

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	17,997	0,287	14,820	13,463	109,874	4,582	0,053
Fase Neutra	19,000	0,076	3,861	3,771	109,872	1,275	0,053
Dorsiflexión_2	16,644	6,256	81,073	80,183	109,909	116,301	0,053
Dorsiflexión_1	16,744	0,933	39,683	39,258	109,877	16,438	0,053
<b>Total general</b>	<b>19,000</b>	<b>6,256</b>	<b>81,073</b>	<b>80,183</b>	<b>109,909</b>	<b>116,301</b>	<b>0,053</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	18,817	0,289	12,507	15,912	109,874	5,812	0,050
Fase Neutra	20,000	0,071	1,726	1,626	109,872	0,571	0,050
Dorsiflexión_2	16,761	6,805	81,443	76,920	109,910	127,280	0,050
Dorsiflexión_1	16,915	1,043	34,353	37,040	109,878	15,899	0,050
<b>Total general</b>	<b>20,000</b>	<b>6,805</b>	<b>81,443</b>	<b>76,920</b>	<b>109,910</b>	<b>127,280</b>	<b>0,050</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	12,950	0,441	14,650	17,117	109,876	6,296	0,077
Fase Neutra	13,000	0,120	4,596	4,777	109,873	1,714	0,077
Dorsiflexión_2	9,800	9,560	80,035	78,743	109,954	105,274	0,077
Dorsiflexión_1	9,900	1,380	39,102	43,920	109,884	19,713	0,077
<b>Total general</b>	<b>13,000</b>	<b>9,560</b>	<b>80,035</b>	<b>78,743</b>	<b>109,954</b>	<b>105,274</b>	<b>0,077</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	13,267	0,435	12,026	15,775	109,875	6,219	0,063
Fase Neutra	16,000	0,145	4,250	4,046	109,873	1,560	0,063
Dorsiflexión_2	11,727	8,252	80,859	80,193	109,930	127,730	0,063
Dorsiflexión_1	11,876	1,485	37,675	49,860	109,882	26,108	0,063
<b>Total general</b>	<b>16,000</b>	<b>8,252</b>	<b>80,859</b>	<b>80,193</b>	<b>109,930</b>	<b>127,730</b>	<b>0,063</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	22,232	0,351	14,964	16,050	109,874	7,032	0,042
Fase Neutra	24,000	0,165	4,894	6,031	109,873	2,736	0,042
Dorsiflexión_2	20,514	5,126	81,037	81,030	109,896	123,730	0,042
Dorsiflexión_1	21,726	1,543	38,749	46,302	109,879	38,952	0,042
<b>Total general</b>	<b>24,000</b>	<b>5,126</b>	<b>81,037</b>	<b>81,030</b>	<b>109,896</b>	<b>123,730</b>	<b>0,042</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	16,662	0,643	13,696	14,565	166,776	18,229	0,059
Fase Neutra	17,000	0,226	3,530	3,770	166,772	4,570	0,059
Dorsiflexión_2	14,682	8,069	68,831	64,261	166,851	191,613	0,059
Dorsiflexión_1	14,923	2,279	38,896	40,636	166,793	64,632	0,059
<b>Total general</b>	<b>17,000</b>	<b>8,069</b>	<b>68,831</b>	<b>64,261</b>	<b>166,851</b>	<b>191,613</b>	<b>0,059</b>

Ciclo de Movimiento	Máx. de Tiempo [s]	Máx. de Velocidad [cm/s]	Máx. de Angulo [°]	Máx. de Angulo_i [°]	Máx. de Fuerza (N)	Máx. de Torque (Nm)	Máx. de Frecuencia (Hz)
Plantiflexión	16,662	0,643	13,696	14,565	166,776	18,229	0,059
Fase Neutra	17,000	0,226	3,530	3,770	166,772	4,570	0,059
Dorsiflexión_2	14,682	8,069	68,831	64,261	166,851	191,613	0,059
Dorsiflexión_1	14,923	2,279	38,896	40,636	166,793	64,632	0,059
<b>Total general</b>	<b>17,000</b>	<b>8,069</b>	<b>68,831</b>	<b>64,261</b>	<b>166,851</b>	<b>191,613</b>	<b>0,059</b>

Plantiflexión	13,113	0,582	14,863	15,117	166,775	18,829	0,050
Fase Neutra	20,000	0,185	3,926	3,790	166,772	4,620	0,050
Dorsiflexión_2	10,193	6,526	70,968	71,045	166,825	217,724	0,050
Dorsiflexión_1	11,074	1,942	39,981	40,033	166,787	58,992	0,050
<b>Total general</b>	<b>20,000</b>	<b>6,526</b>	<b>70,968</b>	<b>71,045</b>	<b>166,825</b>	<b>217,724</b>	<b>0,050</b>