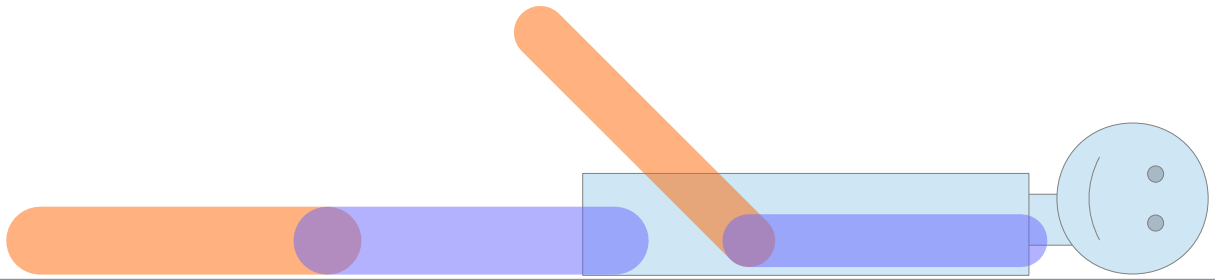


ท่าทางหุ่นฝึกที่หันหัวนอนด้านขวาในการแข่งขัน Therapist Robot

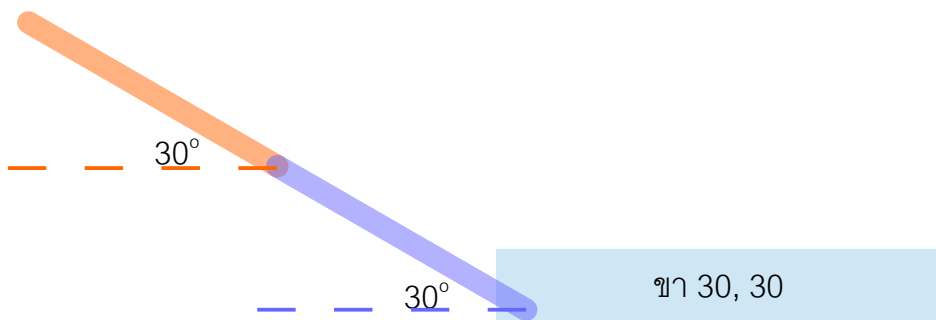
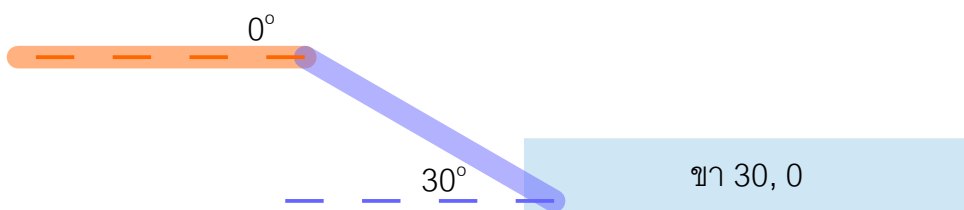
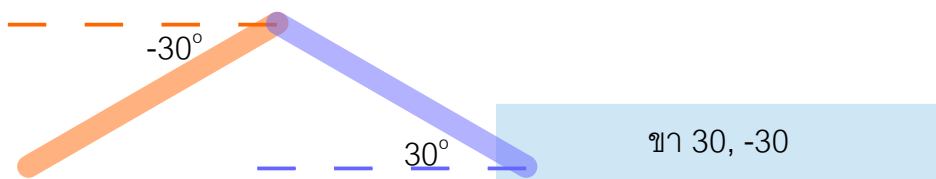
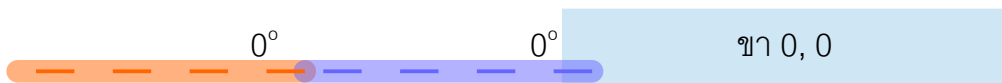


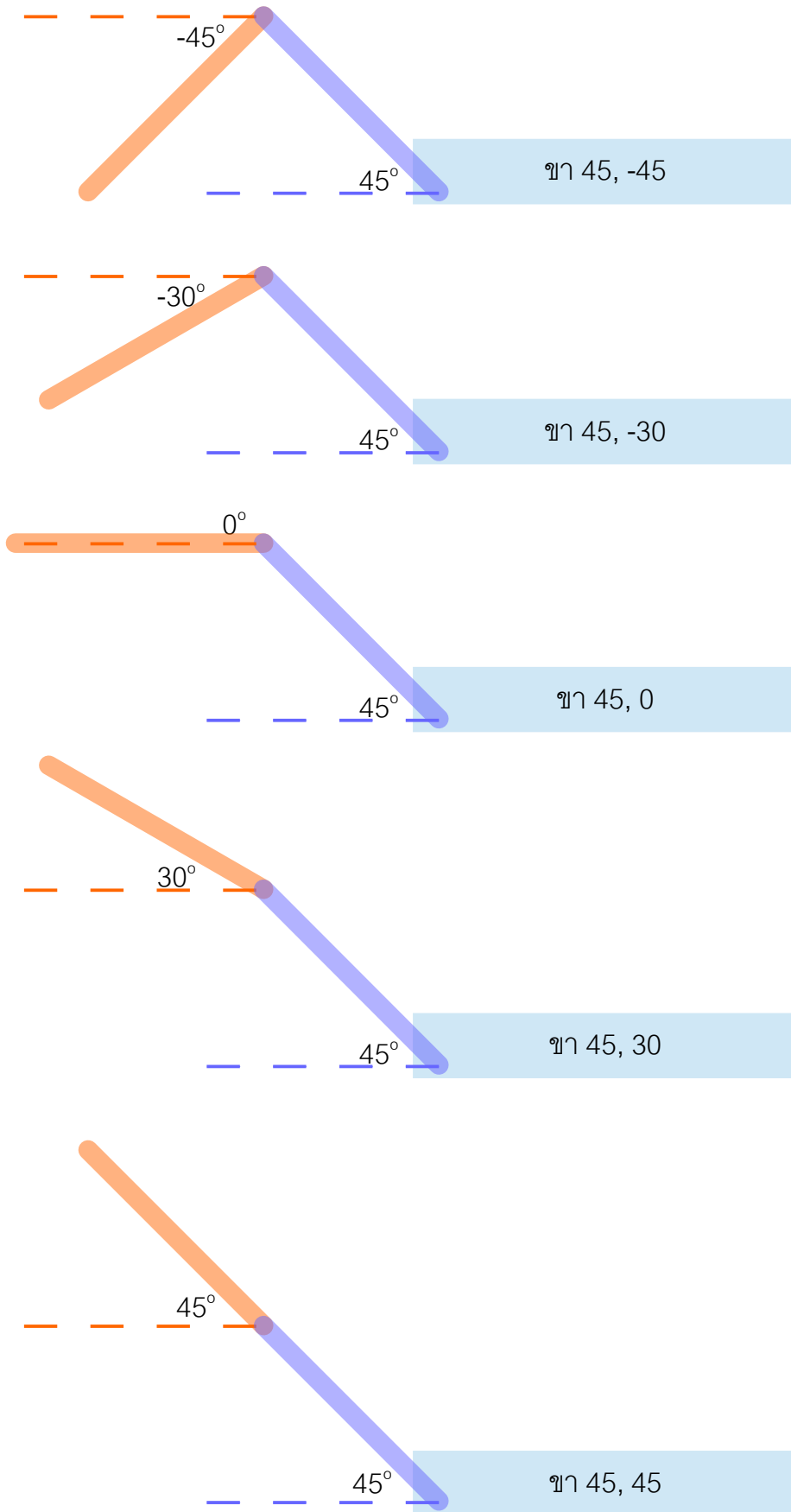
ความยาวปลายขา = ความยาวต้นขา ความยาวปลายแขน > ความยาวต้นแขน

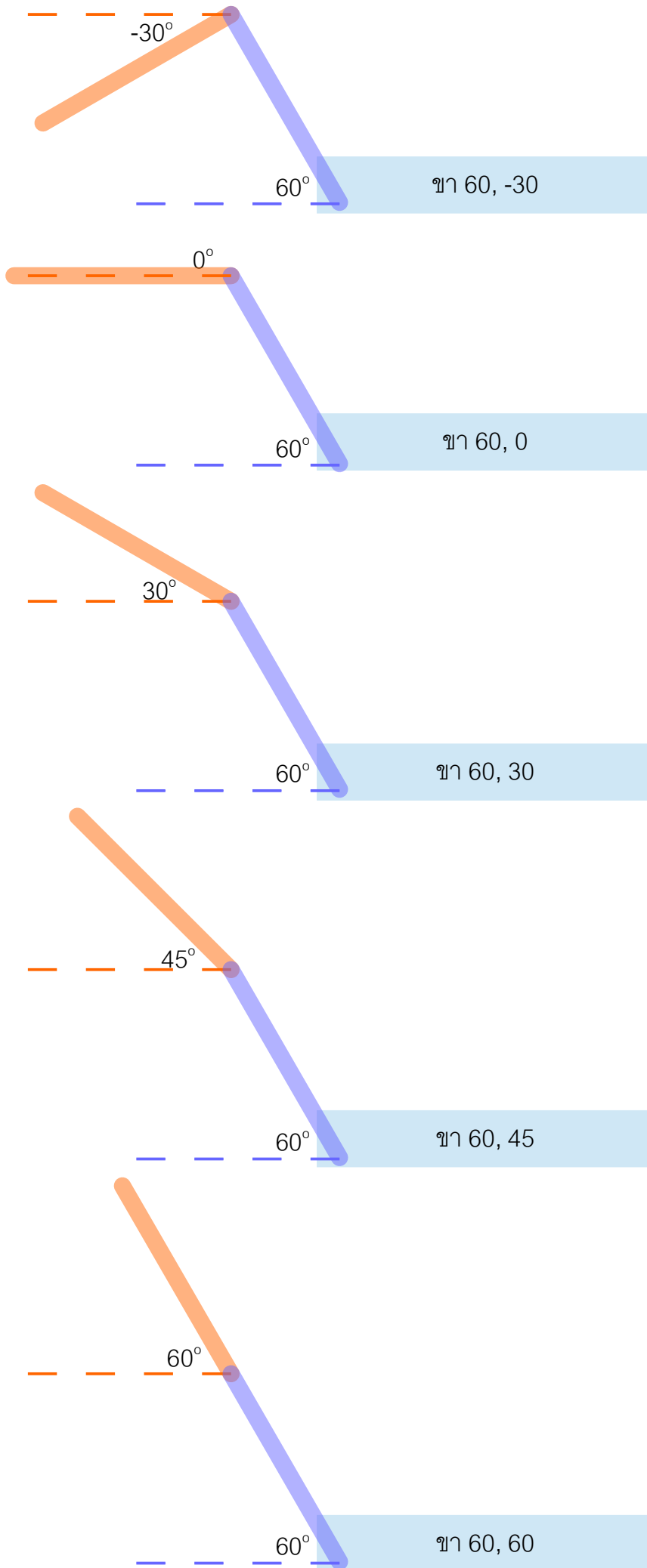
มุมขาทั้งหมดที่ใช้เทียบกับแนวราบ (เส้นประ) คือ 0° 30° 45° 60° 90° -30° -45°
เลขมุมเป็น - เมื่อมุมอยู่ใต้เส้นประ

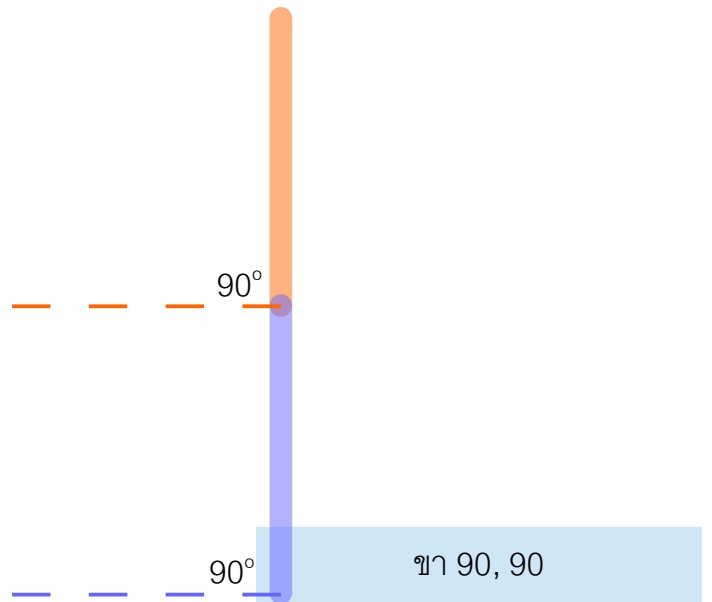
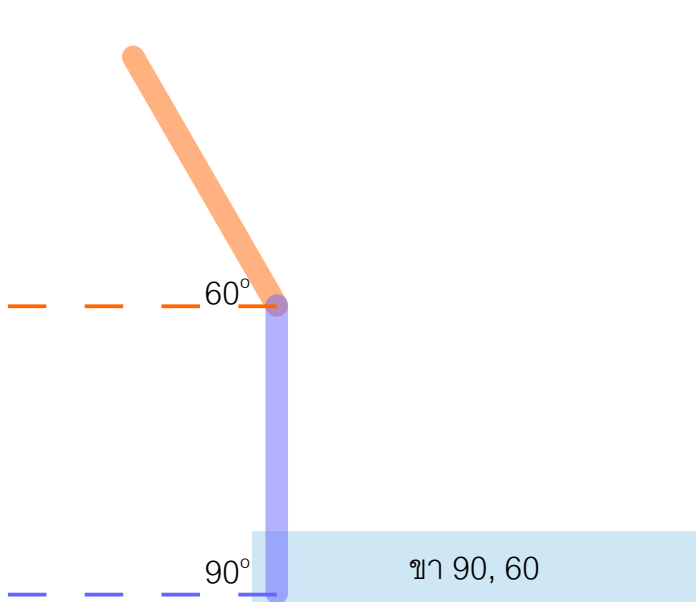
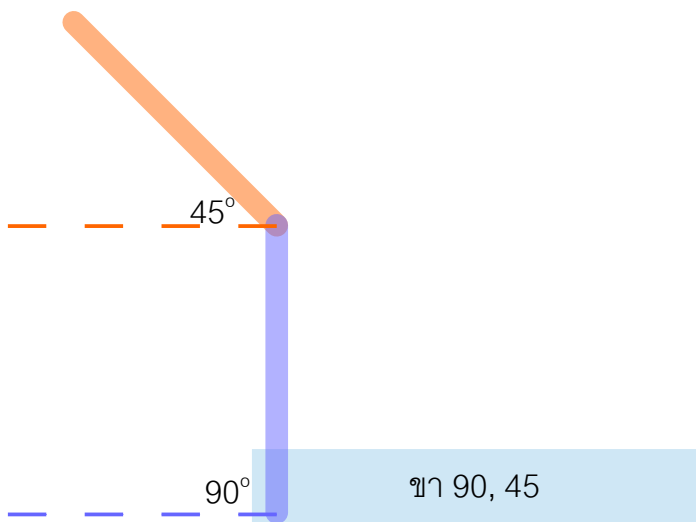
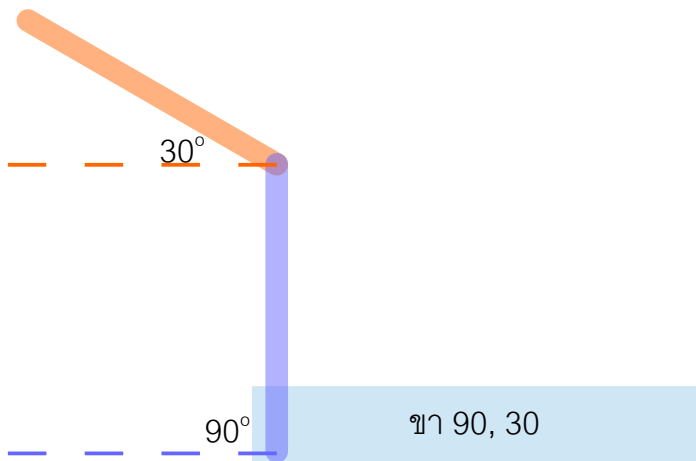
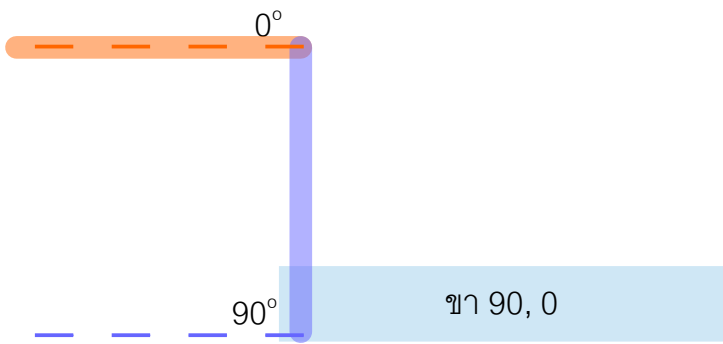
ได้ท่าทางทั้งหมด 19 ท่า ใช้เลขมุมและชื่อเรียกเดียวกันแม้หันหัวนอนอีกด้าน

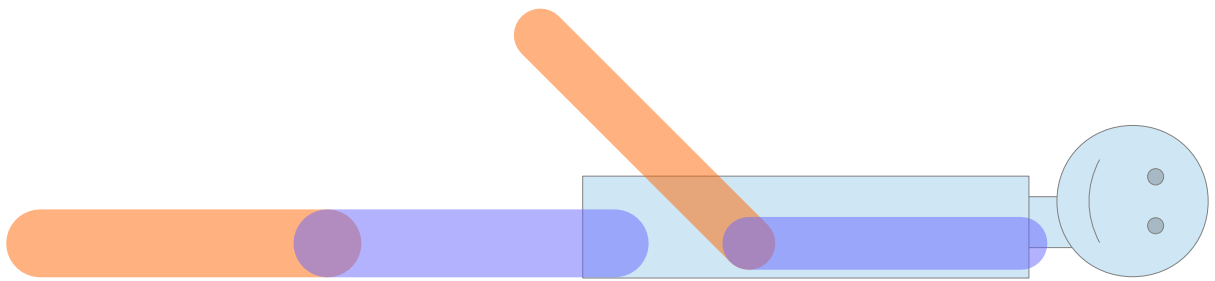
ชื่อเรียก: ขา มุมต้นขา, มุมปลายขา เช่น ขา $30, -30$ = มุมต้นขา 30° , มุมปลายขา -30°











ความยาวปลายขา = ความยาวต้นขา ความยาวปลายแขน > ความยาวต้นแขน

มุมแขนทั้งหมดที่ใช้เทียบกับแนวราบ (เส้นประ) คือ 0° 30° 45° 60° 90° -60° -45° -30° -0° $--30^\circ$

เลขมุมเป็น - เมื่อมุมไปทางหัวนอน, เป็น -- เมื่อมุมไปทางหัวนอนและอยู่ใต้เส้นประ

ได้ท่าทางทั้งหมด 37 ท่า ใช้เลขมุมและชื่อเรียกเดียวกันแม้หันหัวนอนอีกด้าน

ชื่อเรียก: แขน มุมต้นแขน, มุมปลายแขน เช่น แขน 0, 30 = มุมต้นแขน 0° , มุมปลายแขน 30°

