

# 3D – НЬЮТОН

( 3-х мерная система лечения )

## Показания

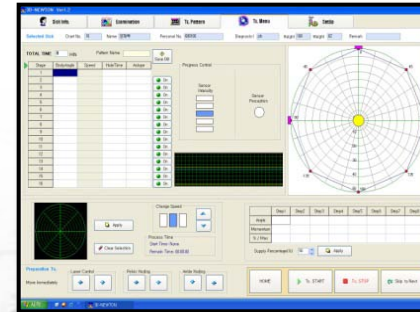
- Стабилизация мышц спины
  - Одновременная стабилизация глубоких мышц и их сокращение
  - Многораздельные мышцы, поперечная мышца живота, подвздошно-поясничная мышца, квадратная мышца поясницы
  - Увеличение растяжения поперечной мышцы живота
  - Рост силы дистракции из-за увеличения внутреннего давления желудка
- Оценка мышечной силы и поддержание осанки
  - Оценка осанки и мышечной силы
  - Оценка мышечной утомляемости
  - Анализ поддержания осанки
- Обновление системы органов чувств
  - Стимулирование органов чувств
  - Обновление мышечных рефлексов
  - Улучшение равновесия и стабилизации
- Применение
  - Стабилизация после острой боли в пояснице или спинной хирургии
  - Хроническая боль в спине и ДДЗД
  - Спондилолистез и спондилолиз
  - Сколиоз и нарушение осанки
  - Аналогичные проблемы с осанкой у спортсменов
- Автоматическая система лечения и оценок
  - Контроль в реальном времени цифровым лазерным датчиком
  - Персональный протокол лечения на основе автоматической компьютерной системы



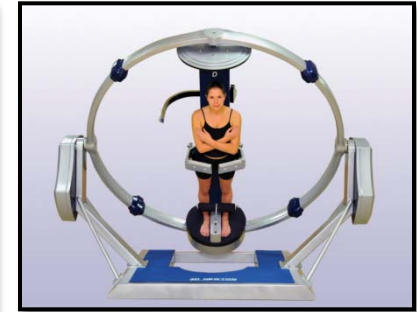
**3-х мерная система гравитационного лечения**  
использует вращение в диапазоне 360° и наклон 0° - 60° в трёх осях

- Обновление органов чувств
- Стимулирование органов чувств
- Стабилизация равновесия спины
- Укрепление глубоких мышц спины

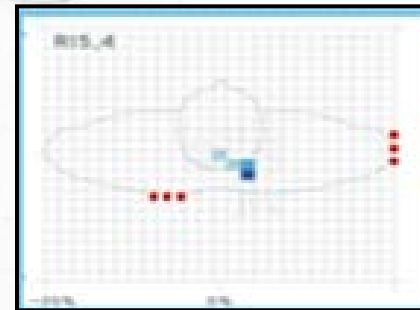
- Интеллектуальная система оценки мышечной мощности
- Исследование мышечной силы в нескольких направлениях
  - Оценка мышечной силы при индивидуальных упражнениях
  - Сравнение результатов до и после упражнений



Пользовательский интерфейс, персональный протокол и мониторинг



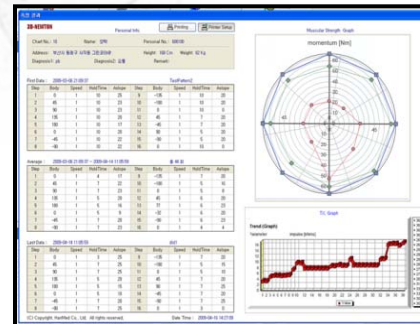
Различные углы в диапазоне 0°-360°



Сбор данных с помощью цифровой лазерной системы измерения мускулов

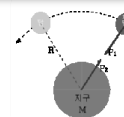


Различный наклон в диапазоне 0°-60°

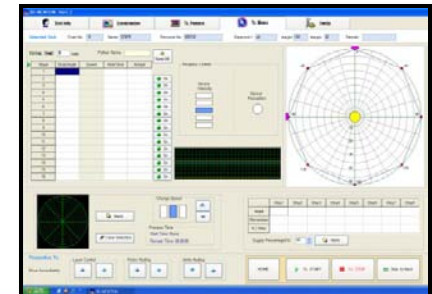
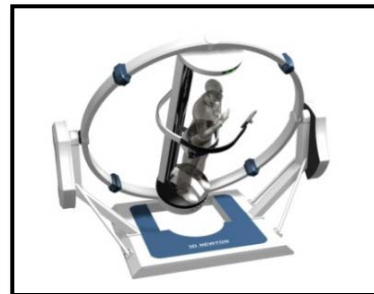
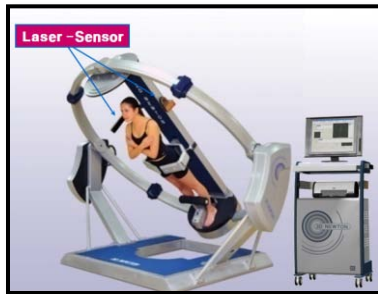


Система мониторинга лечения и мышц в режиме реального времени

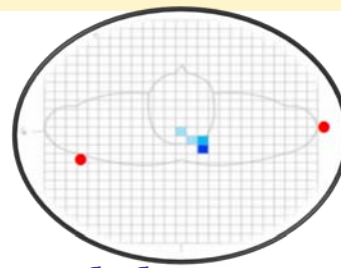
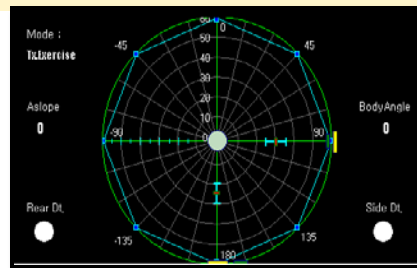
$$F = G \frac{m \cdot m'}{r^2}$$



$F_1 = m \cdot a = m \cdot g = m \cdot G \frac{M}{r_1^2}$  이 된다.  
여기서  $r^2 = R^2$  이라는 것을 대입하면  
 $F_1 = m \cdot G \frac{M}{R^2} = \frac{4}{3} \pi R^3 \rho \cdot G \frac{M}{R^2}$  이 된다.  
같은 방법으로  $F_2$  를 구하면  
 $F_2 = M \cdot G \frac{m}{R^2} = \frac{4}{3} \pi R^3 \rho \cdot G \frac{m}{R^2}$  이 된다.

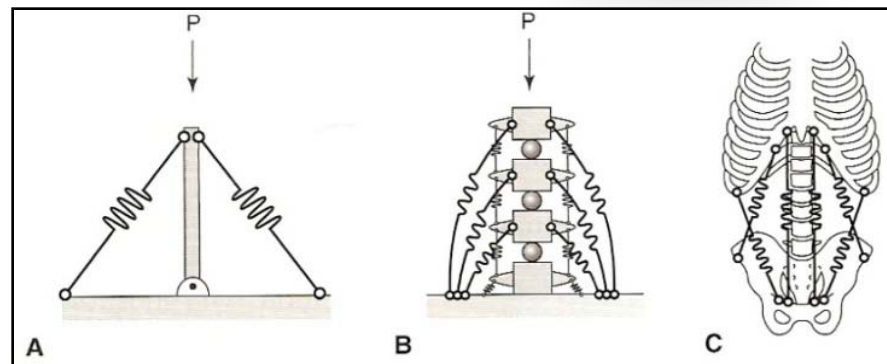


Визуальная система двусторонней связи основана на мониторинге в режиме реального времени (Получена новая медицинская технология 2010 года - Министерство здравоохранения и социального обеспечения)



Датчик обработки тренировки

Информационное окно лечебной тренировки



- ✓ Визуальная биологическая обратная связь между устройством и пациентом в режиме реального времени, действительный эффект на пациента, количественная эффективность лечения
- ✓ Установка настраиваемого протокола с пользовательским интерфейсом
- ✓ Различные приложения с индивидуальной программой лечения
- ✓ Функция тренировки в режиме реального времени через проверку положения
- ✓ Сбор объективных данных с помощью цифровой системы лазерного мониторинга
- ✓ Результаты вывода теста в многонаправленном графике
- ✓ Сравнение и предупреждение результатов до и после упражнения