

1. Tag (10 Uhr bis 16:30 Uhr)

Zu Beginn: Theorieeinführung durch Florian Blab
→ Grundlagen der Kinematik und Dynamik

H: Unterscheidet sich ein Amputierter von einem Nicht-Amputiertem hinsichtlich wesentlicher Gangparameter (Einzelfall)?

Einstellung des Kamerasetups (Kalibrierung)

Integrierte Kraftmessung

Präparation des Probanden Florian Dennerlein (Unterschenkelamputiert, ca. 77kg)

- | | | |
|---------------------------------|---|--------------------------------------|
| 1. Freier Gang | } | 9 |
| 2. Schnelleres Gehen | | |
| 3. Laufband – freies Gehen | } | Kameras |
| 4. Laufband – schnelleres Gehen | | |
| 5. Laufband 4% Steigung | } | Videoaufnahme
aus der Senkrechten |
| 6. Laufband 15% Steigung | | |
| 7. Laufband -2% Steigung | | |
| | | |

Speicherung der Daten

Präparation des Probanden Johannes Carl (Leichtathlet, ca. 83kg)

- | | | |
|---------------------------------|---|--------------------------------------|
| 1. Freier Gang | } | 9 |
| 2. Schnelleres Gehen | | |
| 3. Laufband – freies Gehen | } | Kameras |
| 4. Laufband – schnelleres Gehen | | |
| 5. Laufband 4% Steigung | } | Videoaufnahme
aus der Senkrechten |
| 6. Laufband 15% Steigung | | |
| 7. Laufband -2% Steigung | | |
| 8. Laufband Joggen | | |

Speicherung der Daten

Telefonkonferenz (15 bis 15:45 Uhr)

Ausblick für Tag 2 (geplant 9:30 bis 17 Uhr)

Quantitative Datenanalyse (MadLab)

Übertragung auf einen Roboter

Johannes Carl
Tanja schwanke
Philip Böhm
Simon Schildge
Christian Bleiler

johannes.carl@outlook.com
tanimalz@googlemail.com
philip.d.boehm@googlemail.com
simon.schildge@gmx.de
Christian.bleiler@mechbau.uni-stuttgart.de