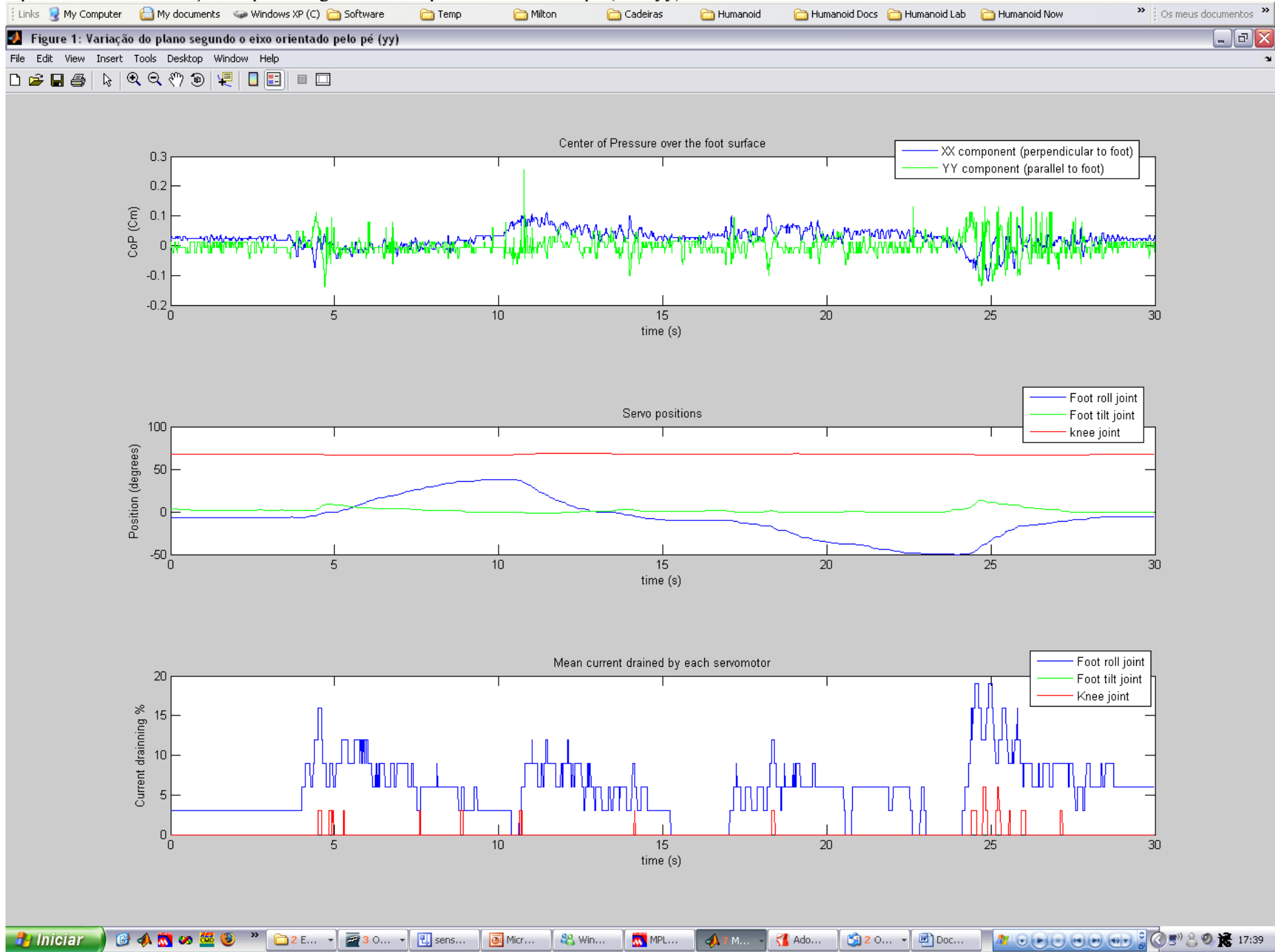
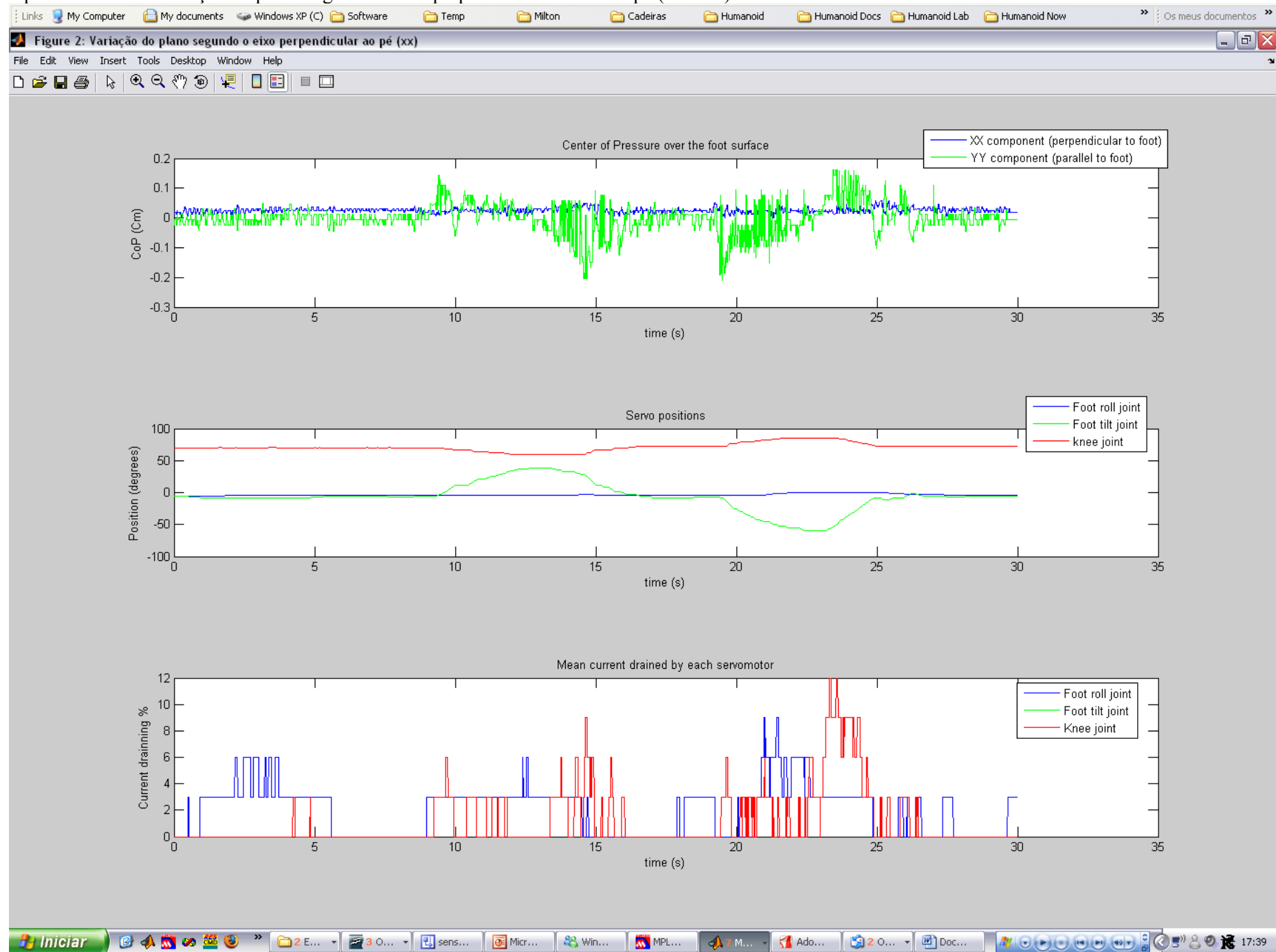


Aplicou-se uma inclinação no plano segundo o eixo paralelo a linha do pé (eixo yy).



Aplicou-se uma inclinação no plano segundo o eixo perpendicular a linha do pé (eixo xx).



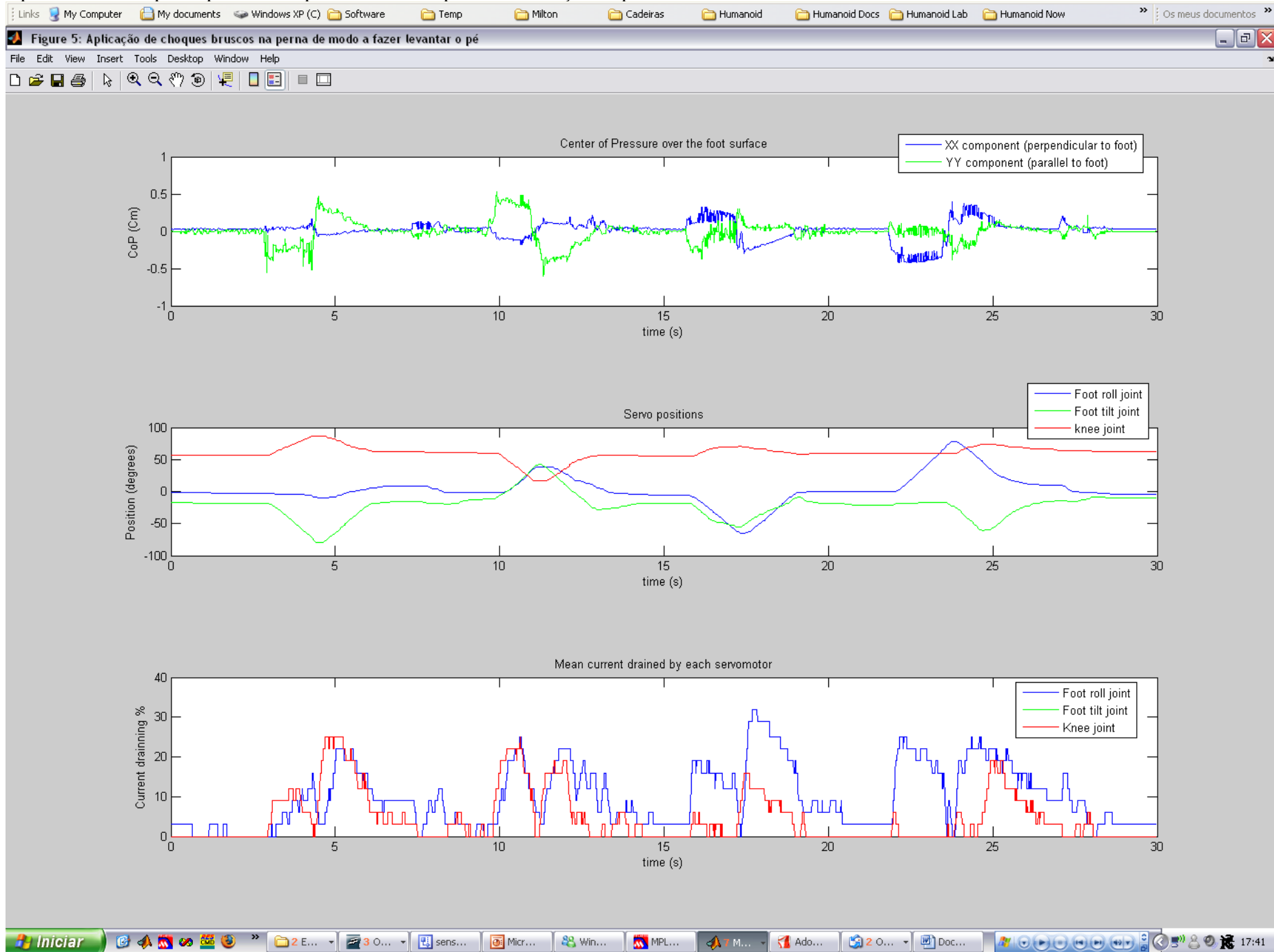
Premiu-se com a mão cada um dos sensores de força.



Premiu-se com a mão o ponto central de cada par de sensores (frente, trás e lados).



Aplicaram-se choques repentinos na perna de modo a provocar elevação do pé. Desta forma verifica-se um erro entre o CoP medido e o CoM.



Levantou-se a perna no ar.

