

# PŘÍLOHY

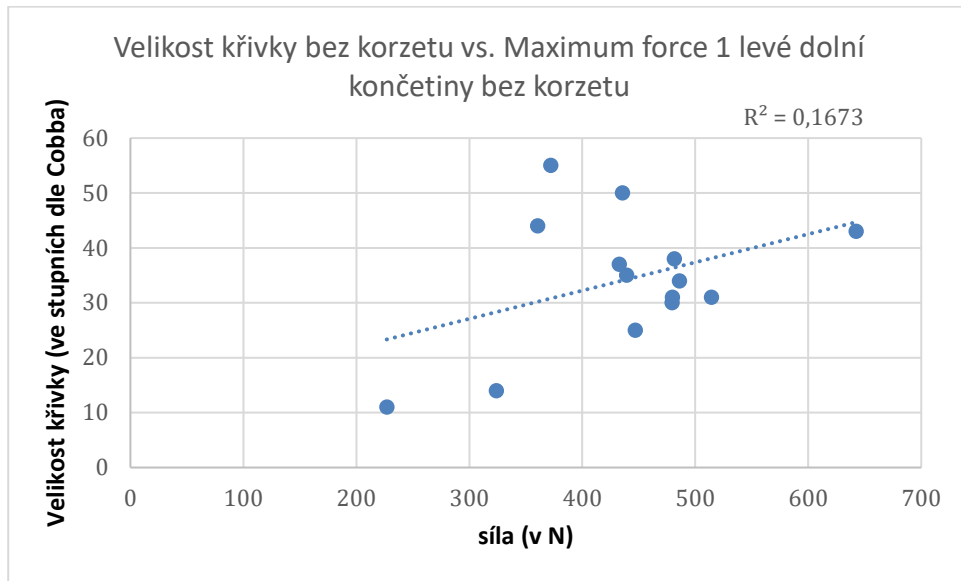
Příloha 1: Souhrnná tabulka naměřených parametrů chůze

Prohnutí	Foot rotation (°)				Step length (cm)				Length of gait line (mm)				Single support time (mm)					
	bez korektu		s korektem		bez korektu		s korektem		bez korektu		s korektem		bez korektu		s korektem			
	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P		
1	2.1	4.9	1.6	3.9	62	57	62	58	224.9	236	220.5	235.6	127.2	122.5	131.6	140.3		
2	3.3	6.7	2.5	7.3	48	47	50	47	175.7	168.1	188.6	193.3	82.9	82.8	93.8	97		
3	-0.3	4	-1.9	4.6	53	54	53	55	204	196.6	203.8	196.9	121.3	109.2	119.7	105.6		
4	14.9	21.4	14	22.4	44.4	46	44.4	45	160.4	159.1	157.5	159.1	105.2	107.4	111.9	112.7		
5	-0.4	2.9	-1.1	2.6	66	62	63	61	194.4	192.1	204.3	192.3	142.6	140.5	144.1	137.3		
6	2.3	-0.9	0.6	-3.6	51	53	51	52	202.8	202.3	199	200.3	144.8	139.3	133.5	144.4		
7	2	6.6	2.3	5.7	52	57	52	55	177.4	174.3	172.5	173.4	132.4	133.6	125.3	133.4		
8	9.1	15.2	9.5	14.4	57	54	55	53	211.1	208.3	213.3	211.3	127.5	128	125.6	131.8		
9	6.2	4.7	5.3	2.6	56	54	54	54	110.1	93.7	110.9	90.2	101.7	87.1	104.8	89.4		
10	7.1	2.1	7.6	1.9	52	49	60	58	192.4	182	192.1	186.7	123.5	121.3	128.3	132		
11	5.5	7.2	5.3	1.9	62	61	61	62	234.2	226.7	233.1	226.4	148.5	129	134.6	124.8		
12	9.2	8.2	10.4	5.8	56	56	56	54	154.8	127.3	139.2	108.8	112.7	88.8	108.8	87.4		
13	0.3	6.2	-1.1	7.4	55	58	57	57	140.2	137.6	201.5	206.6	99.7	81	113.2	113.3		
14	5.3	15	5.7	7.2	48	49	49	51	201.4	178.7	201.9	187.2	120.1	105	124	112.4		
Prohnutí	Stance phase (°)				Maximum force 1 (vN)				Maximum force 2 (vN)				Step width (cm)		Stride length (cm)		Double stance phase (°)	
	bez korektu		s korektem		bez korektu		s korektem		bez korektu		s korektem		bez korektu	s korektem	bez korektu	s korektem	bez korektu	s korektem
	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P	L	P
1	63.4	62.9	62.8	62.8	433.8	451.7	432.7	445.9	447.3	455	452.5	460.7	10	10	119	120	26.3	25.6
2	62.2	63.3	62.3	63.6	475.6	464.9	485.9	485.4	443	454	461.1	472.3	10	9	95	98	25.5	25.8
3	61.4	63.1	61.9	62.8	470.9	474.7	479.5	497.8	472.4	481.5	478.9	497.5	7	10	107	108	24.5	24.6
4	60.2	60.6	60.2	59.4	216.2	224	226.9	245.7	215.7	224.2	230.4	232.6	8	8	89	89	20.8	19.6
5	62.1	60.8	61.7	61.4	440	455.2	439.2	455.7	512.3	534.2	506.9	532.8	5	5	128	125	22.9	23.1
6	61.2	60.6	61.4	60.5	310.2	308.4	324	314.7	311	307.3	324.2	322	9	12	103	103	21.8	21.9
7	59.4	61	59.8	60.8	359.7	352	360.5	366.6	384.6	401.2	391.4	407.2	6	7	110	107	20.4	20.6
8	62.7	62.5	63	63	411	430.8	435.7	455.4	489.1	488.7	497.8	502.3	9	9	111	108	25.2	26
9	62.4	62.4	62.6	62.6	463.4	470.8	479.9	489.1	478.7	473.7	489.3	487	8	8	110	108	24.8	25.1
10	63.8	62.8	61.5	61	526.1	540.9	481.4	486.9	522.5	526.2	522.1	532.8	5	8	101	118	26.6	22.5
11	61.9	62.4	62	62.9	498.9	506.4	514.2	501.4	470.8	476.3	475.9	468.7	15	15	124	123	24.3	24.9
12	65.1	63.1	64.3	62.6	637	663.3	642.5	690.3	651.2	654.3	634	631.3	7	8	112	109	28.2	26.9
13	64.9	66.6	62.9	64.3	460.7	477.2	447	471.6	503.4	499.6	498.3	492.2	5	9	113	114	31.6	27.2
14	63.5	62	62.3	62.3	386	366.5	372.1	358.6	385.6	389	378.4	382.3	7	6	96	100	25.5	24.6

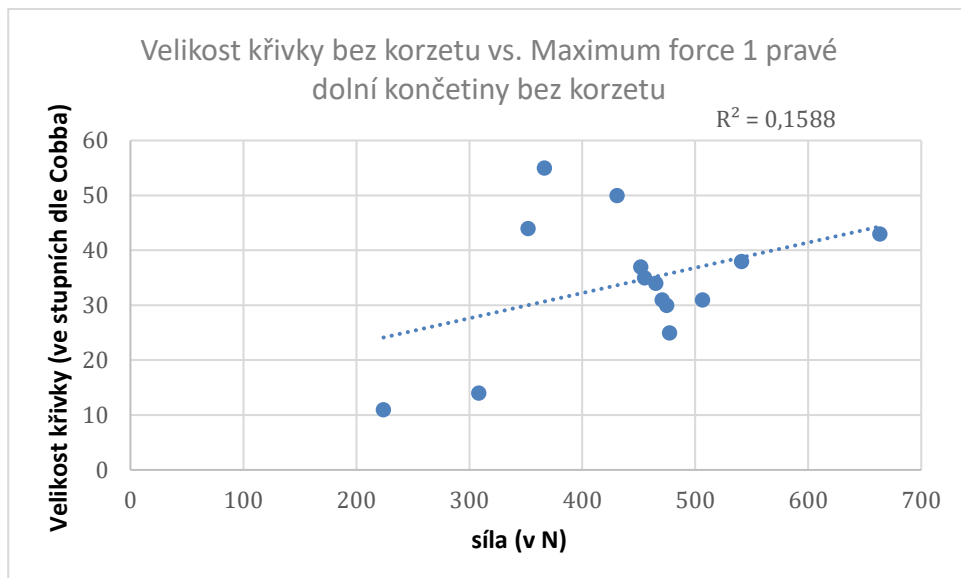
Příloha 2: Tabulka vybraných parametrů chůze u pacientů s primární skoliotickou křivkou páteře v hrudní oblasti

Probnad	Foot rotation (v°)		Step length (v cm)		Length of gait line (v mm)		Single support line (v mm)	
	bez korzetu		bez korzetu		bez korzetu		bez korzetu	
	L	P	L	P	L	P	L	P
2	3,3	6,7	48	47	175,7	168,1	82,9	82,8
4	14,9	21,4	44,4	46	160,4	159,1	105,2	107,4
7	2	6,6	52	57	177,4	174,3	132,4	133,6
8	9,1	15,2	57	54	211,1	208,3	127,5	128
9	6,2	4,7	56	54	110,1	93,7	101,7	87,1
10	7,1	2,1	52	49	192,4	182	123,5	121,3
12	9,2	8,2	56	56	154,8	127,3	112,7	88,8
14	5,3	15	48	49	201,4	178,7	120,1	105
Probnad	Stance phase (v%)		Maximum force 1 (v N)		Maximum force 2 (v N)			
	bez korzetu		bez korzetu		bez korzetu			
	L	P	L	P	L	P		
2	62,2	63,3	475,6	464,9	443	454		
4	60,2	60,6	216,2	224	215,7	224,2		
7	59,4	61	359,7	352	384,6	401,2		
8	62,7	62,5	411	430,8	489,1	488,7		
9	62,4	62,4	463,4	470,8	478,7	473,7		
10	63,8	62,8	526,1	540,9	522,5	526,2		
12	65,1	63,1	637	663,3	651,2	654,3		
14	63,5	62	386	366,5	385,6	389		

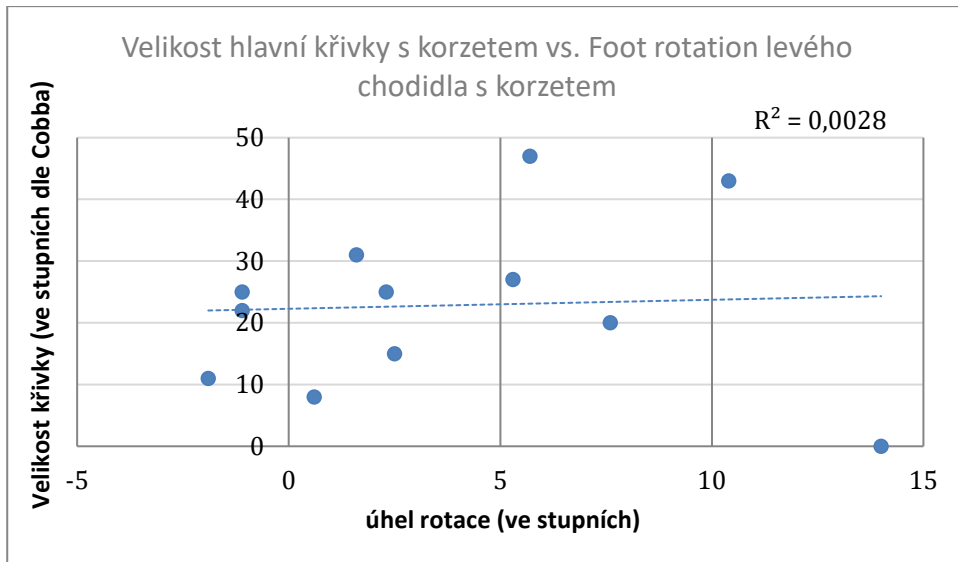
Příloha 3: Grafy modelů regresních přímek velikosti hlavní skoliotické křivky a vybraných parametrů chůze levé, respektive pravé dolní končetiny



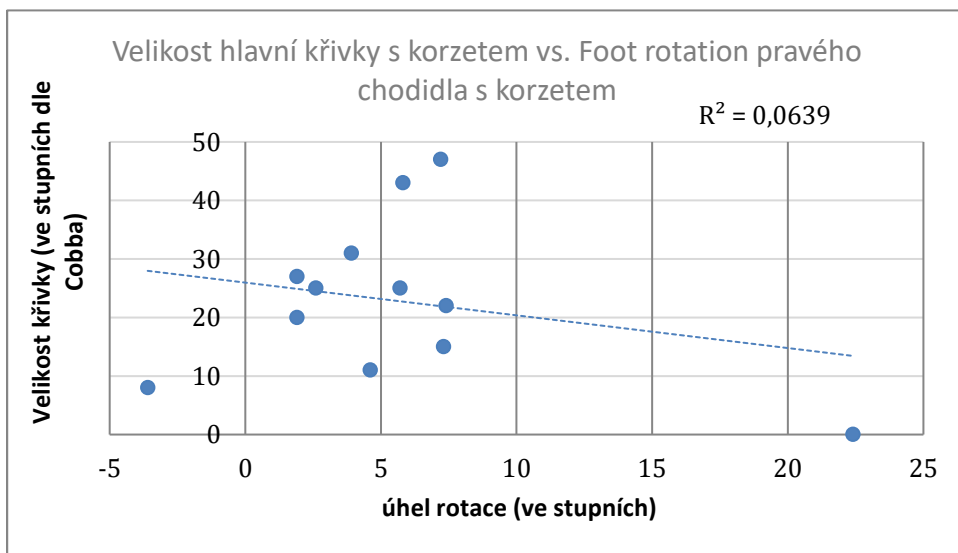
Graf: Model lineární regrese Maximum force 1 L



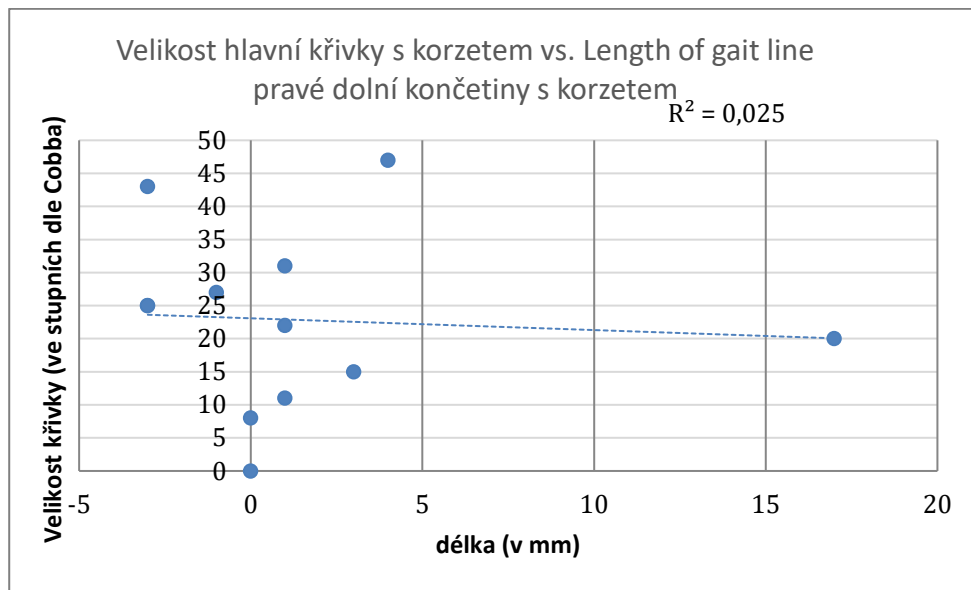
Graf: Model lineární regrese Maximum force 1 P



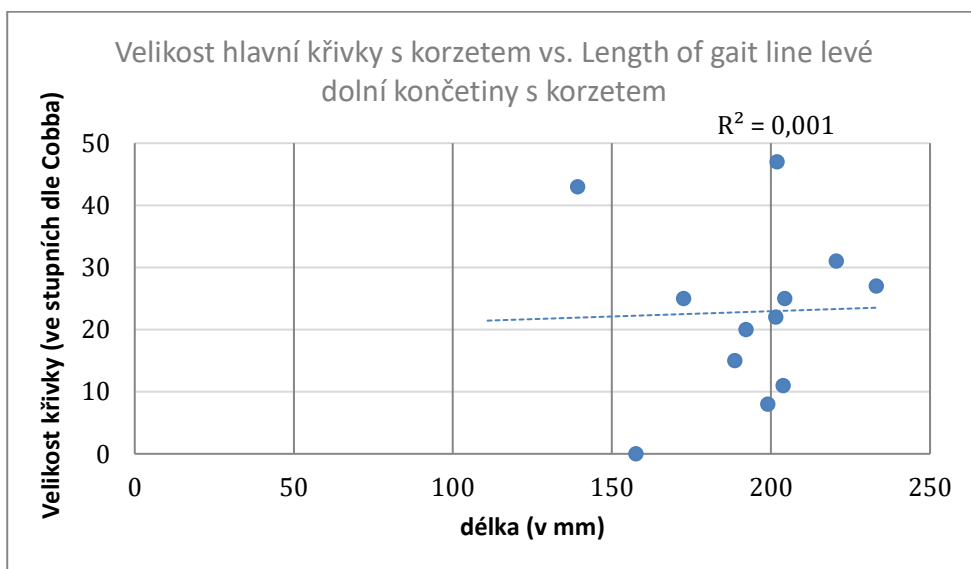
Graf: Model lineární regrese Foot rotation L



Graf: Model lineární regrese Foot rotation P



Graf: Model lineární regrese Length of gait line L



Graf: Model lineární regrese Length of gait line P

Příloha 4: Informovaný souhlas

**Téma diplomové práce: Vyšetření chůze u pacientů s idiopatickou skoliózou.  
Objektivizace pomocí dynamického chodníku.**

## **Informovaný souhlas**

Jméno a příjmení probanda:

.....  
Dynamická plantografie s využitím přístroje Zebris FDM-T System je metodou, která umožňuje na základě snímání tlaků plosek při chůzi na pohyblivém pásu sledovat parametry kroku, stranové zatížení či symetrii chůze. Tato metoda je použita k vyšetření a sběru dat pro diplomovou práci (Autor: Bc. Anna Švábková, obor fyzioterapie, 2.lékařská fakulta Univerzity Karlovy v Praze.; Vedoucí práce: Mgr. Magdaléna Lepšíková)

### **Příprava k vyšetření:**

Před samotným vyšetřením vyplňte prosím příložený dotazník.

Vyšetření chůze bude probíhat bez a s korzetem po dobu 60 s, rychlost chůze je volena pacientem. Předcházet bude vyšetření stoje a adaptace pacienta na chůzi po pohyblivém pásu, aby bylo dosaženo co nejpřirozenějšího pohybového stereotypu. Samotné vyšetření je neinvazivní a nebolestivé.

### **Vlastní vyšetření**

Pacient se postaví do vzpřímeného stoje na pás dynamického chodníku, kde jsou snímány tlaky plosek působících na podložku ve statické poloze a proběhne měření stoje. Poté bude spuštěn pohyb pásu a postupně zvyšována rychlost, řízená dle pacienta. Po fázi adaptace na nezvyklý pohyb proběhne vlastní měření chůze v trvání 60 s bez korzetu a s korzetem. Zároveň bude prováděn videozáznam chůze. Následně bude vyšetření ukončeno.

### **Zpracování dat**

Tlakové změny při stoje a chůzi působící na podložku jsou v průběhu celého vyšetření zaznamenávány přístrojem a následně budou vyhodnoceny.

Data budou použita ke zpracování a sloužit jako podklad pro diplomovou práci, která bude volně dostupná. Data mohou být dále použita k další odborné publikační činnosti. Zveřejněná data budou zcela anonymní.

**Byl/a jsem informován/a o průběhu vyšetření s použitím přístroje Zebris FDM-T System. Byl/a jsem informována o důvodu vyšetření a o následném zpracování získaných dat. Všem rozumím a měl/a jsem možnost se zeptat na vše, co považuji za podstatné. Považuji poučení za úplné a srozumitelné. Souhlasím s provedením výše popsaného vyšetření s použitím přístroje Zebris FDM-T System.**

**Souhlasím se zhotovením, zpracováním a následným použitím získaných dat a jejich poskytnutím dalším zdravotnickým pracovníkům k vědeckým účelům.**

V Praze dne: .....

Podpis probanda: .....

Podpis vyšetřující osoby: .....

Příloha 5: Dotazník

**Dotazník k diplomové práci: Vyšetření chůze u pacientů s idiopatickou skoliózou.  
Objektivizace pomocí dynamického chodníku.**

Věk:

Pohlaví:

Výška:

Váha:

Máte korzet pouze na noční nošení nebo ho nosíte i během dne?

Po jakou část dne korzet nosíte? Prosím křížkem vyznačte příslušné časové údaje do tabulky.



1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24

Jak dlouho již korzet používáte?

Jak dlouho nosíte svůj nynější model korzetu?

Jaký typ korzetu nosíte?

Věnujete se nějaké sportovní aktivitě? Pokud ano, kolik hodin týdně?

Děkuji za vyplnění, získané informace budou anonymní a využity pouze k účelům diplomové práce.