



Ancoragem tradicional é mais eficiente para o controle da postura do que ancoragem dinâmica Magre, F.L.¹; Iasi, T.C.P.¹; Souza, M.B.C.¹; Costa, L.P.¹; Paiva, A.C.S.²; Mauerberg-deCastro, E¹.

¹ Universidade Estadual Paulista, Rio Claro, São Paulo

² Claretiano Faculdade, Rio Claro, São Paulo

Para investigar a interação indivíduo-ambiente e a função háptica, Mauerberg-deCastro desenvolveu uma ferramenta denominada “sistema âncora” que é composta por dois cabos flexíveis anexos a um par de cargas com magnitude de massas variadas (e.g., de 125 g até 1000 g). Os cabos são mantidos estendidos durante a tarefa postural e as cargas distais, repousando numa posição sobre uma superfície, não podem ser movimentadas. O sistema âncora mostra de maneira geral que a informação háptica ajuda na estabilização da postura. Porém, não sabemos se a simultânea tarefa de ancoragem com movimentação intencional de um dos cabos da âncora (i.e., ancoragem dinâmica) integra seus efeitos na tarefa de equilíbrio. O objetivo deste estudo foi investigar a influência de uma ancoragem dinâmica no controle da postura. A amostra do estudo foi composta por 6 indivíduos jovens saudáveis entre 18 e 30 anos que realizaram tarefas de controle postural. Os participantes, vendados, mantiveram-se em pé sobre uma plataforma de força com os pés na posição tandem (i.e., um pé na frente do outro) durante 30 segundos. As tarefas de ancoragem (carga distal de 500 g de cada âncora) variaram entre ancoragem tradicional (AFIX) e ancoragem dinâmica com a mão dominante (ADDO), e não dominante (ADND) além de duas condições sem âncora [uma no início da sequência de tarefas (BPRE); e outra no final (BPOS)]. A condição AFIX consistiu em segurar, com ambas as mãos, as hastes flexíveis do sistema âncora sem deslocar a carga distal da superfície. As condições ADDO e ADND consistiram em segurar com uma ou outra mão a haste flexível do sistema âncora e realizar, no ritmo de um metrônomo (60 bpm), movimentações laterais do braço com o sistema âncora levantando e deslocando a massa (aprox. 10 cm) e reposicionando no chão em movimentos de vai-e-vem. A mão oposta manteve a âncora fixa. O deslocamento total do COP (centro de pressão), dtCOP, não mostrou diferenças entre as duas tentativas, assim utilizamos a sua média. A ANOVA *one-way* com medidas repetidas mostrou efeito para as condições de tarefa ($F_{4,20}=7,56$; $p=0,001$; $\eta p^2=0,6$; $Power=0,98$). A análise *post-hoc* de Bonferroni não mostrou diferenças entre a maioria das condições de tarefa. Entretanto, a comparação entre BPOS (dtCOP 151 cm, ± 29) e AFIX (dtCOP 125 cm, ± 28) mostrou diferença estatística ($p=0,02$) e entre as condições AFIX (dtCOP 125 cm, ± 28) e ADND (dtCOP 137 cm, ± 26), ($p=0,008$). Embora o número de participantes ainda seja baixo, os resultados preliminares mostram que o sistema de ancoragem tradicional é mais eficiente para controlar a postura do que a ancoragem dinâmica. A ancoragem dinâmica parece igualmente desestabilizadora ao sistema de controle postural tal como a condição sem âncora. Apoio: PIBIC/CNPq.

E-mail: fe.magre@yahoo.com.br