| ARGOMENTO | | CREDITI | | | PREAPPELLO | Seconda prova |
|--------------------------------|---|---------|-----|----|----------------|---------------|
| | | 6 | 6+3 | 12 | per 9 e 12 CFU | SOLO 12 CFU |
| Introduzione al corso | Introduzione alla Biomeccanica, Storia dell'analisi del movimento, criticità della biomeccanica sperimementale | x | x | x | x | |
| | stato dell'arte dei metodi sperimentali | Х | х | Х | х | |
| Analisi del movimento | Richiami sui vettori | Х | Х | Х | х | |
| | Cinematica | Х | Х | Х | х | |
| | Localizzazione di corpi rigidi da misure sperimentali | Х | Х | Х | Х | |
| | Cinematica differenziale | Х | Х | Х | Х | |
| | Cinematica diretta e inversa | Х | Х | Х | | х |
| | Rappresentazione del movimento umano | Х | Х | Х | Х | |
| | Gait analysis | Х | Х | Х | х | |
| | Matrice di Pressione | Х | Х | Х | х | |
| ANOVA | Analisi della varianza ad un criterio di classificazione | Х | Х | Х | | Х |
| | Confronti multipli tra più medie | Х | х | Х | | Х |
| | Analisi della varianza a più criteri di classificazione | Х | Х | Х | | х |
| Elettromiografia | Introduzione | Х | Χ | Χ | | Х |
| | Elettrodi ad ago | Х | Х | Х | | х |
| | Elettrodi di superficie | Х | х | Х | | Х |
| | Analisi del segnale elettromiografico | Х | Х | Х | | Х |
| IMU: Inertial Measurement Unit | Teoria del trasduttore sismico | | | Х | | Х |
| | Accelerometri | | | Х | | х |
| | Giroscopi | | | Х | | Х |
| | Magnetometri | | | Х | | Х |
| | IMU/MIMU | | | Х | | х |
| misure di spostamento | elettrogoniometri | | | Х | | Х |
| | elettrogoniometri: analisi cinematica del passo | | | Х | | х |
| | introduzione e criteri di progetto | | Х | Х | Х | |
| | Cella di carico a colonna | | Х | Х | Х | |
| | Cella di carico a flessione | | Х | Х | Х | |
| | Cella di carico a taglio | | Х | Х | Х | |
| misure di forza | Cella di carico piezoelettrica | | Х | Х | x | |

| | misure isometriche, isotoniche e auxotoniche | | х | х | Х | |
|-----------------|--|---|---|---|---|---|
| | sensori tattili | | Х | х | Х | |
| | taratura | | х | х | Х | |
| | cella di carico multicomponente | | Х | Х | Х | |
| Virtual reality | lesson 1 | | Х | Х | Х | |
| | lesson 2 | | Х | х | Х | |
| | lesson 3 | | Х | х | Х | |
| | lesson 4 | | Х | х | Х | |
| | lesson 5 | | Х | х | Х | |
| | lesson 6 | | Х | х | Х | |
| | | | | | | |
| Esercizi | OPERAZIONI SUI VETTORI | х | Х | х | Х | |
| | CINEMATICA: RICOSTRUZIONE NON OTTIMA | х | Х | х | Х | |
| | CINEMATICA: RICOSTRUZIONE OTTIMA | х | Х | х | Х | |
| | GAIT ANALYSIS | | | х | | Х |
| | TARATURA DI SISTEMI INERZIALI | | | Х | | х |
| | CINEMATICA DIRETTA-INVERSA | | Х | Х | | Х |
| | CENTRO DI PRESSIONE | | | Х | | х |
| | | | | | | |