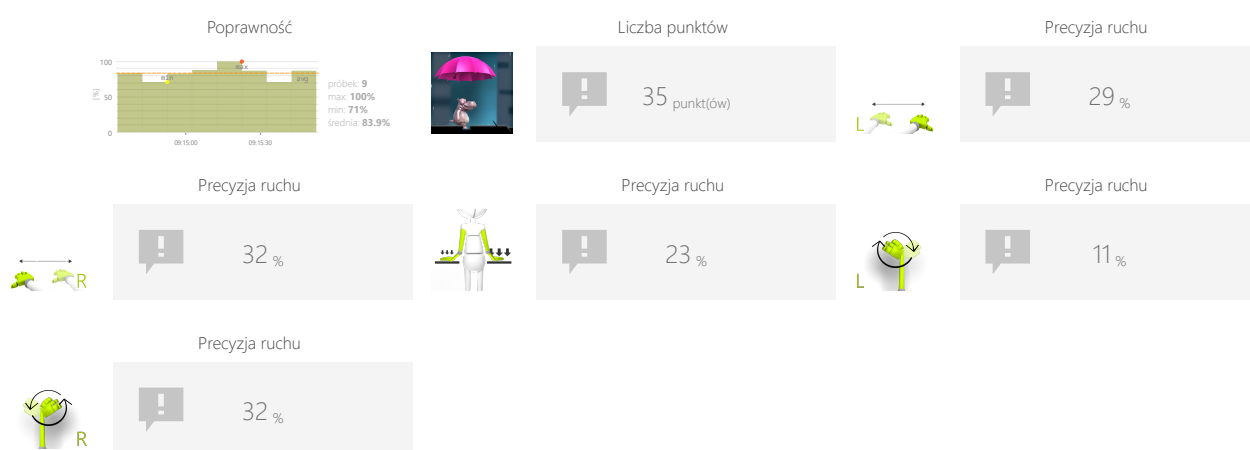
PARASOL

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Ścieżka
- Zakres
- Odległość od krawędzi
- Rozmiar parasola

CELE

- Precyzja ruchu
- Wizualna koordynacja ruchowa

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Utrzymuj parasol nad chodzącą postacią



PRECYZYJNA RUCHU

PARASOL

PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



	Trudność 1/3	
Akcesorium Brak 		Czas trwania 60s
Ścieżka ⌚: 8.0s		Zakres 20% ↔ 80%
Odległość od krawędzi ↓ 20%		Rozmiar parasola 150%

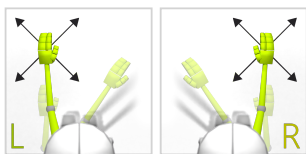


RUCHY FUNKCJONALNE

MŁOT

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Pozycje pojawiania się celów
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Czas reakcji
- Wielkość celownika

CELE

- Planowanie i strategia
- Chodzenie na boki
- Ćwiczenie balansu i równowagi
- Szybkość podejmowania decyzji

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Uderzaj płonące beczki, tak szybko jak to tylko możliwe.
Następnie powrót do środka



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność 1/3	▶
Akcesorium Brak < >		Aktywne pozycje
Czas trwania < > 90s		Zakres 20% 80%
Czas reakcji < > 10s		Wielkość celownika < > 125%

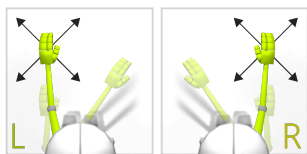


RUCHY FUNKCJONALNE

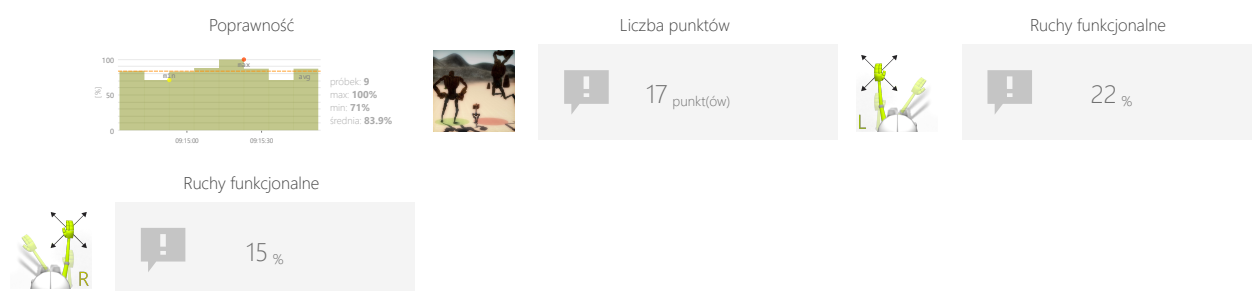
UCIECZKA

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Liczba wrogów
- Prędkość wrogów

CELE

- Przewidywanie trajektorii obiektów w przestrzeni 3D
- Reakcja na negatywne bodźce wzrokowe
- Skupienie
- Spostrzegawczość
- Ćwiczenie balansu i równowagi

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Trzymaj się z dala od wielkich robotów



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



◀	Trudność 1/3	▶
Akcesorium Brak		Czas trwania 90s
Zakres 20% 80%		Liczba wrogów 2
20% 80%		Prędkość wrogów 100%



◀	Trudność Inna	▶
Akcesorium Brak		Czas trwania 90s
Zakres 20% 80%		Liczba wrogów 4
20% 80%		Prędkość wrogów 100%

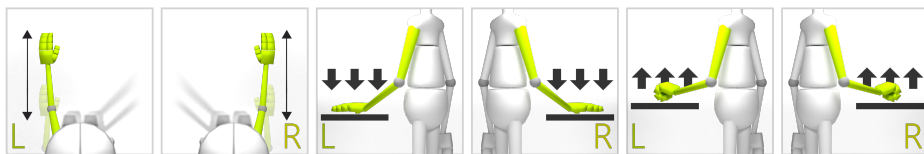


RUCHY FUNKCJONALNE

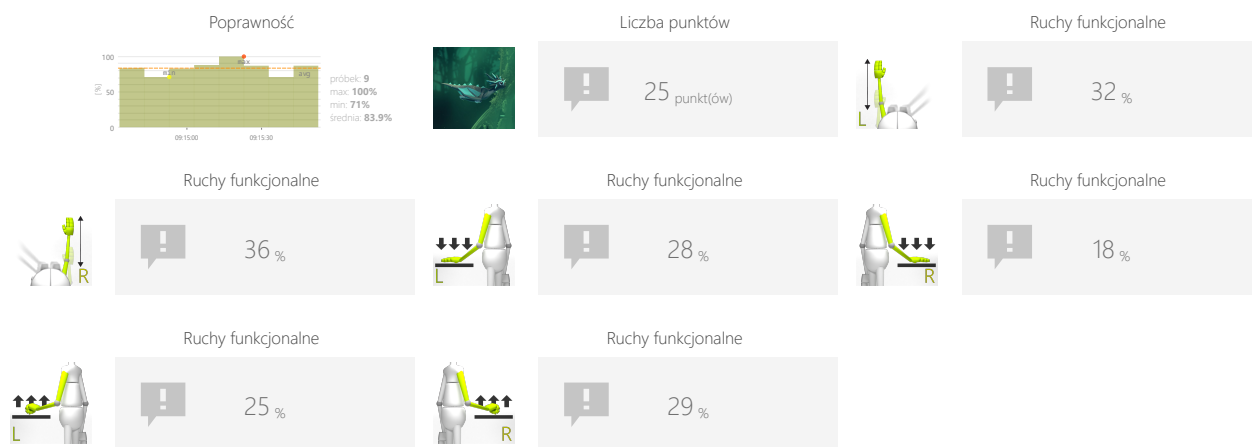
SMOK

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- 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

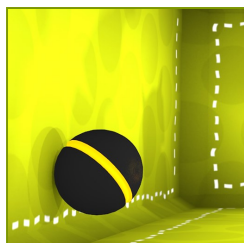
PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Trudność Inna	
Czas trwania 90s	Zakres 20% 80%
Rozmiar grupy monet 3	Rozproszenie monet 250%
Siła grawitacji 100%	



Trudność 1/3	
Czas trwania 90s	Zakres 20% 80%
Rozmiar grupy monet 5	Rozproszenie monet 250%
Siła grawitacji 100%	

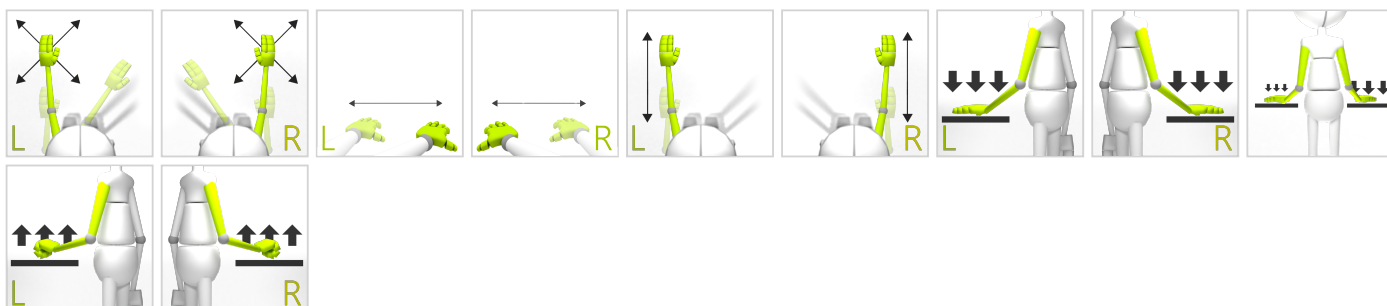


RUCHY FUNKCJONALNE

ODBIJANIE

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Wielkość celownika
- Prędkości obiektów

CELE

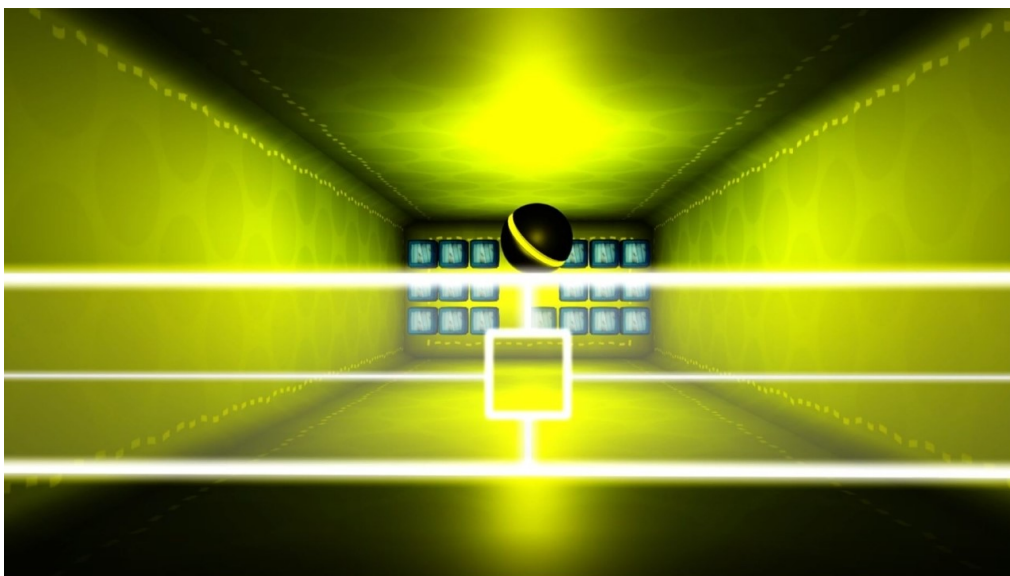
- Dynamika planowanych ruchów
- Przewidywanie trajektorii obiektów w przestrzeni 3D
- Wizualna koordynacja ruchowa

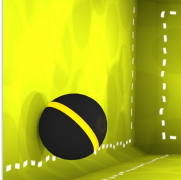
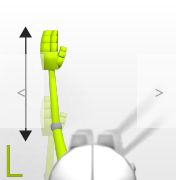
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

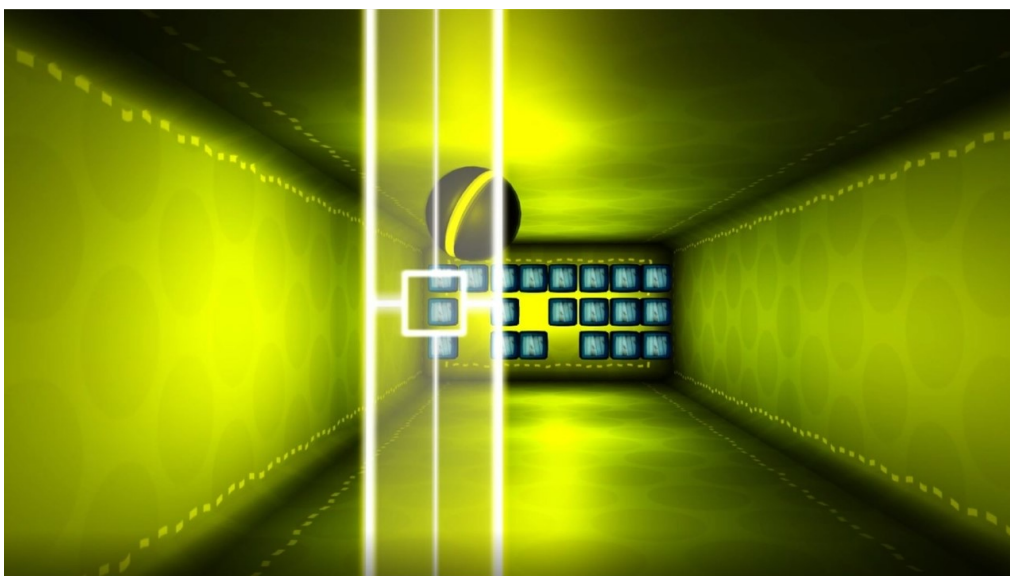
Zniszcz tak dużo skrzynek jak to możliwe

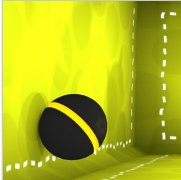
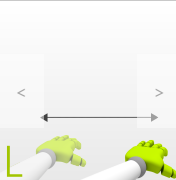


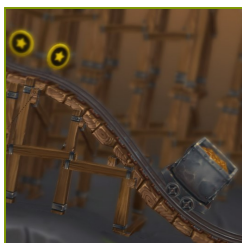
PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



 	
Trudność Inna	
Akcesorium Brak	Czas trwania 90s
Zakres 20% 80%	Odległość od krawędzi 20%
Wielkość celownika 100%	Prędkości obiektów 70%



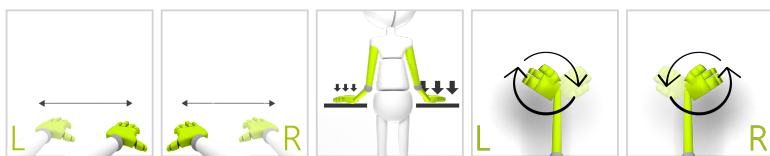
 	
Trudność Inna	
Akcesorium Brak	Czas trwania 90s
Zakres 20% 80%	Odległość od krawędzi 20%
Wielkość celownika 75%	Prędkości obiektów 70%



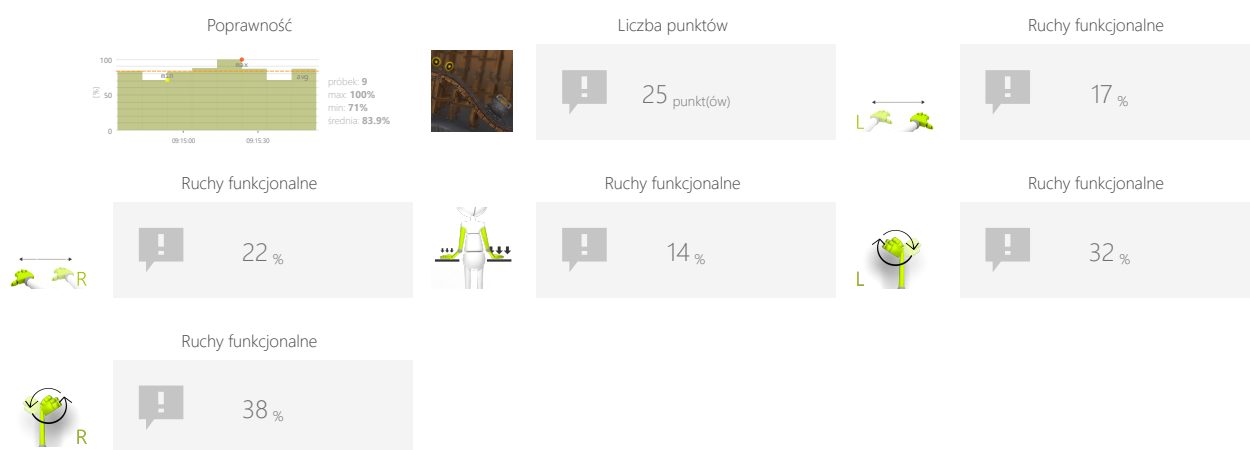
RUCHY FUNKCJONALNE SZYNY

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Kształt trasy
- Odległość od krawędzi
- Włącz wykolejanie
- Włącz przeszkody
- Czas między obiektami
- Prędkość gracza

CELE

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

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Przechyl świat, by wagonik dojechał do monet



RUCHY FUNKCJONALNE SZYNY

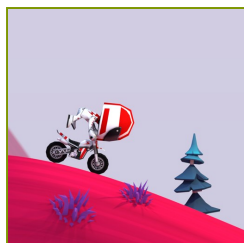
PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



Trudność		1/3	
Akcesorium Brak	Czas trwania		
< >	90s		
Zakres	Kształt trasy		
< >			
20% ↔ 80%	< >		
Odległość od krawędzi	Włącz wykoślenie		
↓ 20%	< Nie		
	Włącz przeszkody		
	< Nie		
Czas między obiektami	Prędkość gracza		
< 5s	< 100%		



Trudność		3/3	
Akcesorium Brak	Czas trwania		
< >	90s		
Zakres	Kształt trasy		
< >			
20% ↔ 80%	< >		
Odległość od krawędzi	Włącz wykoślenie		
↓ 20%	< Tak		
	Włącz przeszkody		
	< Nie		
Czas między obiektami	Prędkość gracza		
< 5s	< 200%		

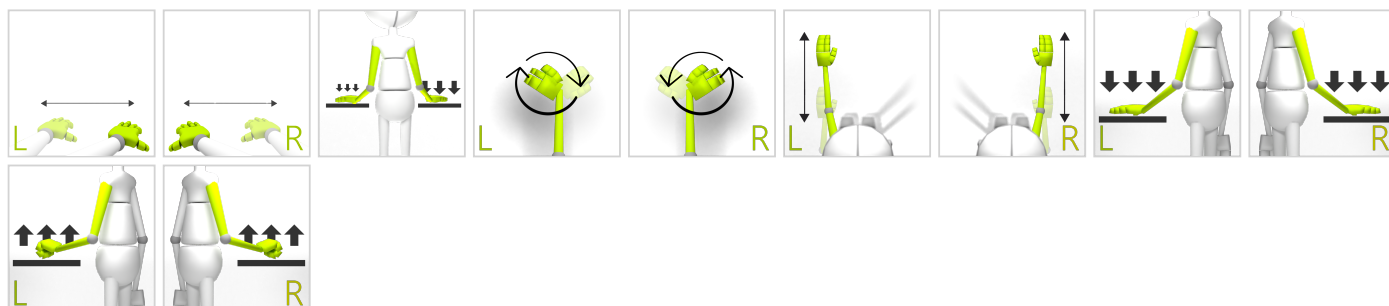


RUCHY FUNKCJONALNE

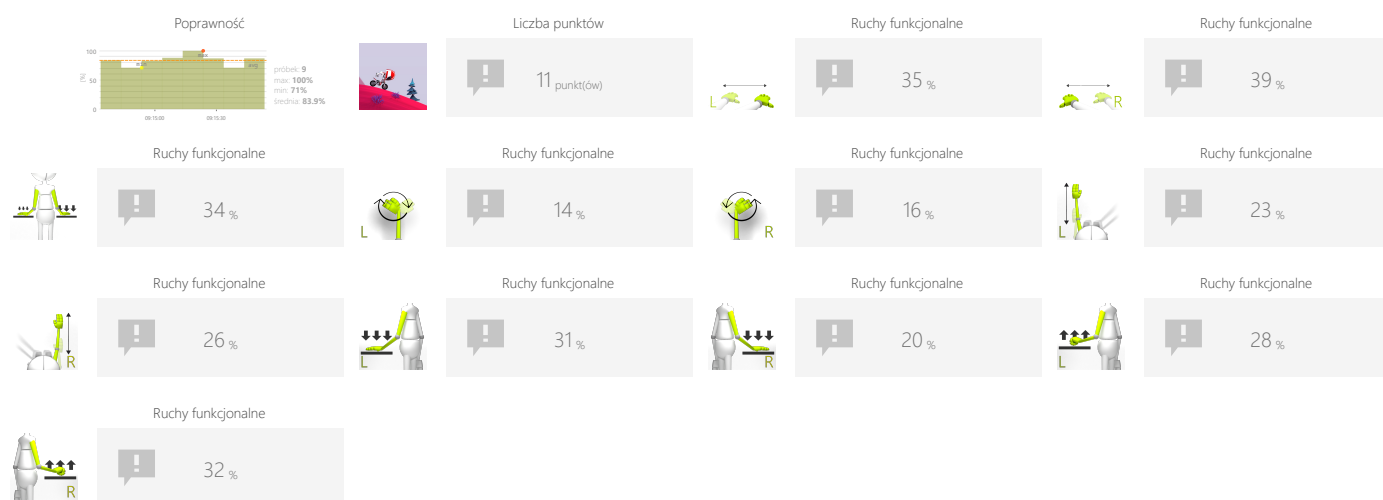
MOTOCROSS

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Odległość od krawędzi
- Kształt trasy

CELE

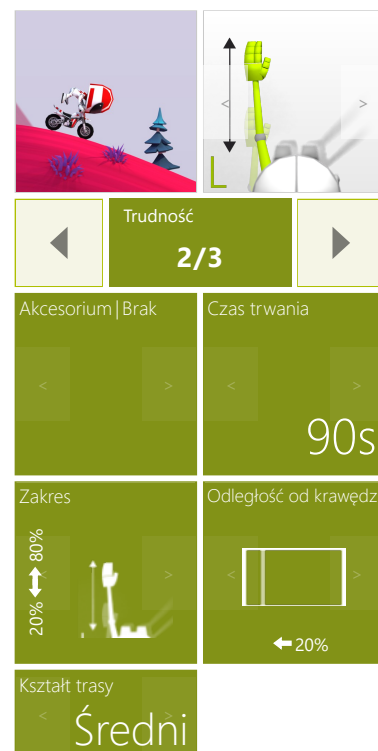
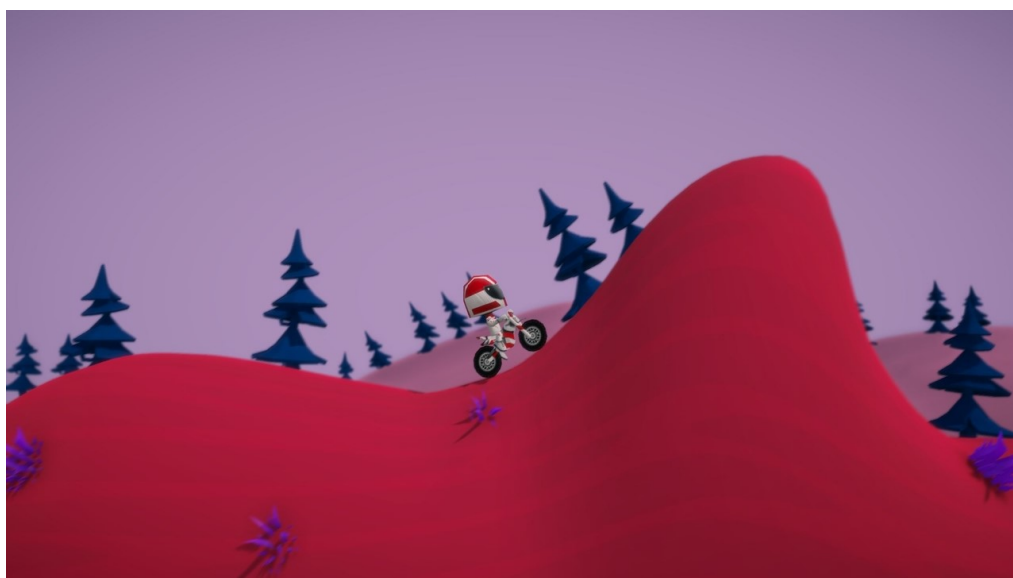
- Dynamika planowanych ruchów
- Planowanie i strategia

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Przejdź przez całą trasę tak szybko, jak to możliwe



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



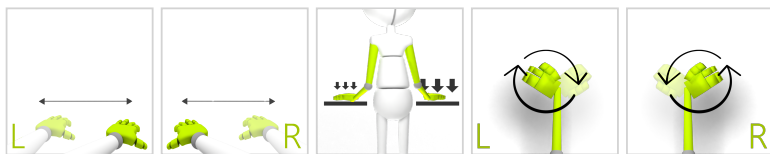


RUCHY FUNKCJONALNE

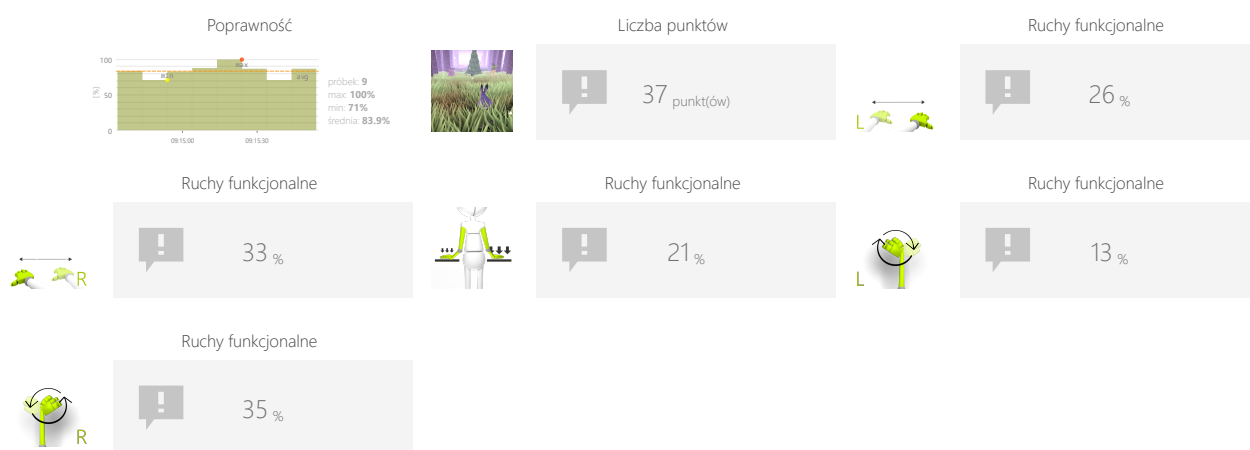
LEŚNY BIEGACZ

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Odległość od krawędzi
- Prędkość gracza

CELE

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

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Utrzymuj zająca w ruchu. Zbieraj marchewki.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA



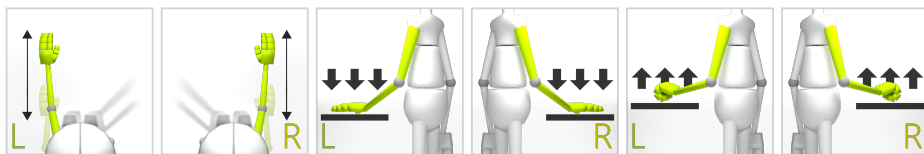


RUCHY FUNKCYJNE

GEOMETRYCZNY LOTNIK

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

TRYBY STEROWANIA



WYNIKI



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Odległość od krawędzi
- Prędkość gracza

CELE

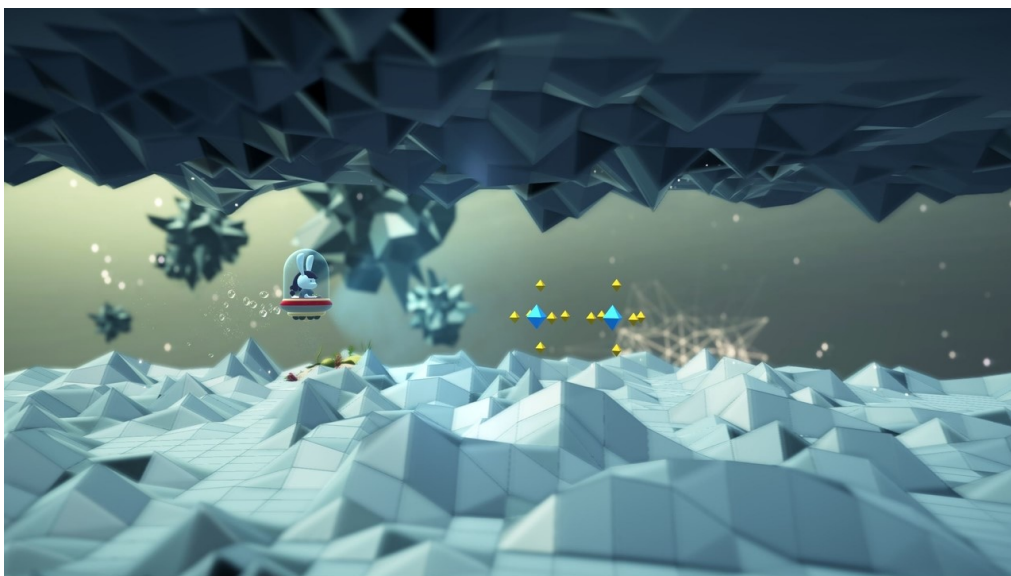
- Dynamika planowanych ruchów
- Aktywność w zadanym rytmie
- Wizualna koordynacja ruchowa

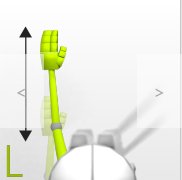
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Kontroluj ruch pojazdu, aby unikać przeszkód.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
1/3

▶

Aksesorium | Brak

< >

Czas trwania

< >

30s

Zakres

80%
20%

< >

Odległość od krawędzi

< >

← 20%

Prędkość gracza

< >

100%

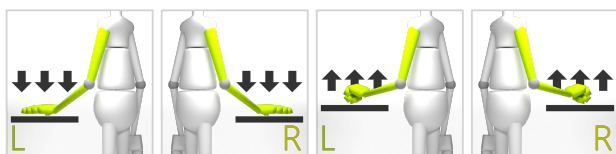


SIŁA

TEST SIŁY

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

TRYBY STEROWANIA



MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

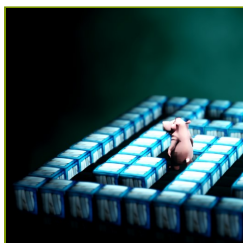
- Czas zakończenia działania

CELE

- Badanie siły
- Wzmocnienie mięśni

INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Spróbuj osiągnąć najlepszy wynik

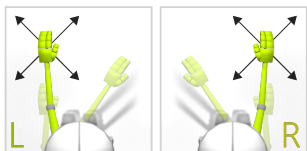


ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

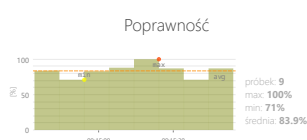
LABIRYNT

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



10 punkt(ów)



Rozwiązywanie problemów



14 %

MOŻLIWOŚCI DOSTOSOWANIA

- Akcesorium
- Czas trwania zadania
- Zakres
- Pokaż ścieżkę
- Rozmiar labiryntu

CELE

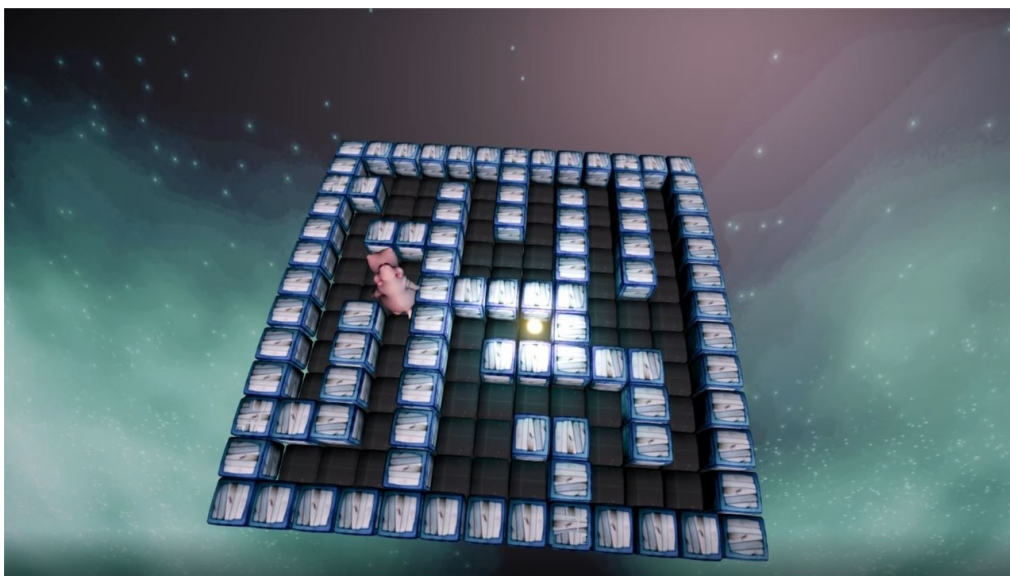
- Zadania logiczne
- Planowane ruchy
- Planowanie i strategia

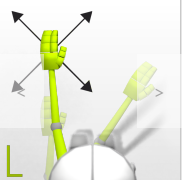
INSTRUKCJA DLA PACJENTA

Steruj hipopotamem, żeby dotarł do oznaczonego celu.



PRZYKŁADOWE USTAWIENIA





◀

Trudność
2/4

▶

Akcesorium | Brak

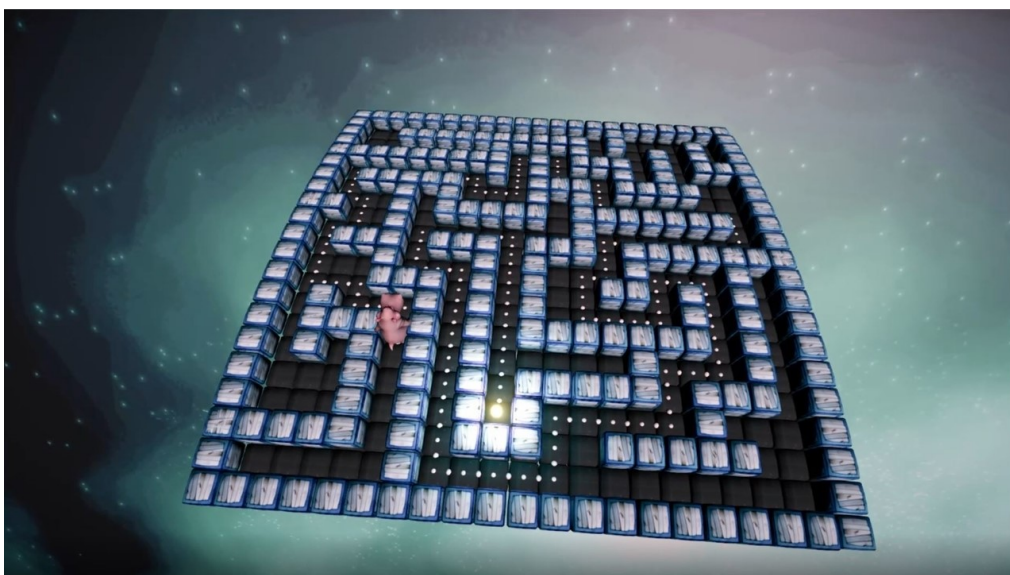
Czas trwania
90s

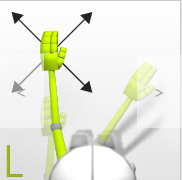
Zakres
20% 80%

Pokaż ścieżkę
Nie

20% 80%

Rozmiar labiryntu
6





◀

Trudność
Inna

▶

Akcesorium | Brak

Czas trwania
90s

Zakres
20% 80%

Pokaż ścieżkę
Tak

20% 80%

Rozmiar labiryntu
10