



## EVALUACIÓN PSICOMOTRIZ

Parámetros de evaluación:

- A: Tonicidad
- B: Reflejos tónicos y movimientos asociados C. Conciencia corporal
- D: Coordinación psicomotriz
- E: Equilibrio
- F: Lateralidad
- G: Elasticidad
- H: Agilidad
- I: Fuerza muscular

Método de evaluación:

Observación directa de ejercicios neuromusculares.

Escala de calificación:

- 10 = excelente
- 09 = muy bien
- 08 = bien
- 07 = regular
- 06 = mal
- 05 = muy mal
- 04 = no ejecutado

Ejercicios aplicados:

1. Control de cabeza (parámetros reflejados: A, B, C, D):

- a) Inclinación hacia adelante y atrás ()
- b) Inclinación a los lados ()
- e) Rotación de cabeza ()
- d) Estabilidad de la cabeza durante el movimiento en paso (); en trote ()

2. Control de hombros (parámetros reflejados: A, B, C, D):

- a) Subir y bajar ()
- b) Subir y bajar alternadamente ()
- c) Cerrar y abrir ()

3. Control de brazos (parámetros reflejados: A, B, C, D):

- a) Estirar a los lados ()
- b) Estirar hacia arriba ()
- c) Estirar hacia adelante ()
- d) Tocar los hombros con las manos ()



4. Control de manos (parámetros reflejados: A, C, D, I):

- a) Abrir y cerrar puños ( )
- b) Girar manos ( )
- c) Tocar cada dedo con el pulgar ( )
- d) Capacidad de sujetar las grapas ( )

5. Control de tronco (parámetros reflejados: A, B, C, D, E, F, G, I):

- a) Rectitud de la columna vertebral ( )
- b) Rotación del tronco ( )
- c) Flexionar el tronco hacia adelante ( )
- d) Acostar tronco hacia atrás ( )
- e) Tocar los pies del mismo lado ( )
- f) Tocar los pies en patrón cruzado ( )
- g) Estabilidad del tronco durante el movimiento en paso ( ); en trote ( )
- h) Adaptación del cinturón pélvico al movimiento ( )

6. Control de piernas (parámetros reflejados: A, B, C, D, G, H, I):

- a) Apertura de los aductores ( )
- b) Levantar piernas hacia adelante ( )
- c) Flexionar rodillas sentado ( )
- d) Molina -girar en el lomo del caballo- ( )
- e) Mesa -hincarse sobre el lomo del caballo- ( )
- f) Bandera -hincarse sobre el lomo del caballo estirando una pierna- ( )
- g) Levantar piernas estando en posición supina ( )
- h) Flexionar rodillas en posición decúbita prona ( )

7. Control de pies (parámetros reflejados: A, B, C, D):

- a) Subir y bajar puntas de los pies ( )
- b) Rotación de los pies ( )