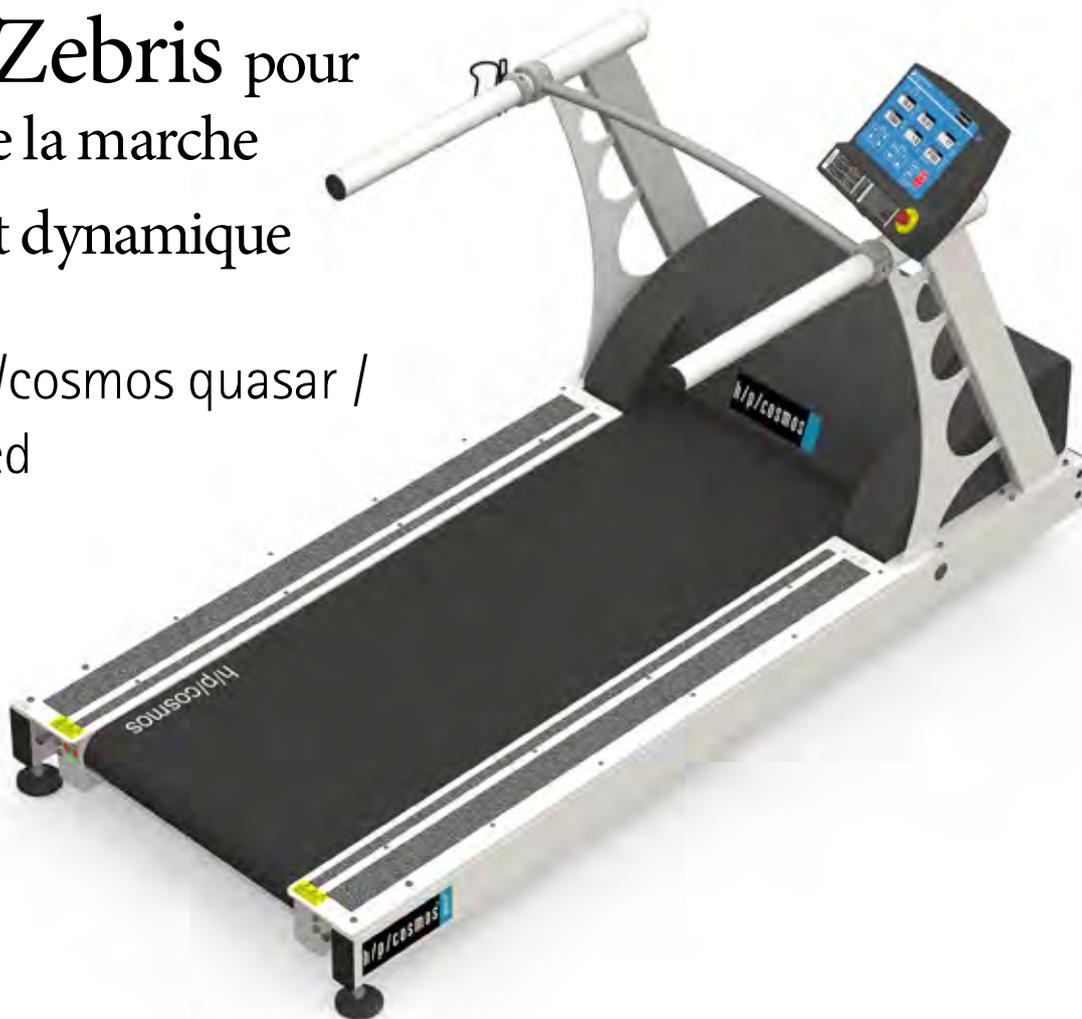


FDM-THQ

Tapis Zebris pour analyse de la marche statique et dynamique

Tapis h/p/cosmos quasar /
quasar med



Le tapis roulant adapté à chaque application : Le système de tapis roulant FDM-THQ permet une analyse dynamique de la position debout et de la marche sur tapis roulant grâce à la technologie des capteurs de pression Zebris placés sous la bande de roulement.

Le tapis roulant h/p/cosmos quasar est équipé d'une grande surface de course. Il est recommandé pour la rééducation et l'amélioration de la performance de course à pied, idéal en rééducation, recherche médicale et toutes les applications dans le domaine du sport.

- Application polyvalente avec de nombreuses options et haut degré d'extensions
- Matrice de capteurs de pressions capacitifs individuellement calibrés
- Analyse des Pressions, durées et paramètres des pas, ainsi que la symétrie de la marche
- Rapports configurables librement
- Logiciel avec base de données, analyse temps réel et visualisation des signaux générateur de rapport fonction export
- En option combinable avec un système de caméras synchronisées de Zebris

Spécifications Techniques FDM-THQ

Tapis h/p/cosmos quasar / quasar med

Tapis roulant	
Vitesse	0 à 25 km/h par pas de 0.1 km/h
Surface de marche	170 x 65 cm
Moteur	3.3 kW
Poids	approx. 309 kg
Dimensions (L x W x H)	230 x 105 x 145 cm
Hauteur d'accès	23 cm
Inclinaison	0 à 28 % par pas de 0.1 % steps
Poids maxi utilisateur	200 kg
Couleur	pure blanc RAL 9010
FDM capteurs	
Plage de mesure	1 à 120 N/cm ²
Echantillonnage	120 Hz option 300 Hz
Surface plateforme	2i: 132.1 x 55.9 cm; 3i: 135.5 x 54.1 cm
Nombre de capteurs	2i: 4,576; 3i: 10,240
Précision	1 à 80 N/cm ² ± 5 % (FS)
Hysteresis	1 à 80 N/cm ² ≤ 3 %
Interface	SYNC IN/OUT et Video SYNC
PC interface	USB

Options



Supports Avant-Bras ajustables en hauteur et largeur



Barres latérales longues



Portique de Délestage Airwalk AP, Barres latérales ajustables en hauteur et écartement



Arceau de sécurité + arrêt de sécurité



Robowalk® Expander système

