

Dispositivos y variables

DISPOSITIVOS CHRONOJUMP Boscosystem®		ENCODERS				SENSOR DE FUERZA	PLAT. SALTOS	FOTOCÉLULAS
		LINEAL	ROTACIÓN	FRICCIÓN	CARRERA			
VARIABLES	Fuerza media	x	x	x	x	x		
	Fuerza media propulsiva	x	x	x				
	F Instantánea	x	x	x	x	x		(En sprint)
	Fuerza Máxima	x	x	x	x	x		(En sprint)
	T -> F máx	x	x	x		x		
	RFD medio	x	x	x		x		
	RFD instantáneo					x		
	RFD máx					x		
	K				x	x		
	Variabilidad F					x		
	tau				x	x		
	Velocidad media	x	x	x	x	(En elástico)		x
	Velocidad media Propulsiva	x	x	x				
	Velocidad instantánea	x	x	x	x	(En elástico)	(En el despegue)	(En sprint)
	Velocidad Máx	x	x	x	x	(En elástico)		(En sprint)
	T -> V máx	x	x	x				
	Potencia media	x	x	x	x	(En elástico)	x	
	Potencia media propulsiva	x	x	x				
	Potencia instantánea	x	x	x	x	(En elástico)		
	Potencia Máx	x	x	x	x	(En elástico)	x	(En sprint)
	T -> P máx	x	x	x	x			
	RPD	x	x	x				
	Stiffness						x	
	Altura de salto	x					x	
	T. de vuelo						x	
	T. de contacto						x	
	Tiempo	x	x	x	x	x	x	x
	Distancia	x	x	x	x	(En elástico)		x
Impulso	x	x	x		x			
Trabajo	x	x	x					
Error respecto al feedback					x			
FUNCIONALIDADES	Trabajo Concéntrico	x	x	x		x		
	Trabajo Excéntrico	x	x	x		x		
	Trabajo Isométrico					x		
	Distinción de lateralidades	x	x	x		x	x	
	Corte automático de repeticiones	x	x	x		x		
	Sincronización con señales externas	x	x	x	x	(En breves)		
	Gráficos y estadísticos	x	x	x	x	x	x	x
	Grabación video complementaria	x	x	x	x	x	x	x
	Feedback durante el ejercicio	x	x	x		x	x	
	Creación de cualquier tipo de ejercicio	x	x	x	x	x	x	x
	Exportación de datos	x	x	x	x	x	x	x
	Conectividad Chronojump Networks	x	x	x		x		x

* Todos los dispositivos funcionan con el mismo software libre Chronojump y en cualquiera de los tres sistemas operativos (Windows, Mac y Linux)