

10미터 보행 검사 결과보고서 | NEUROGAIT

환자 정보



이름 뉴**이트 데모(DEMO) 생년월일 1900.01.*
성별 남자 발사이즈 280mm

검사명칭 10미터 보행 검사 검사기관 뉴로게이트 데모
검사일시 2026.03.04 10:05 검사시간 179초

일반



소요시간 (초)

175.17



걸음수 (걸음)

105

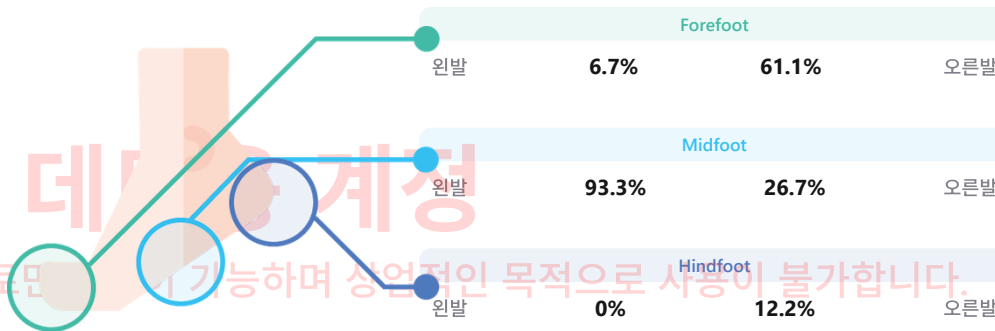
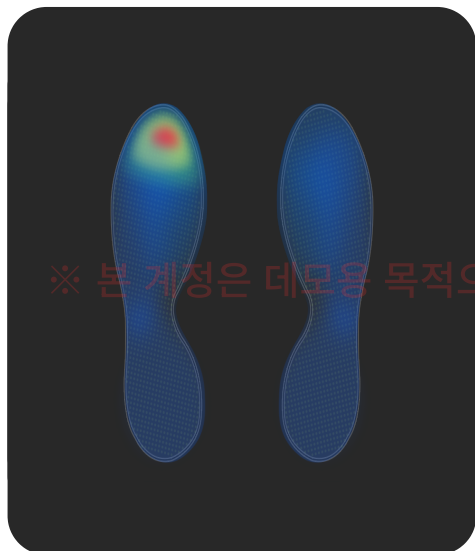


분속수 (걸음/분)

36

1900년생 남자의 경우, 126세(2026년 기준)이므로 80~89 남자 기준에 해당합니다.
현재 분속수 36은 이 연령대 남자의 심각 범위에 속합니다. (정상 범위: 90 ~ 110)
보행 속도가 현저히 떨어져 있습니다. 낙상 위험이 있거나 보행 기능 회복을 위한 추가적인 치료가 필요할 수 있습니다.

초기 접지



초지 접지 패턴 분석 결과

심각

심각

왼발은 정상적인 초기 접지(heel strike)가 제대로 이루어지지 않는 심각 단계의 보행으로 보입니다.
오른발은 정상적인 초기 접지(heel strike)가 제대로 이루어지지 않는 심각 단계의 보행으로 보입니다.
현재 양 발의 보행이 균형적으로 이루어지고 있지 않습니다.

좌우 GCT 밸런스(%)



4.3초

0.46초

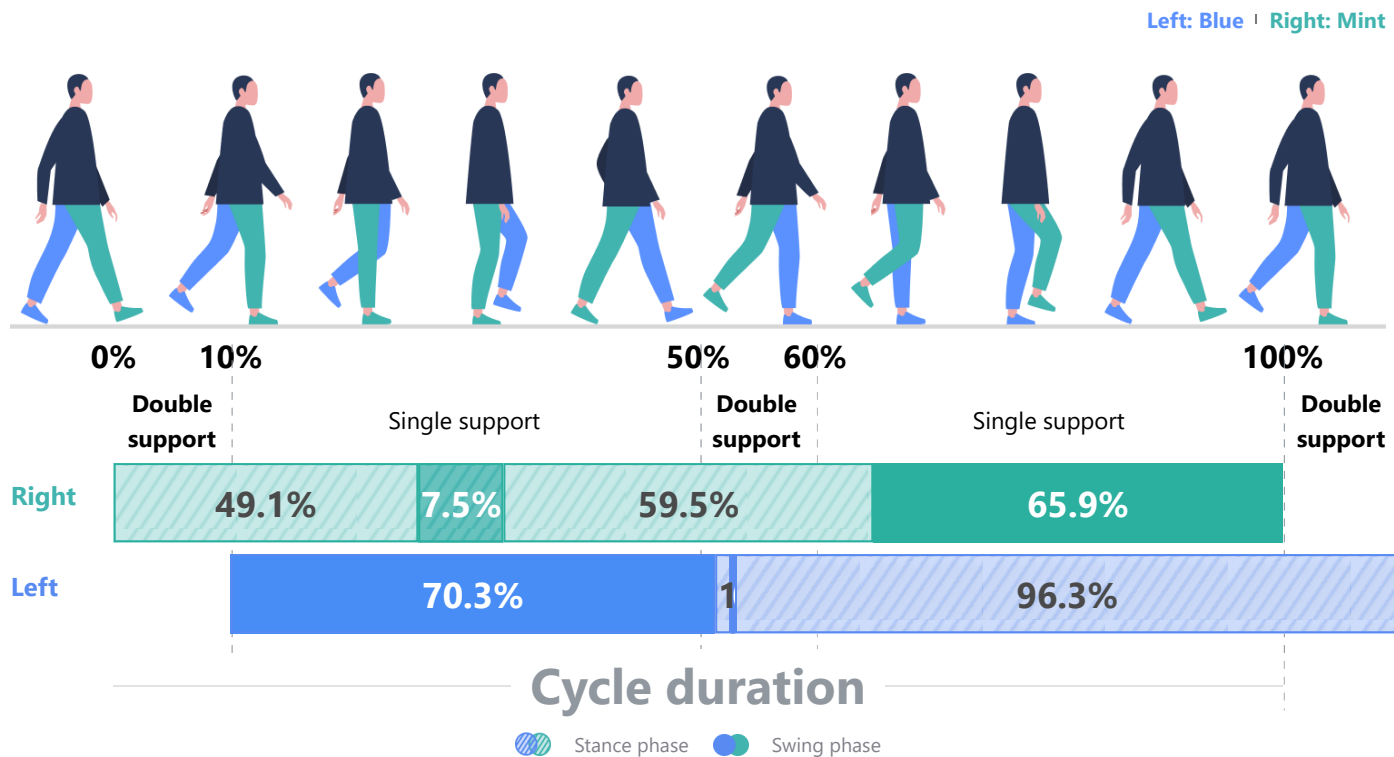
심한 왼쪽 치우침

지면 접촉 시간(Ground Contact Time)

걷는 동안 양쪽 발이 각각 지면에 닿아 있는 시간을 의미합니다. GCT 밸런스는 각 시간을 비율로 환산한 값으로 52.4% 이내이면 정상 밸런스로 간주합니다.

GCT 밸런스 차이가 클수록 좌우의 비대칭을 보여줍니다.

보행주기 ⓘ

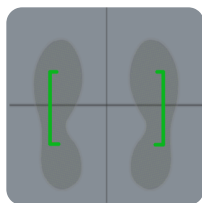


Gait Cycle ⓘ	정상 범위	왼발	오른발	차이
Stance phase(%)	59.0 ~ 62.0	29.7 ± 21.6	34.1 ± 21.8	4.4 ± 0.1
Swing phase(%)	38.0 ~ 41.0	70.3 ± 21.6	65.9 ± 21.8	4.4 ± 0.1
Single Support(%)	38.0 ~ 41.0	0.4 ± 0	7.5 ± 0	7.1 ± 0
Mid Stance(%)	-	0 ± 0	47.7 ± 0	47.7 ± 0
Terminal Stance(%)	-	1.5 ± 0	5.2 ± 0	3.7 ± 0
Double Support(%) ⓘ	18.0 ~ 24.0	97.6 ± 0	89.3 ± 0	8.3 ± 0
Loading Response(%)	-	1.2 ± 0	49.1 ± 0	47.8 ± 0
Pre-Swing(%)	-	96.3 ± 0	59.5 ± 18.5	36.9 ± 18.5

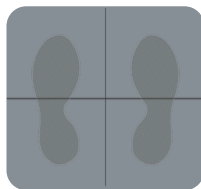
보행주기(Stance/Swing)는 왼발 **심각 범위**(Stance가 정상보다 매우 낮음), 오른발 **심각 범위**(Stance가 정상보다 매우 낮음)로 평가되었고 보행 불균형이 심해 낙상 위험이 있으니 추가적인 치료가 필요할 수 있습니다.

Double Support 비율은 **주의 범위**(정상보다 높음)에 있으며 보행시 양발 지지가 불안정하게 이루어지고 있습니다.

COP Trajectory (i)



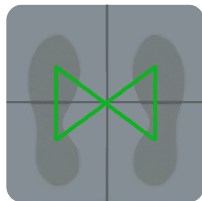
정상보행 패턴



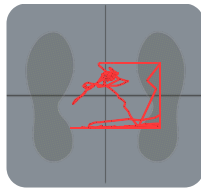
내 보행 패턴

Gait Line (i)

정상 보행 시, 후족부의 중앙에서 시작하여 전족부의 내측으로 끝나는 형태가 나타나며, 좌우 대칭한 모양이 나타납니다.



정상보행 패턴



내 보행 패턴

Butterfly Diagram (i)

정상 보행 시, 나비넥타이 모양의 형태가 나타납니다.

Gait Line (unit: pixel)

차이

6427 ± 0

L 195.2%

78.7 ± 168.8

Length of Gait Line

6348.3 ± 168.8

212 ± 0

R 137.1%

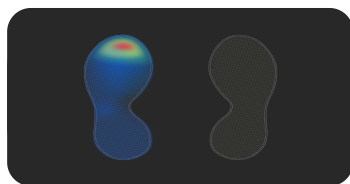
1135.2 ± 0

Length of Single Support Line

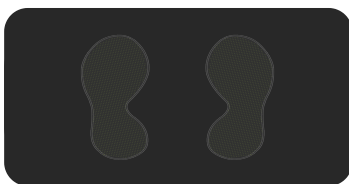
923.2 ± 0

Dynamic Gait Pressure Distribution (i)

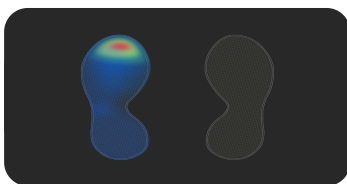
왼발



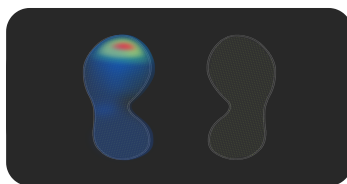
Loading Response



Mid Stance

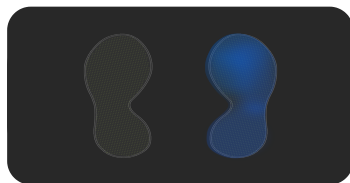


Terminal Stance

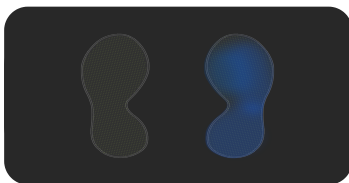


Pre Swing

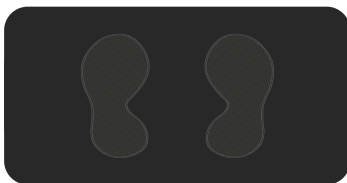
오른발



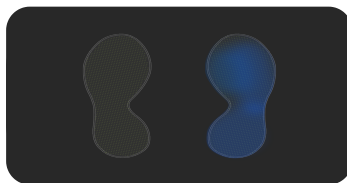
Loading Response



Mid Stance



Terminal Stance



Pre Swing