

# PŘÍLOHY

**Příloha 1: Srovnání výsledků symetrického zatížení**

AUTOR	VĚK PROBAND Ů	VÁHA ZÁTĚŽ E	STOJ ČI CHŮZ E	TYP ZÁTĚŽE	VÝSLEDKY
Martin P., Nelson RC., 1986	dospělí	9, 17, 29, 36 kg	chůze	Vojenská výzbroj 36 kg - rucksack	Snížení délky kroku Snížení švihové fáze Zvýšení fáze dvojitých opory Náklon trupu vpřed (29, 36 kg) Ženy ovlivněny více
Bloom D, Woodhull- McNeal AP., 1987	dospělí	14 kg pro ženy, 19 kg pro muže	chůze	„frame pack“	Náklon trupu vpřed
Vacheron J.J., et al., 1999	dospělí	22,5 kg	chůze	Batoh na obou ramenech	snížení efektivní intersegmentální pohyblivosti obratlů v sagitální rovině mezi obratli Th12- L3-S1 a T7-T12-L3, zvýšení intersegmentálního pohybu mezi segmenty occiput -C7 -T7
Attwells, R. L., Birrell, S. A., Hooper, R. H., & Mansfield, N. J., 2006	dospělí	8, 16, 40, 50 kg	chůze	Různá (vojenská výbava)	Náklon trupu vpřed. Zvýšení range of motion (ROM) kyčle a kolene.
Devroey C. et al., 2007	dospělí	5,10, 15% BW	Stoj a chůze	Batoh na obou ramenech	zvýšení flexe trupu, snížená antevertze pánve (od 10% BW)
Chow, D. H. K., Hin, C. K. F., Ou, D., & Lai, A., 2011	dospělí	10% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed, snížení bederní lordózy, zvýšení hrudní kyfózy a krční lordózy
Schiffman, J. M. et al.,	dospělí	20 kg	stoj	Vojenská výzbroj	Zvýšení pohybu COP v mediolaterálním i

(2006)					anterioposteriorním směru
Zultowski, I., & Aruin, A. 2008	dospělí	10,20% BW	stoj	Batoh na obou ramenech	Nesignifikantní zvýšení pohybu COP v mediolaterálním i anterioposteriorním směru
Heller, M. F., Challis, J. H., & Sharkey, N. A., 2009	Dospělé ženy	18,1 kg	stoj	Batoh na obou ramenech	Zvýšení pohybu COP v mediolaterálním i anterioposteriorním směru
Mache, M. A., Janicki, A. J., & Holland, N. P., 2014	dospělí	10% BW	stoj	Batoh na obou ramenech	Zvýšení pohybu COP v anterioposteriorním směru
Dreier, D. et al., 2014	18-30 let	17% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed, předsun ramen a hlavy
Pascoe D. D., 1997	11-13 let		Chůze a stoj	Batoh na obou ramenech, batoh na jednom rameni	Elevace ramene a lateroflexe páteře při batohu na jednom rameni Snížení délky kroku Náklon trupu vpřed Předsun hlavy
Hong Y, Brueggemann GP., 2000	10 let	10, 15, 20% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed (15,20% BW), zvýšení trvání fáze dvojí opory a stojné fáze, snížení intersegmentální mobility trupu, snížení trvání švihové fáze (20% BW)
Grimmer K. et al., 2002	12-18 let	3, 5, 10% BW	stoj	Batoh na obou ramenech centrovány v pozici T7, T12, L3	Náklon trupu vpřed (především v oblasti T7)
Li JX, Hong Y, Robinson P., 2003	10 let	10, 15, 20% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed (20%)
Wong ASK, Hong Y., 1997	11,6 let	10, 15, 20% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed, nebyl rozdíl při trvání švihové fáze, fáze

					dvojí opory, širce kroku
Goodgold et al., 2002	10 let	0, 8,5, 17% BW	Stoj a chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed
Chow D. H., Leung K. T., Holmes A. D., 2007	Děti školního věku	10, 15, 20% BW	stoj	Batoh na obou ramenech	Vyhlazení bederní lordózy, snížení horní hrudní kyfózy
Chow D., et al., 2006	Dívky 10-15 let	7.5%, 10%, 12.5% 15% BW	chůze	Batoh na obou ramenech	Zvýšení flexe trupu, rotace trupu vpravo-rotace hlavy vlevo, zvýšení COP v anterioposteriorním směru
Negrini, S., Negrini, A., 2007	12 let	8, 12 kg	chůze	Batoh na obou ramenech	Náklon trupu vpřed, anteverze pánve

## Příloha 2. Report analýza stoje

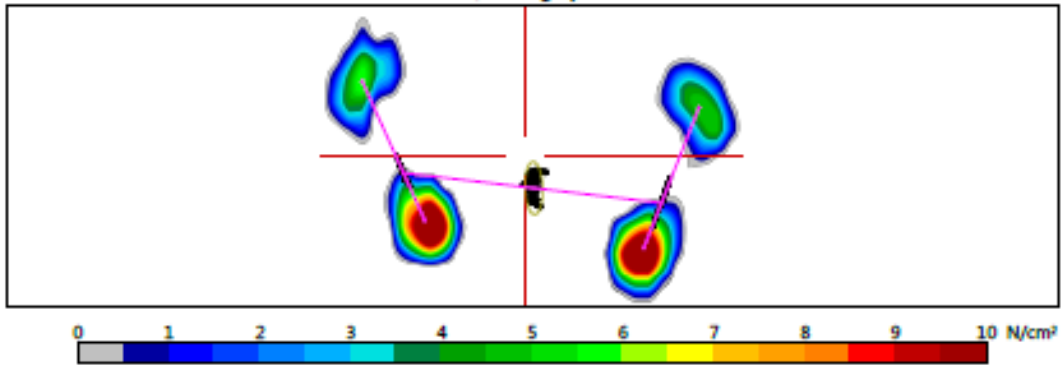
### zebris Stance Report

Person: ██████████  
 Record: 08. 11. 2017 07:09, Stance Analysis FDM-T, bez zátěže



#### Stance parameters

Stance, average pressure



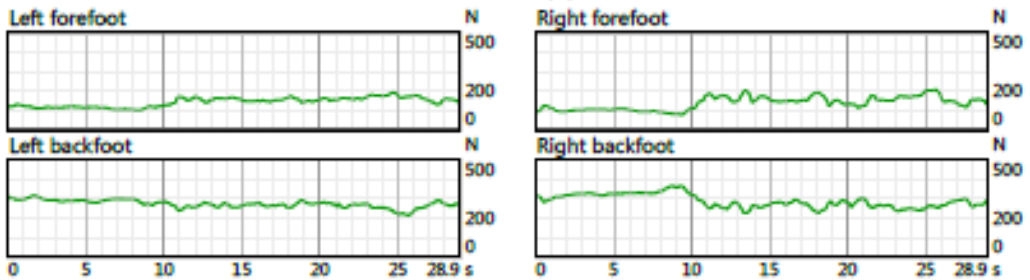
#### Parameters

Analysis time, sec	28,9	40 sec
95% confidence ellipse area, mm²	633	800 mm²
COP path length, mm	389	500 mm
COP average velocity, mm/sec	13	17 mm/sec

#### Parameters advanced

Length of minor axis, mm	16,4	240 mm
Length of major axis, mm	49,2	240 mm
Angle btw. Y and major axis, deg	1,6	2 deg
Deviation X, mm	191,9	240 mm
Deviation Y, mm	103,9	240 mm

#### Force (N)



#### Average Forces (%)

Left			Right		
Forefoot	34	100%	32	100%	Forefoot
Backfoot	66		68		Backfoot
Total	49		51		Total

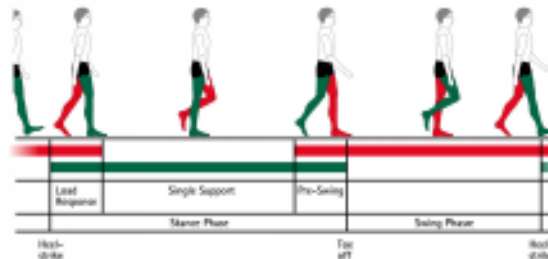
## Příloha 3. Report analýza chůze

### zebris Gait Report

Person: XXXXXXXXXX  
 Record: 08. 11. 2017 07:29, Gait Analysis FDM-T, bez zátěže



#### Gait parameters



#### Geometry

Foot rotation, degree	L	17,9±2,2	25°	25°
	R	14,0±2,2		
Step length, cm	L	73±2	180 cm	
	R	71±1		
Stride length, cm		144±2		
Step width, cm		8±3		

#### Phases

Stance phase, %	L	62,6±0,8	100 %
	R	62,2±0,8	
Load response, %	L	12,4±0,6	
	R	12,4±0,6	
Mid stance, %	L	37,8±0,9	
	R	37,4±0,7	
Pre-Swing, %	L	12,4±0,6	
	R	12,4±0,6	
Swing phase, %	L	37,4±0,8	
	R	37,8±0,8	
Double stance phase, %		24,8±0,8	

#### Timing

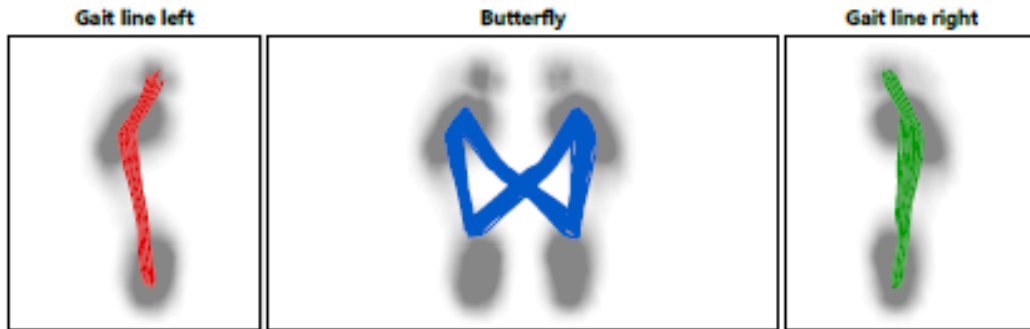
Step time, sec	L	0,57±0,...	1,4 sec
	R	0,58±0,...	
Stride time, sec		1,15±0,...	
Cadence, steps/min		105±1	100 steps/min
Velocity, km/h		4,5±0,1	6 km/h

# zebris Gait Report

Person: XXXXXXXXXX  
 Record: 08. 11. 2017 07:29, Gait Analysis FDM-T, bez zátěže



## COP analysis

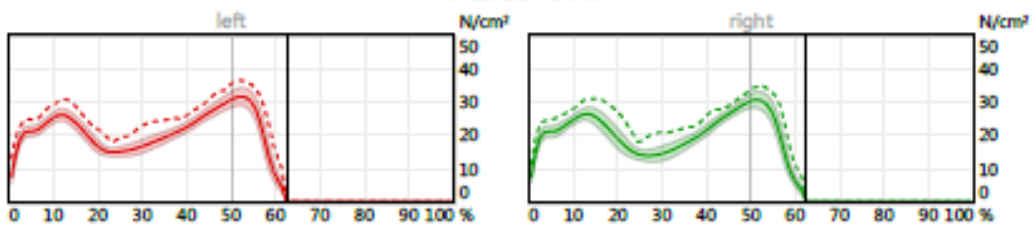


### Butterfly parameters

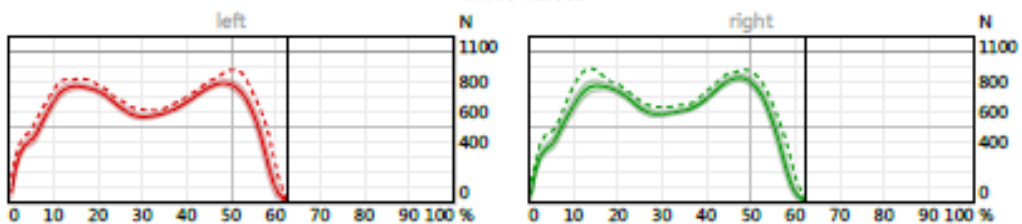
Length of gait line, mm	L	226,5±...		300 mm
	R	233,3±...		
Single support line, mm	L	124,5±...		
	R	128,3±...		
Ant/post position, mm		165,7±...		
Lateral symmetry, mm		-0,3±4,5		150 mm

## Force and pressure

### Pressure curves



### Force curves



#### Příloha 4. Umístění zátěže



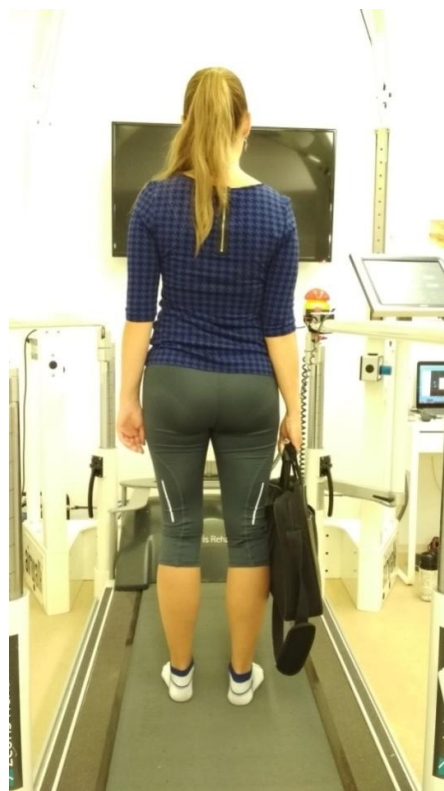
Obrázek A. Batoh na obou ramenech



Obrázek B. Taška na rameni ipsilaterálně



Obrázek C. Taška na rameni ipsilaterálně



Obrázek D. Taška v ruce

**Příloha 5. Držení tašky**



**Příloha 6. Závaží**





**Příloha 7. Výsledky statistických hypotéz H1 a H2 stoj**

Stoj – batoh na obou ramenech						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	2,5	(-35,1; 27,0)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-55,5	(-103,0; -5,9)	10	0,05	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-41,5	(-82,0; -25,9)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
COP path length	bez zátěže x 5 kg	7,5	(-3,1; 29,0)	20	0,22	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-20	(-35,0; 9,1)	12	0,22	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-21	(-58,0; -4,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,33	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1	(-1,0; 0,0)	10	0,25	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-2,0; 0,0)	7	0,01	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	3	(0,0; 5,0)	20	0,1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1,5	(-2,0; 4,0)	17	0,58	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-3,0; 1,0)	14	1	nezamítáme H0
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	1	(-2,0; 6,0)	19	0,28	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,5	(-2,0; 2,0)	13	0,71	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-2	(-6,0; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-3	(-5,0; 0,0)	10	0,1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1,5	(-5,0; 2,0)	13	0,58	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-2,0; 3,0)	15	1	nezamítáme H0
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-1,5	(-6,0; 1,0)	11	0,15	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(-1,0; 2,0)	18	0,36	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	2,5	(0,0; 7,0)	21	0,07	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	-0,5	(-1,0; 1,0)	11	0,44	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,5	(-2,0; 1,0)	12	0,57	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	13	1	nezamítáme H0
Total R	bez zátěže x 5 kg	0,5	(-1,0; 1,0)	16	0,44	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,5	(-1,0; 2,0)	16	0,57	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	14	1	nezamítáme H0

Stoj – taška na rameni ipsi vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	9	(-59,0; 48,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-21,5	(-110,0; 46,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-31,5	(-59,1; 26,0)	11	0,11	nezamítáme H0
COP path length	bez zátěže x 5 kg	16,5	(-5,0; 32,1)	20	0,22	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	11,5	(-38,1; 56,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-22	(-31,0; 10,0)	13	0,38	nezamítáme H0
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	0,5	(0,0; 2,0)	16	0,23	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 2,0)	14	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-1,0; 0,0)	6	0,02	<b>zamítáme H0</b>

Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	6,5	(3,0; 10,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	9	(5,0; 13,0)	24	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	3	(1,0; 5,0)	22	0,008	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	3	(0,0; 5,0)	21	0,07	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	4	(1,0; 7,0)	24	0,003	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	3	(0,0; 5,0)	18	0,18	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-6,5	(-10,0; -3,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-9	(-13,0; -5,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-3	(-5,0; -1,0)	7	0,008	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-3	(-5,0; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-4	(-7,0; -1,0)	7	0,003	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-3	(-5,0; 0,0)	10	0,18	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	-6,5	(-8,0; -4,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-10	(-14,0; -8,0)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4	(-6,0; -3,0)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	6,5	(4,0; 8,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	10	(8,0; 14,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	4	(3,0; 6,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška na rameni ipsi vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	-9	(-58,0; 68,1)	15	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-44	(-81,1; 60,1)	12	0,22	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-10	(-58,1; 24,0)	13	0,37	nezamítáme H0
COP path length	bez zátěže x 5 kg	4,5	(-34,0; 34,1)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-5,5	(-46,0; 25,0)	16	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-24,5	(-51,0; 11,0)	11	0,11	nezamítáme H0
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	15	0,85	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-2,0; 1,0)	15	0,85	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-2,0; 0,0)	9	0,31	nezamítáme H0
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	3,5	(1,0; 6,0)	22	0,004	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	7,5	(4,0; 10,0)	25	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	4	(2,0; 7,0)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	3,5	(0,0; 5,0)	21	0,07	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	6,5	(0,0; 7,0)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	3	(0,0; 6,0)	20	0,1	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-4	(-6,0; -2,0)	6	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-8,5	(-11,0; -4,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-3,5	(-6,0; -1,0)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-2,5	(-5,0; 1,0)	11	0,15	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-6,5	(-7,0; -2,0)	7	0,005	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-3,5	(-6,0; 0,0)	9	0,04	<b>zamítáme H0</b>
Total L	bez zátěže x 5 kg	3	(2,0; 5,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	7	(4,0; 8,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

	5 kg x 10 kg	4	(2,0; 5,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	-3	(-5,0; -2,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-7	(-8,0; -4,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4	(-5,0; -2,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška na rameni kontra vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	5	(-25,1; 67,0)	17	0,72	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-66	(-153,0; -20,0)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-80	(-160,0; -44,0)	13	0,002	<b>zamítáme H0</b>
COP path length	bez zátěže x 5 kg	27	(-10,0; 61,1)	19	0,28	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-4	(-29,0; 16,0)	15	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-28,5	(-77,0; 0,0)	9	0,04	<b>zamítáme H0</b>
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	18	0,12	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	9	0,4	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-2,0; 0,0)	9	0,06	nezamítáme H0
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	8,5	(6,0; 11,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	7,5	(6,0; 12,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(-1,0; 4,0)	17	0,34	nezamítáme H0
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	4	(1,0; 7,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	3	(1,0; 5,0)	22	0,008	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(-2,0; 1,0)	15	0,85	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-8,5	(-11,0; -6,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-8	(-12,0; -6,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-1	(-4,0; 1,0)	11	0,34	nezamítáme H0
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-4	(-7,0; -1,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-2,5	(-5,0; -1,0)	7	0,008	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 2,0)	13	0,85	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	-5	(-8,0; -3,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-10	(-13,0; -7,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4,5	(-5,0; -3,0)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	5	(3,0; 8,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	10	(7,0; 13,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	3,5	(3,0; 5,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška na rameni kontra vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	-16	(-64,0; 49,0)	13	0,47	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-13,5	(-76,0; 37,0)	12	0,28	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-17	(-77,0; 72,0)	14	0,72	nezamítáme H0
COP path length	bez zátěže x 5 kg	0	(-15,1; 41,1)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	6,5	(-42,0; 32,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-8	(-32,0; 21,0)	11	0,11	nezamítáme H0

COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	14	0,69	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-2,0; 1,0)	14	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,54	nezamítáme H0
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	5,5	(3,0; 9,0)	24	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	7,5	(2,0; 11,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(-3,0; 2,0)	15	1	nezamítáme H0
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	5	(2,0; 7,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	5	(3,0; 8,0)	23	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	2	(-1,0; 4,0)	17	0,58	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-5,5	(-9,0; -3,0)	5	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-8,5	(-11,0; -2,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(-2,0; 3,0)	14	1	nezamítáme H0
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-4,5	(-7,0; -2,0)	9	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-5	(-7,0; -3,0)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-2	(-4,0; 1,0)	13	0,58	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	3	(2,0; 4,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	6	(3,0; 10,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	4	(2,0; 6,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	-3	(-4,0; -2,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-6	(-10,0; -3,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4	(-6,0; -2,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	24	(-25,0; 66,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-14	(-85,1; 38,1)	13	0,38	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-35,5	(-126,1; 21,0)	13	0,38	nezamítáme H0
COP path length	bez zátěže x 5 kg	38,5	(11,0; 77,0)	23	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-3,5	(-30,1; 36,0)	16	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-21,5	(-59,0; 10,0)	12	0,22	nezamítáme H0
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	1,5	(0,0; 3,0)	21	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	0,7	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-2,0; 0,0)	8	0,08	nezamítáme H0
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	8	(6,0; 10,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	9	(5,0; 13,0)	24	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(-2,0; 3,0)	17	0,58	nezamítáme H0
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	3,5	(1,0; 8,0)	22	0,004	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	7	(5,0; 10,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	2	(1,0; 6,0)	22	0,05	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-7,5	(-10,0; -4,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-9	(-13,0; -5,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-1	(-3,0; 2,0)	13	0,58	nezamítáme H0
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-3,5	(-8,0; -2,0)	6	0,004	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-7	(-10,0; -3,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>

	5 kg x 10 kg	-2	(-5,0; -1,0)	10	0,05	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	-7	(-9,0; -6,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-12	(-13,0; -11,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-5	(-6,0; -3,0)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	7	(6,0; 9,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	12	(11,0; 13,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	5	(3,0; 6,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	bez zátěže x 5 kg	2	(-48,0; 62,0)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	23,5	(-60,0; 67,1)	18	0,6	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-3	(-79,0; 42,1)	16	1	nezamítáme H0
COP path length	bez zátěže x 5 kg	21,5	(-4,1; 42,0)	19	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,5	(-40,0; 32,0)	15	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-29,5	(-48,0; 12,0)	13	0,38	nezamítáme H0
COP average velocity	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 1,0)	17	0,25	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	13	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-2,0; 0,0)	9	0,17	nezamítáme H0
Forefoot L	bez zátěže x 5 kg	4,5	(3,0; 8,0)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	4,5	(3,0; 10,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0,5	(-2,0; 3,0)	16	0,71	nezamítáme H0
Forefoot R	bez zátěže x 5 kg	3,5	(2,0; 6,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	4	(0,0; 6,0)	21	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1,5	(-4,0; 3,0)	18	0,47	nezamítáme H0
Backfoot L	bez zátěže x 5 kg	-4,5	(-9,0; -3,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-5	(-12,0; -2,0)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(-4,0; 2,0)	14	1	nezamítáme H0
Backfoot R	bez zátěže x 5 kg	-3,5	(-5,0; -2,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-4,5	(-6,0; 0,0)	8	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-2	(-4,0; 3,0)	12	0,28	nezamítáme H0
Total L	bez zátěže x 5 kg	5	(4,0; 7,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	8	(7,0; 10,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	4	(2,0; 5,0)	25	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	bez zátěže x 5 kg	-5	(-7,0; -4,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-8	(-10,0; -7,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4	(-5,0; -2,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>

**Příloha 8. Výsledky statistických hypotéz H1 a H2 chůze**

Chůze – batoh v obou ramenech						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	8	0,21	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	5	0,21	nezamítáme H0
Step length R	bez zátěže x 5 kg	0	(0,0; 1,0)	11	0,65	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	0,85	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	8	0,38	nezamítáme H0
Step width	bez zátěže x 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(0,0; 1,0)	12	0,66	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	8	0,65	nezamítáme H0
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,55	(-0,8; -0,3)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-0,85	(-1,4; -0,7)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,5; -0,2)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	-0,3	(-0,6; -0,2)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-0,75	(-1,2; -0,5)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,6; -0,1)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-1,1	(-1,4; -0,7)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,85	(-2,2; -1,4)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,85	(-1,1; -0,7)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	0,15	(-2,3; 1,1)	17	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,6	(-3,3; 1,7)	15	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,2	(-1,9; 1,5)	15	0,86	nezamítáme H0
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	0,85	(-2,3; 1,5)	18	0,36	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,45	(-3,5; 2,6)	17	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,1	(-1,8; 0,7)	15	1	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	5,15	(3,9; 7,3)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	6,5	(3,1; 8,1)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1,1	(0,0; 3,1)	21	0,07	nezamítáme H0
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	3,45	(2,1; 6,3)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	5,95	(3,2; 8,8)	25	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	2,25	(-0,1; 3,7)	21	0,11	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	0,1	(-0,9; 1,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,05	(-0,5; 0,8)	16	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,05	(-0,7; 0,3)	15	1	nezamítáme H0

Chůze – taška na rameni ipsi vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 1,0)	21	0,07	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	18	0,18	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,5	(-1,0; 1,0)	16	0,57	nezamítáme H0

Step length R	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	17	0,11	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	19	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,29	nezamítáme H0
Step width	bez zátěže x 5 kg	2	(1,0; 2,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	3	(2,0; 4,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(1,0; 2,0)	24	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,65	(-1,0; -0,2)	5	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-0,75	(-1,2; -0,6)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,6; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	-0,15	(-0,4; 0,1)	11	0,26	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,3	(-0,4; 0,2)	13	0,38	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,05	(-0,2; 0,1)	12	0,57	nezamítáme H0
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,9	(-1,3; -0,2)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,15	(-1,7; -0,5)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,7; 0,1)	11	0,11	nezamítáme H0
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	-2,95	(-7,1; 0,6)	11	0,11	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-4,25	(-10,0; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1,25	(-3,7; -0,2)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	2,65	(0,6; 4,2)	22	0,05	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	3,05	(-2,3; 5,9)	17	0,72	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1,2	(-0,7; 2,5)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	-0,05	(-4,3; 1,9)	14	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-3,85	(-7,5; 0,8)	11	0,11	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,9	(-3,1; 0,3)	12	0,22	nezamítáme H0
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	2,05	(-3,8; 3,8)	18	0,6	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1,9	(-6,4; 5,8)	15	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,15	(-3,6; 1,2)	14	0,86	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	-2,3	(-3,3; -0,3)	9	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-2,45	(-3,8; -0,8)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,3	(-1,4; 0,7)	13	0,47	nezamítáme H0

Chůze – taška na rameni ipsi vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,14	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	14	0,85	nezamítáme H0
Step length R	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	2	(0,0; 3,0)	19	0,09	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,29	nezamítáme H0
Step width	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	3	(2,0; 3,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	2	(2,0; 2,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,05	(-0,4; 0,2)	12	0,57	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,1	(-0,3; 0,2)	12	0,36	nezamítáme H0

	5 kg x 10 kg	-0,05	(-0,2; 0,0)	9	0,23	nezamítáme H0
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	-0,5	(-0,9; -0,4)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,05	(-1,4; -0,5)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,8; -0,1)	6	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,85	(-1,2; -0,1)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,45	(-1,7; -0,4)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,45	(-0,8; -0,1)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	2,6	(0,2; 5,9)	22	0,05	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	2,1	(-3,4; 4,6)	20	0,22	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,45	(-2,7; 1,7)	17	0,86	nezamítáme H0
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	-0,2	(-2,8; 1,2)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-3,55	(-5,8; 1,0)	13	0,38	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1	(-2,7; 0,3)	11	0,15	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	3,15	(-1,2; 4,8)	19	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,05	(-4,0; 4,0)	16	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-2,3	(-5,3; -0,1)	10	0,05	nezamítáme H0
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	0,7	(-2,3; 3,9)	17	0,72	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1,5	(-6,0; 2,4)	14	0,6	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1,8	(-4,6; 0,2)	13	0,38	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	1,85	(1,3; 2,4)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	1,35	(0,3; 2,7)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,3	(-1,0; 0,8)	14	0,6	nezamítáme H0

Chůze – taška kontra vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	1	(-2,0; 1,0)	17	0,46	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	21	0,07	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,15	nezamítáme H0
Step length R	bez zátěže x 5 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,29	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(1,0; 2,0)	23	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	18	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step width	bez zátěže x 5 kg	1,5	(1,0; 2,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	2	(1,0; 3,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,009	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,6	(-0,8; -0,4)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,15	(-1,4; -0,8)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,55	(-0,7; -0,4)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	0	(-0,1; 0,3)	14	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,2	(-0,2; 0,5)	18	0,36	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(-0,1; 0,2)	15	1	nezamítáme H0
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,65	(-0,9; -0,4)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,35	(-1,6; -0,7)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,6	(-0,7; -0,2)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Length of	bez zátěže x 5 kg	-2,95	(-4,3; 1,1)	12	0,22	nezamítáme H0



gait line L	bez zátěže x 10 kg	-4,15	(-8,8; -0,8)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-1,7	(-3,9; 0,2)	12	0,22	nezamítáme H0
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	1,6	(-4,7; 5,5)	19	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	3,75	(-4,5; 5,2)	20	0,22	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1,55	(-0,3; 3,4)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	-2,9	(-6,0; 0,7)	13	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1,35	(-5,6; 4,3)	13	0,47	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1	(-0,2; 3,4)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	-0,8	(-6,1; 2,0)	15	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-1,75	(-7,4; 3,8)	15	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	2	(-0,7; 3,9)	19	0,38	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	-1,7	(-2,4; -0,6)	7	0,003	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-2,65	(-3,5; -0,9)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-4	(-1,3; -0,1)	9	0,03	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška kontra vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	0,5	(0,0; 2,0)	16	0,33	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,05	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	17	0,06	nezamítáme H0
Step length R	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 1,0)	20	0,1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	18	0,18	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0	(0,0; 1,0)	12	0,5	nezamítáme H0
Step width	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	21	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	3	(2,0; 3,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	21	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	0,05	(-0,3; 0,3)	16	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,1	(-0,2; 0,5)	17	0,46	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,05	(-0,2; 0,2)	16	0,71	nezamítáme H0
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	-0,55	(-0,9; -0,4)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,3	(-1,7; -1,1)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,65	(-0,9; -0,5)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,65	(-1,1; -0,5)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,35	(-1,7; -1,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,65	(-0,9; -0,4)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	1,85	(-1,8; 3,0)	19	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1,95	(-1,3; 3,5)	20	0,22	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,3	(-0,6; 1,8)	16	1	nezamítáme H0
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	-1,75	(-5,2; 2,1)	13	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-3	(-7,8; -0,9)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,75	(-2,5; 0,7)	12	0,28	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	-2,5	(-3,8; 1,0)	15	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,5	(-2,6; 4,1)	17	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	3,3	(1,1; 5,3)	23	0,02	<b>zamítáme H0</b>

Single support line R	bez zátěže x 5 kg	0,7	(-5,5; 2,9)	17	0,86	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0	(-4,7; 5,8)	16	1	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1,6	(-1,0; 3,9)	20	0,22	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	1,3	(0,2; 2,4)	22	0,05	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	2,05	(0,4; 3,9)	22	0,05	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1	(0,5; 1,5)	22	0,05	nezamítáme H0

Chůze – taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	17	0,25	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 3,0)	20	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	19	0,003	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 1,0)	19	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	18	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Step width	bez zátěže x 5 kg	3	(2,0; 4,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	4	(3,0; 5,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	1	(1,0; 2,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,8	(-0,9; -0,4)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-0,8	(-1,0; -0,7)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,1	(-0,2; 0,1)	12	0,46	nezamítáme H0
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	0	(-0,2; 0,3)	15	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,15	(-0,6; 0,2)	12	0,28	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-0,15	(-0,3; 0,0)	8	0,04	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,75	(-1,0; -0,4)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,15	(-1,5; -0,4)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,6; 0,0)	8	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	-1	(-3,9; 1,1)	13	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-2,85	(-5,9; -0,8)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	5 kg x 10 kg	-1,35	(-2,8; -0,2)	9	0,03	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	1	(-4,8; 3,3)	19	0,38	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,7	(-4,9; 5,2)	17	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,35	(-0,8; 1,6)	17	0,86	nezamítáme H0
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	-0,3	(-2,2; 4,8)	16	1	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	0,7	(-4,0; 4,3)	17	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	0,75	(-2,6; 1,5)	18	0,6	nezamítáme H0
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	1,1	(-4,1; 4,1)	18	0,6	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	1,5	(-3,5; 5,6)	7	0,86	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	1,15	(-1,2; 2,8)	19	0,38	nezamítáme H0
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	0,4	(-1,1; 0,8)	20	0,22	nezamítáme H0
	bez zátěže x 10 kg	-0,5	(-3,2; 0,4)	14	0,72	nezamítáme H0
	5 kg x 10 kg	-1,5	(-2,0; -0,4)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H <sub>0</sub>
Step length L	bez zátěže x 5 kg	0	(0,0; 1,0)	15	0,42	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,05	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,03	<b>zamítáme H<sub>0</sub><sup>1</sup></b>
Step length R	bez zátěže x 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,02	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	bez zátěže x 10 kg	2	(1,0; 3,0)	22	0,004	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	5 kg x 10 kg	1	(0,0; 1,0)	20	0,004	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
Step width	bez zátěže x 5 kg	2,5	(2,0; 3,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	bez zátěže x 10 kg	4	(3,0; 5,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	5 kg x 10 kg	2	(1,0; 2,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
Stance phase L	bez zátěže x 5 kg	-0,1	(-0,4; 0,2)	14	0,86	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	-0,05	(-0,4; 0,2)	14	0,86	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	-0,05	(-0,3; 0,2)	12	0,57	nezamítáme H <sub>0</sub>
Stance phase R	bez zátěže x 5 kg	-0,8	(-1,0; -0,4)	1	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,1	(-1,4; -0,6)	2	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,7; -0,1)	6	0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
Double stance	bez zátěže x 5 kg	-0,9	(-1,2; -0,7)	4	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	bez zátěže x 10 kg	-1,35	(-1,6; -1,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
	5 kg x 10 kg	-0,4	(-0,7; -0,1)	8	0,007	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
Length of gait line L	bez zátěže x 5 kg	0,25	(-5,2; 2,3)	18	0,6	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	0,7	(-0,5; 4,0)	20	0,22	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	0,65	(-0,8; 1,2)	17	0,72	nezamítáme H <sub>0</sub>
Length of gait line R	bez zátěže x 5 kg	0,35	(-1,8; 1,4)	18	0,6	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	-1,9	(-7,3; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	-0,1	(-1,8; 0,3)	14	0,6	nezamítáme H <sub>0</sub>
Single support line L	bez zátěže x 5 kg	-0,95	(-2,7; 1,4)	14	0,6	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	2,45	(-2,3; 3,6)	20	0,22	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	2,4	(1,0; 3,3)	23	0,02	<b>zamítáme H<sub>0</sub></b>
Single support line R	bez zátěže x 5 kg	1,7	(-2,1; 4,4)	18	0,47	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	1,05	(-2,0; 4,8)	19	0,38	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	2,25	(-0,6; 2,8)	19	0,38	nezamítáme H <sub>0</sub>
Lateral symmetry	bez zátěže x 5 kg	0,65	(-0,4; 1,3)	19	0,28	nezamítáme H <sub>0</sub>
	bez zátěže x 10 kg	1,1	(-0,2; 2,1)	19	0,28	nezamítáme H <sub>0</sub>
	5 kg x 10 kg	0,2	(-0,5; 0,7)	20	0,22	nezamítáme H <sub>0</sub>

<sup>1</sup> V parametru step length L 5 kg x 10 kg chůze taška v ruce vpravo došlo k zamítnutí nulové hypotézy, i když vyšel bodový odhad 0. Jak je napsáno na začátku kapitoly výsledky, znaménkový test dělá to, že vyloučí všechny nulové hodnoty a pak porovnává počet kladných a záporných hodnot. V této situaci došlo k tomu, že 14 rozdílů bylo kladných, 14 nulových a 4 záporné. Mediánem tohoto statistického souboru (a tedy i bodovým odhadem) je nula, ale počet kladných hodnot výrazně převyšuje počet záporných hodnot, a proto došlo k zamítnutí hypotézy.

### Příloha 9. Výsledky statistických hypotéz H3 stoj

Stoj – batoh vs. taška ipsi vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TI 5 kg	1,5	(-54,0; 53,0)	16	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	22,5	(-37,0; 54,0)	18	0,6	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TI 5 kg	4,5	(-24,1; 23,0)	17	0,72	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	25	(-27,0; 53,1)	19	0,38	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TI 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	1	(-2,0; 0,0)	17	0,58	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TI 5 kg	2,5	(1,0; 5,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	8	(4,0; 9,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TI 5 kg	2	(-4,0; 9,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	5	(2,0; 8,0)	25	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	B 5 kg x TI 5 kg	-2,5	(-5,0; -1,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-8	(-9,0; -4,0)	2	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TI 5 kg	-2	(-8,0; 4,0)	15	0,86	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-5,5	(-10,0; -3,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total L	B 5 kg x TI 5 kg	-5	(-7,0; -4,0)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-10,5	(-12,0; -9,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TI 5 kg	5	(4,0; 7,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	10,5	(9,0; 12,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – batoh vs. taška ipsi vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TI 5 kg	-10	(-63,0; 30,1)	15	0,86	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	10	(-22,1; 63,0)	19	0,38	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TI 5 kg	1	(-29,0; 36,0)	16	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-10	(-29,0; 21,1)	14	0,6	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TI 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	15	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	11	0,84	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TI 5 kg	2	(1,0; 4,0)	22	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	4	(1,0; 9,0)	23	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TI 5 kg	1,5	(-4,0; 5,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	4,5	(1,0; 8,0)	22	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	B 5 kg x TI 5 kg	-2	(-4,0; -1,0)	10	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-3	(-9,0; -1,0)	8	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TI 5 kg	-1	(-3,0; 4,0)	15	0,86	nezamítáme H0

	B 10 kg x TI 10 kg	-7	(-9,0; -2,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total L	B 5 kg x TI 5 kg	4	(3,0; 5,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	8	(7,0; 9,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TI 5 kg	-4	(-5,0; -3,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-8	(-9,0; -7,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – batoh vs. taška kontra vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TK 5 kg	15	(-18,0; 54,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-30,5	(-79,0; 42,0)	12	0,22	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TK 5 kg	8,5	(-18,0; 39,0)	20	0,22	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(-21,1; 39,0)	16	1	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TK 5 kg	0	(0,0; 2,0)	15	0,42	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	12	1	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TK 5 kg	6	(2,0; 7,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	5,5	(4,0; 10,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TK 5 kg	2	(1,0; 8,0)	22	0,03	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	4	(-2,0; 6,0)	19	0,28	nezamítáme H0
Backfoot L	B 5 kg x TK 5 kg	-6	(-8,0; -2,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-6	(-10,0; -4,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TK 5 kg	-2	(-8,0; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-4	(-9,0; 2,0)	12	0,28	nezamítáme H0
Total L	B 5 kg x TK 5 kg	-5	(-7,0; -4,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-9,5	(-12,0; -7,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TK 5 kg	5	(4,0; 7,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	9	(7,0; 12,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – batoh vs. taška kontra vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TK 5 kg	-13	(-39,0; 40,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	5,5	(-22,1; 64,0)	19	0,38	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TK 5 kg	-6,5	(-24,0; 13,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-14	(-39,0; 50,0)	14	0,6	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,42	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 2,0)	13	0,85	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TK 5 kg	3,5	(3,0; 6,0)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	4	(1,0; 9,0)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TK 5 kg	4	(-3,0; 7,0)	20	0,22	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	5,5	(2,0; 8,0)	25	0,002	<b>zamítáme H0</b>

Backfoot L	B 5 kg x TK 5 kg	-3,5	(-6,0; -3,0)	7	0,005	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-4	(-9,0; -1,0)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TK 5 kg	-3,5	(-5,0; 3,0)	13	0,38	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-6	(-9,0; -3,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total L	B 5 kg x TK 5 kg	3	(2,0; 4,0)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	7,5	(5,0; 10,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TK 5 kg	-3	(-4,0; -2,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-7,5	(-10,0; -5,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – batoh vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TK 5 kg	21	(-15,0; 66,1)	20	0,22	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	36,5	(-102,0; 137,0)	18	0,47	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TK 5 kg	18,5	(-2,0; 55,0)	21	0,11	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	15,5	(-24,0; 60,0)	17	0,86	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,0; 2,0)	16	0,23	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(-1,0; 2,0)	17	0,72	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TK 5 kg	6	(3,0; 8,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	6	(4,0; 9,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TK 5 kg	2,5	(-2,0; 7,0)	19	0,28	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	7	(2,0; 12,0)	24	0,003	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	B 5 kg x TK 5 kg	-6	(-8,0; -3,0)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-6	(-9,0; -4,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TK 5 kg	-2	(-6,0; 3,0)	13	0,47	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-7,5	(-12,0; -3,0)	7	0,003	<b>zamítáme H0</b>
Total L	B 5 kg x TK 5 kg	-7,5	(-10,0; -6,0)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-12	(-14,0; -9,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TK 5 kg	7,5	(6,0; 10,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	12	(9,0; 14,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – batoh vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	B 5 kg x TK 5 kg	27	(-30,1; 75,1)	18	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	45,5	(-26,1; 94,3)	20	0,22	nezamítáme H0
COP path length	B 5 kg x TK 5 kg	13,5	(-17,0; 24,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	5	(-28,0; 30,0)	17	0,86	nezamítáme H0
COP average velocity	B 5 kg x TK 5 kg	0	(0,0; 1,0)	15	0,42	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	15	0,7	nezamítáme H0
Forefoot L	B 5 kg x TK 5 kg	4	(2,0; 6,0)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>

	B 10 kg x TK 10 kg	5	(2,0; 11,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Forefoot R	B 5 kg x TK 5 kg	3	(-2,0; 7,0)	19	0,2	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	3,5	(2,0; 6,0)	23	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	B 5 kg x TK 5 kg	-5	(-7,0; -2,0)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-5	(-11,0; -1,0)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot R	B 5 kg x TK 5 kg	-3	(-6,0; 3,0)	12	0,36	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-4	(-7,0; -2,0)	5	0,003	<b>zamítáme H0</b>
Total L	B 5 kg x TK 5 kg	6	(5,0; 7,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	9,5	(8,0; 11,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Total R	B 5 kg x TK 5 kg	-6	(-7,0; -5,0)	1	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-9,5	(-11,0; -8,0)	0	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Stoj – taška ipsi vlevo vs. taška kontra vlevo

Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TK 5 kg	12	(-38,0; 55,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-46,5	(-98,1; 3,0)	12	0,22	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TK 5 kg	3	(-23,0; 26,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-26,5	(-50,0; 19,0)	13	0,38	nezamítáme H0
COP average velocity	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	13	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-1	(-1,0; 1,0)	13	0,58	nezamítáme H0
Forefoot L	TI 5 kg x TK 5 kg	1	(-1,0; 3,0)	17	0,34	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,5	(-4,0; 2,0)	13	0,71	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-3,0; 4,0)	15	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-2	(-4,0; 1,0)	12	0,28	nezamítáme H0
Backfoot L	TI 5 kg x TK 5 kg	-1	(-3,0; 1,0)	11	0,34	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,5	(-2,0; 4,0)	16	0,71	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-4,0; 3,0)	15	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	2	(-1,0; 4,0)	19	0,28	nezamítáme H0
Total L	TI 5 kg x TK 5 kg	-1	(-2,0; 1,0)	12	0,46	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,5	(-2,0; 1,0)	12	0,57	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TK 5 kg	1	(-1,0; 2,0)	17	0,46	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,5	(-1,0; 2,0)	16	0,57	nezamítáme H0

Stoj – taška ipsi vpravo vs. taška kontra vpravo

Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TK 5 kg	-11,5	(-60,0; 27,1)	16	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-9	(-39,0; 43,1)	13	0,38	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TK 5 kg	-9	(-41,0; 27,0)	15	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	10,5	(-0,1; 21,0)	21	0,07	nezamítáme H0

COP average velocity	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	13	0,85	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(0,0; 1,0)	13	0,68	nezamítáme H0
Forefoot L	TI 5 kg x TK 5 kg	2,5	(-1,0; 5,0)	18	0,26	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-2,5	(-6,0; 2,0)	14	0,6	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TK 5 kg	2	(0,0; 4,0)	21	0,07	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	1	(-2,0; 4,0)	17	0,72	nezamítáme H0
Backfoot L	TI 5 kg x TK 5 kg	-2,5	(-5,0; 1,0)	11	0,26	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	2	(-3,0; 6,0)	17	0,86	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TK 5 kg	-2	(-4,0; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,5	(-2,0; 3,0)	16	1	nezamítáme H0
Total L	TI 5 kg x TK 5 kg	-1	(-2,0; 0,0)	10	0,1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-1	(-2,0; 1,0)	12	0,46	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	1	(-1,0; 2,0)	17	0,46	nezamítáme H0

Stoj – taška ipsi vlevo vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TR 5 kg	34,5	(-29,0; 71,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-13,5	(-104,0; 93,0)	15	0,86	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TR 5 kg	14	(-9,0; 35,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	4,5	(-29,0; 40,0)	17	0,86	nezamítáme H0
COP average velocity	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 1,0)	15	0,21	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	15	0,7	nezamítáme H0
Forefoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	2	(-1,0; 4,0)	19	0,28	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-2,0; 1,0)	13	1	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	3	(1,0; 4,0)	22	0,05	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,5	(0,0; 5,0)	19	0,05	nezamítáme H0
Backfoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	-2	(-4,0; 1,0)	12	0,28	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-1,0; 2,0)	12	1	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	-3	(-4,0; -1,0)	10	0,05	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1	(-5,0; 0,0)	9	0,12	nezamítáme H0
Total L	TI 5 kg x TR 5 kg	-2	(-4,0; 0,0)	8	0,04	zamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-2	(-4,0; 0,0)	9	0,06	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TR 5 kg	2	(0,0; 4,0)	20	0,04	zamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	2	(0,0; 4,0)	20	0,06	nezamítáme H0

Stoj – taška ipsi vpravo vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TR 5 kg	16	(-23,0; 84,0)	19	0,38	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	60	(-16,0; 87,0)	20	0,22	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TR 5 kg	4	(-31,0; 42,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-7	(-33,0; 35,0)	15	0,86	nezamítáme H0
COP average velocity	TI 5 kg x TR 5 kg	0,5	(-1,0; 1,0)	16	0,57	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	14	1	nezamítáme H0



Forefoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	3	(-1,0; 5,0)	20	0,15	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-2	(-4,0; 4,0)	14	0,6	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	1	(-1,0; 3,0)	17	0,58	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1,5	(-2,0; 1,0)	13	0,58	nezamítáme H0
Backfoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	-3	(-5,0; 1,0)	11	0,15	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,5	(-4,0; 4,0)	17	0,86	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	-1	(-3,0; 1,0)	13	0,58	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	2	(-1,0; 4,0)	19	0,2	nezamítáme H0
Total L	TI 5 kg x TR 5 kg	1,5	(0,0; 4,0)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	1	(-1,0; 3,0)	19	0,28	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,5	(-4,0; 0,0)	9	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1	(-3,0; 1,0)	12	0,28	nezamítáme H0

Stoj – taška kontra vlevo vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TR 5 kg	14,5	(-22,0; 32,0)	17	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	3	(-50,0; 146,0)	16	1	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TR 5 kg	8,5	(-8,0; 15,0)	19	0,38	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	18	(-5,0; 50,0)	19	0,28	nezamítáme H0
COP average velocity	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 0,0)	10	0,81	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0,5	(0,0; 2,0)	16	0,15	nezamítáme H0
Forefoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,09	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	1	(-2,0; 2,0)	17	0,58	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	1,5	(-3,0; 4,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	5	(2,0; 6,0)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	-1	(-2,0; 0,0)	9	0,09	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1	(-2,0; 2,0)	13	0,58	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,5	(-4,0; 3,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-5	(-6,0; -2,0)	7	0,005	<b>zamítáme H0</b>
Total L	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,5	(-3,0; 0,0)	8	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1,5	(-4,0; 0,0)	10	0,14	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TR 5 kg	1,5	(0,0; 3,0)	20	0,04	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,5	(0,0; 4,0)	19	0,14	nezamítáme H0

Stoj – taška kontra vpravo vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Konfidenční elipsa	TI 5 kg x TR 5 kg	23,5	(-48,0; 105,0)	19	0,38	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	4	(-30,0; 31,1)	18	0,6	nezamítáme H0
COP path length	TI 5 kg x TR 5 kg	17	(-13,0; 41,0)	19	0,28	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-11,5	(-53,0; 31,0)	14	0,6	nezamítáme H0
COP average velocity	TI 5 kg x TR 5 kg	1	(0,0; 2,0)	18	0,12	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-2,0; 1,0)	12	0,7	nezamítáme H0
Forefoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-1,0; 2,0)	15	1	nezamítáme H0

	TI 10 kg x TR 10 kg	0,5	(-2,0; 2,0)	16	0,71	nezamítáme H0
Forefoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	-1	(-5,0; 2,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-3	(-4,0; -1,0)	7	0,005	<b>zamítáme H0</b>
Backfoot L	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-2,0; 1,0)	14	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,5	(-2,0; 2,0)	13	0,71	nezamítáme H0
Backfoot R	TI 5 kg x TR 5 kg	1	(-2,0; 5,0)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	2,5	(1,0; 4,0)	22	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Total L	TI 5 kg x TR 5 kg	2	(1,0; 4,0)	23	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	2	(0,0; 3,0)	20	0,06	nezamítáme H0
Total R	TI 5 kg x TR 5 kg	-2	(-4,0; -1,0)	5	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	-2	(-3,0; 0,0)	9	0,06	nezamítáme H0

### Příloha 10. Výsledky statistických hypotéz H3 chůze

Chůze – batoh vs. taška ipsi vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TI 5 kg	1	(0,0; 1,0)	21	0,006	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	1	(0,0; 2,0)	18	0,08	nezamítáme H0
Step length R	B 5 kg x TI 5 kg	1	(0,0; 1,0)	18	0,12	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	1	(1,0; 2,0)	23	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step width	B 5 kg x TI 5 kg	2	(1,0; 2,0)	23	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	2	(2,0; 3,0)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TI 5 kg	0	(-0,2; 0,2)	14	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	0,1	(0,0; 0,4)	19	0,14	nezamítáme H0
Stance phase R	B 5 kg x TI 5 kg	0,3	(0,1; 0,5)	24	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	0,6	(0,3; 1,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	B 5 kg x TI 5 kg	0,3	(-0,2; 0,7)	20	0,15	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	0,7	(0,4; 1,3)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	B 5 kg x TI 5 kg	-3	(-5,8; -0,6)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-5,6	(-6,9; -2,7)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	B 5 kg x TI 5 kg	0,8	(-0,3; 3,4)	21	0,11	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	2,65	(0,4; 5,4)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
Single support line L	B 5 kg x TI 5 kg	-6,85	(-10,1; -2,2)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-8,95	(-14,6; -5,5)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TI 5 kg	-3,35	(-4,7; -0,2)	10	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-6,3	(-8,2; -2,6)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TI 5 kg	-1,4	(-2,4; -0,4)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-2,6	(-3,6; -1,1)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – batoh vs. taška ipsi vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TI 5 kg	1	(1,0; 2,0)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	1	(0,0; 2,0)	21	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	B 5 kg x TI 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,01	<b>zamítáme H0</b>
Step width	B 5 kg x TI 5 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,23	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	2	(2,0; 3,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TI 5 kg	0,45	(0,2; 0,6)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	0,95	(0,6; 1,2)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	B 5 kg x TI 5 kg	-0,1	(-0,3; 0,1)	12	0,46	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-0,1	(-0,6; 0,1)	13	0,58	nezamítáme H0
Double stance	B 5 kg x TI 5 kg	0,2	(-0,1; 0,5)	20	0,15	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	0,7	(0,4; 1,4)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	B 5 kg x TI 5 kg	1,8	(0,3; 4,2)	23	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	1,75	(-0,2; 3,9)	20	0,22	nezamítáme H0
Length of gait line R	B 5 kg x TI 5 kg	-1,9	(-4,4; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	B 10 kg x TI 10 kg	-2,5	(-4,6; 0,3)	11	0,11	nezamítáme H0
Single support line L	B 5 kg x TI 5 kg	-3	(-5,2; -1,0)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-5,4	(-8,5; -3,6)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TI 5 kg	-3,75	(-6,4; -1,9)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	-7,4	(-10,3; -5,5)	3	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TI 5 kg	1,55	(0,6; 2,4)	23	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TI 10 kg	1,55	(0,8; 2,5)	22	0,05	nezamítáme H0

Chůze – batoh vs. taška kontra vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TK 5 kg	1	(-1,0; 1,0)	19	0,2	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	2	(1,0; 2,0)	22	0,004	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,23	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(1,0; 2,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step width	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 2,0)	20	0,004	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	2	(1,0; 2,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TK 5 kg	0,1	(-0,3; 0,2)	17	0,72	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-0,35	(-0,5; 0,2)	11	0,15	nezamítáme H0
Stance phase R	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,1; 0,8)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	0,95	(0,7; 1,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double	B 5 kg x TK 5 kg	0,35	(0,0; 0,9)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>

stance	B 10 kg x TK 10 kg	0,5	(0,2; 1,0)	25	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	B 5 kg x TK 5 kg	-2,2	(-4,2; 0,1)	11	0,15	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-2,9	(-5,8; -1,1)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	B 5 kg x TK 5 kg	0,55	(-2,7; 2,1)	19	0,28	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	2,65	(-0,7; 4,9)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line L	B 5 kg x TK 5 kg	-6,8	(-11,6; -2,0)	4	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-8,65	(-13,1; -3,4)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TK 5 kg	-7	(-9,5; -3,6)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-5,85	(-8,5; -2,8)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TK 5 kg	-1,8	(-2,2; -0,7)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-2,3	(-3,5; -1,6)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – batoh vs. taška kontra vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 2,0)	17	0,11	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	2	(0,0; 2,0)	21	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 1,0)	17	0,17	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,05	nezamítáme H0
Step width	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 1,0)	20	0,004	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	2	(2,0; 3,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,4; 0,9)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(0,8; 1,6)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	B 5 kg x TK 5 kg	-0,15	(-0,4; 0,1)	13	0,38	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-0,45	(-0,8; -0,2)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	B 5 kg x TK 5 kg	0,3	(0,1; 0,8)	22	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,6	(0,2; 1,0)	24	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	B 5 kg x TK 5 kg	0,95	(-1,2; 3,1)	18	0,47	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1,75	(-0,8; 5,2)	19	0,38	nezamítáme H0
Length of gait line R	B 5 kg x TK 5 kg	-2,1	(-4,9; 0,6)	14	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-4	(-4,8; -2,3)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Single support line L	B 5 kg x TK 5 kg	-7,95	(-9,7; -6,2)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-6,6	(-8,9; -3,1)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TK 5 kg	-5,4	(-7,9; -3,0)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-5,8	(-7,1; -2,4)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TK 5 kg	1,05	(0,2; 1,7)	22	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1,9	(1,1; 3,1)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – batoh vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 2,0)	21	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	2	(0,0; 3,0)	21	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,15	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(1,0; 2,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step width	B 5 kg x TK 5 kg	2	(1,0; 4,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	4	(3,0; 5,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TK 5 kg	-0,1	(-0,4; 0,1)	13	0,47	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,05	(-0,1; 0,5)	16	0,86	nezamítáme H0
Stance phase R	B 5 kg x TK 5 kg	0,45	(0,2; 0,8)	24	0,003	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	0,55	(0,4; 0,9)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	B 5 kg x TK 5 kg	0,4	(0,0; 0,8)	20	0,06	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,55	(0,3; 1,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line L	B 5 kg x TK 5 kg	-1,85	(-4,2; 1,0)	14	0,6	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-2,5	(-4,0; -0,3)	10	0,05	nezamítáme H0
Length of gait line R	B 5 kg x TK 5 kg	0,1	(-1,9; 3,1)	16	1	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,6	(-0,4; 4,9)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line L	B 5 kg x TK 5 kg	-3	(-10,0; 0,2)	11	0,15	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-5,35	(-9,8; -2,6)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TK 5 kg	-3,7	(-7,0; -1,1)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-3,75	(-6,1; -1,5)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TK 5 kg	0,35	(-0,8; 1,1)	18	0,47	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-1,2	(-3,0; 0,1)	11	0,15	nezamítáme H0

Chůze – batoh vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	B 5 kg x TK 5 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,09	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(0,0; 2,0)	21	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Step length R	B 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 1,0)	17	0,06	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(1,0; 2,0)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Step width	B 5 kg x TK 5 kg	2	(1,0; 3,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	4	(3,0; 5,0)	32	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	B 5 kg x TK 5 kg	0,45	(0,2; 0,7)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	1	(0,6; 1,2)	31	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	B 5 kg x TK 5 kg	-0,15	(-0,4; -0,1)	8	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-0,35	(-0,6; 0,1)	11	0,15	nezamítáme H0
Double stance	B 5 kg x TK 5 kg	0,2	(-0,1; 0,5)	19	0,2	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,8	(0,4; 1,2)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>

Length of gait line L	B 5 kg x TK 5 kg	-0,3	(-1,9; 1,8)	13	0,38	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,65	(-0,6; 3,1)	18	0,6	nezamítáme H0
Length of gait line R	B 5 kg x TK 5 kg	-1,6	(-4,1; -0,4)	10	0,05	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-3,1	(-4,2; -1,0)	8	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Single support line L	B 5 kg x TK 5 kg	-5,8	(-7,6; -3,2)	5	<0,001	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	-5,65	(-8,2; -1,9)	7	0,002	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	B 5 kg x TK 5 kg	-3,05	(-6,0; -0,5)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	B 10 kg x TK 10 kg	-3	(-6,1; -1,5)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	B 5 kg x TK 5 kg	0,55	(-0,1; 1,5)	20	0,22	nezamítáme H0
	B 10 kg x TK 10 kg	0,95	(-0,3; 1,7)	19	0,38	nezamítáme H0

Chůze – taška ipsi vlevo vs. taška kontra vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	7	0,13	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,54	nezamítáme H0
Step length R	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	9	0,66	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(0,0; 1,0)	15	0,13	nezamítáme H0
Step width	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	7	0,19	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-1	(-1,0; 0,0)	5	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	TI 5 kg x TK 5 kg	0,05	(-0,3; 0,2)	16	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,35	(-0,7; -0,1)	9	0,03	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	TI 5 kg x TK 5 kg	0,1	(-0,1; 0,3)	17	0,46	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,2	(0,0; 0,5)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	TI 5 kg x TK 5 kg	0,1	(-0,2; 0,4)	18	0,36	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,1	(-0,3; 0,3)	17	0,34	nezamítáme H0
Length of gait line L	TI 5 kg x TK 5 kg	1,1	(-0,6; 2,5)	20	0,22	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	1,55	(0,0; 2,5)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	TI 5 kg x TK 5 kg	0,4	(-0,7; 1,3)	17	0,58	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,45	(-1,0; 2,2)	17	0,86	nezamítáme H0
Single support line L	TI 5 kg x TK 5 kg	-1,1	(-2,8; 0,6)	12	0,22	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	2,7	(1,1; 3,7)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	TI 5 kg x TK 5 kg	-2,15	(-3,5; -0,7)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,05	(-1,5; 1,8)	16	1	nezamítáme H0
Lateral symmetry	TI 5 kg x TK 5 kg	0,15	(-0,6; 0,8)	17	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,55	(-1,1; 0,1)	11	0,11	nezamítáme H0

Chůze – taška ipsi vpravo vs. taška kontra vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	7	0,26	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(0,0; 1,0)	11	0,48	nezamítáme H0
Step length R	TI 5 kg x TK 5 kg	-0,5	(-1,0; 0,0)	7	0,09	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	8	0,21	nezamítáme H0
Step width	TI 5 kg x TK 5 kg	1	(0,0; 1,0)	17	0,11	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	6	0,17	nezamítáme H0
Stance phase L	TI 5 kg x TK 5 kg	0,1	(0,0; 0,3)	18	0,12	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,25	(0,1; 0,4)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	TI 5 kg x TK 5 kg	-0,15	(-0,3; 0,3)	13	0,47	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,4	(-0,5; -0,2)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	TI 5 kg x TK 5 kg	0	(-0,4; 0,6)	15	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0	(-0,3; 0,1)	13	1	nezamítáme H0
Length of gait line L	TI 5 kg x TK 5 kg	-0,75	(-1,7; -0,1)	10	0,05	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,05	(-0,9; 1,6)	15	1	nezamítáme H0
Length of gait line R	TI 5 kg x TK 5 kg	-0,85	(-2,0; 0,8)	13	0,38	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	-0,65	(-2,4; 0,0)	10	0,1	nezamítáme H0
Single support line L	TI 5 kg x TK 5 kg	-5,1	(-6,6; -3,2)	6	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,3	(-0,9; 2,7)	17	0,86	nezamítáme H0
Single support line R	TI 5 kg x TK 5 kg	-1,5	(-3,0; -0,6)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TK 10 kg	1,4	(0,2; 4,0)	23	0,005	<b>zamítáme H0</b>
Lateral symmetry	TI 5 kg x TK 5 kg	-0,35	(-1,5; 0,4)	14	0,72	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TK 10 kg	0,55	(0,1; 1,4)	22	0,03	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška ipsi vlevo vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	S	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 1,0)	11	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0,5	(0,0; 2,0)	16	0,23	nezamítáme H0
Step length R	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-1,0; 1,0)	11	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,54	nezamítáme H0
Step width	TI 5 kg x TR 5 kg	1	(1,0; 2,0)	22	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,5	(1,0; 2,0)	25	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	TI 5 kg x TR 5 kg	-0,05	(-0,4; 0,2)	14	0,86	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,05	(-0,3; 0,2)	13	0,71	nezamítáme H0
Stance phase R	TI 5 kg x TR 5 kg	0,25	(-0,1; 0,5)	20	0,22	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(-0,2; 0,2)	14	1	nezamítáme H0
Double stance	TI 5 kg x TR 5 kg	0,1	(0,0; 0,4)	18	0,18	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,1	(-0,3; 0,3)	14	0,6	nezamítáme H0

Length of gait line L	TI 5 kg x TR 5 kg	1,8	(-0,1; 3,6)	21	0,11	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	2,05	(0,4; 4,2)	22	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	TI 5 kg x TR 5 kg	-0,95	(-2,7; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-1	(-3,1; 0,5)	12	0,22	nezamítáme H0
Single support line L	TI 5 kg x TR 5 kg	1,2	(-0,2; 4,5)	20	0,22	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	3,25	(1,9; 5,1)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
Single support line R	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,7	(-2,7; 0,9)	11	0,15	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,05	(-0,7; 2,1)	20	0,22	nezamítáme H0
Lateral symmetry	TI 5 kg x TR 5 kg	1,55	(0,5; 2,5)	24	0,003	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,1	(0,3; 1,6)	23	0,02	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška ipsi vpravo vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	4	0,05	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(0,0; 0,0)	9	1	nezamítáme H0
Step length R	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,42	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0	(0,0; 1,0)	13	0,52	nezamítáme H0
Step width	TI 5 kg x TR 5 kg	2	(1,0; 3,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	2	(1,0; 2,0)	28	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	TI 5 kg x TR 5 kg	0,1	(-0,1; 0,2)	18	0,26	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0,1	(-0,2; 0,2)	17	0,72	nezamítáme H0
Stance phase R	TI 5 kg x TR 5 kg	0	(-0,3; 0,1)	14	1	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,3	(-0,5; 0,1)	11	0,2	nezamítáme H0
Double stance	TI 5 kg x TR 5 kg	-0,1	(-0,4; 0,2)	14	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,15	(-0,3; 0,1)	11	0,15	nezamítáme H0
Length of gait line L	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,85	(-3,1; -0,5)	5	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	-2	(-3,1; -0,1)	10	0,05	<b>zamítáme H0</b>
Length of gait line R	TI 5 kg x TR 5 kg	0,25	(-0,3; 1,4)	18	0,26	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	0,4	(-0,8; 1,3)	18	0,36	nezamítáme H0
Single support line L	TI 5 kg x TR 5 kg	-3,1	(-5,4; -0,5)	9	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	1,05	(-0,7; 3,3)	21	0,11	nezamítáme H0
Single support line R	TI 5 kg x TR 5 kg	0,4	(-1,2; 2,3)	18	0,6	nezamítáme H0
	TI 10 kg x TR 10 kg	3,2	(0,5; 6,4)	22	0,05	nezamítáme H0
Lateral symmetry	TI 5 kg x TR 5 kg	-1,15	(-1,7; -0,4)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>
	TI 10 kg x TR 10 kg	-0,7	(-1,4; -0,1)	8	0,01	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška kontra vlevo vs. taška v ruce vlevo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TK 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 1,0)	14	0,06	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0,5	(0,0; 1,0)	16	0,09	nezamítáme H0
Step length	TK 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 1,0)	11	0,82	nezamítáme H0



R	TK 10 kg x TR 10 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,83	nezamítáme H0
Step width	TK 5 kg x TR 5 kg	2	(1,0; 3,0)	26	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	2	(2,0; 3,0)	30	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,1	(-0,3; 0,2)	12	0,46	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0,3	(0,0; 0,5)	21	0,04	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase R	TK 5 kg x TR 5 kg	0	(-0,2; 0,3)	15	1	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-0,35	(-0,6; 0,0)	8	0,02	<b>zamítáme H0</b>
Double stance	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,05	(-0,4; 0,4)	14	0,86	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0,1	(-0,2; 0,4)	17	0,58	nezamítáme H0
Length of gait line L	TK 5 kg x TR 5 kg	0,45	(-0,4; 2,4)	21	0,11	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0,65	(-1,9; 2,4)	18	0,47	nezamítáme H0
Length of gait line R	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,75	(-1,7; 0,0)	10	0,07	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-1,3	(-3,6; 0,7)	12	0,28	nezamítáme H0
Single support line L	TK 5 kg x TR 5 kg	2,5	(1,3; 4,4)	26	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	1,5	(-1,2; 4,3)	20	0,22	nezamítáme H0
Single support line R	TK 5 kg x TR 5 kg	1,2	(0,2; 3,3)	24	0,007	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	2,15	(-0,4; 4,1)	20	0,22	nezamítáme H0
Lateral symmetry	TK 5 kg x TR 5 kg	1,45	(0,6; 2,2)	27	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	1,1	(0,3; 2,2)	24	0,003	<b>zamítáme H0</b>

Chůze – taška kontra vpravo vs. taška v ruce vpravo						
Parametr	Situace	Bodový odhad	Intervalový odhad	s	p-hodnota	Závěr o H0
Step length L	TK 5 kg x TR 5 kg	0	(-1,0; 0,0)	10	0,83	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0	(-1,0; 1,0)	11	1	nezamítáme H0
Step length R	TK 5 kg x TR 5 kg	0	(0,0; 1,0)	12	0,66	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	1	(0,0; 2,0)	19	0,05	nezamítáme H0
Step width	TK 5 kg x TR 5 kg	1	(1,0; 2,0)	23	0,001	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	2	(2,0; 2,0)	29	<0,001	<b>zamítáme H0</b>
Stance phase L	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,15	(-0,3; 0,3)	15	0,86	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-0,15	(-0,3; 0,1)	11	0,26	nezamítáme H0
Stance phase R	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,1	(-0,3; 0,2)	13	0,58	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	0,2	(-0,1; 0,6)	19	0,2	nezamítáme H0
Double stance	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,1	(-0,5; 0,1)	12	0,46	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-0,1	(-0,2; 0,2)	13	0,58	nezamítáme H0
Length of gait line L	TK 5 kg x TR 5 kg	-2	(-3,1; 0,9)	12	0,22	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-1,75	(-2,5; -0,3)	10	0,05	nezamítáme H0
Length of gait line R	TK 5 kg x TR 5 kg	1,55	(-0,6; 2,7)	20	0,22	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	1,75	(0,2; 2,4)	22	0,05	nezamítáme H0

Single support line L	TK 5 kg x TR 5 kg	1,05	(0,8; 2,8)	23	0,02	<b>zamítáme H0</b>
	TK 10 kg x TR 10 kg	2,75	(-1,5; 4,4)	20	0,22	nezamítáme H0
Single support line R	TK 5 kg x TR 5 kg	1,55	(0,7; 3,5)	22	0,05	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	1,05	(-1,8; 2,9)	17	0,86	nezamítáme H0
Lateral symmetry	TK 5 kg x TR 5 kg	-0,95	(-1,5; 0,4)	12	0,22	nezamítáme H0
	TK 10 kg x TR 10 kg	-1,3	(-2,3; -0,3)	7	0,003	<b>zamítáme H0</b>