

A mozgást szabályozó visszajelentett információknak jelentősére főként a neurogliai gyakorlatban szerzett megfigyelések és vizsgálatok utalnak. A kinesztikus reafferenciáció meghatározott kiesésénél (például a Parkinson-kór esetében) jelentős mozgáskordinációs zavarokat lehet észelníni. A mozgásselekvések ugyanis ebben a célnak megfelelően programozható és akaratlagosan beindítható. A program, a mozgás minta azonban szétesik, ha előre nem látható ellenállás, nehézség, probléma jelentkezik a végrehajtásnál (például ha járás közben göröngössé válik az út). A vizuális információk tehát nem helyettesíthetik a mozgásfolyamat során nyert információkat.

A végrehajtás közbeni helyzetelmezés és termesztesen a helyzetről befütő afferens jelzések fejlesztésével olyan sportselekvésekben is szükséges, amelyek viszonylag állandó feltételek mellett bonyolódnak le, amelyeknél a hosszabb gyakorlás eredményként a mozgásfolyamat viszonylag állandó. Például magasugráshoz a léc magassága, a roham hossza és irányba, a nekiutató pálya talaja, az elrugászkodás helye viszonylag állandó, ismert tényező. Azokhoz a mozgásselekvésekhez pedig, amelyeknél a feltételek nem állandó, még erőteljesebb helyzetelmezés szükséges. Például a sílessiklás programozása „osztási programozás”, mivel lesiklás közben, annak fázisaiban új és új mozgásprogramok készülnek. A figyelten változók ugyanis rendkívül dinamikusan módosulnak a pálya körülmenyén, a domborzat, az akadályok, a talajfelszín stb. szereint. Ezekről főként vizuális információkat szerünkünk. A pálya állapotáról kapott információk általában helyzeti jelzések, amelyek alapján a mozgáskordinációt kisebb mértékben módosítani kell, míg ezek összessége egy adott pillanatban közvetlen mozgáskiváltó is lehet (például ha a lelkönk ugrania kell egy adott helyen).

A szituációs (helyzeti) és a közelvetlen mozzaskiváltó jelzések bonyolultsága a küzdősportokban, sportjátékokban tovább növekszik, mert az ellenfel cselekvéseit, továbbá a játékostárs akciójait saját mozgásselekvéstünk programozásában döntő jelentőségű információként kell kezelniünk.

Az eddig tárgyalt mozgáskordinációs fogalmak lényegét a következőképpen fogalmazhatjuk meg: *a mozgáskordináció cél által meghatározott mozgásszerkezet, amelynek terbeli, időbeli, dinamikai jellemzői vannak. Ezek a neuromuskuláris rendszer és a mindenkor környezet kölcsönhatásának folyamatában jönnek létre.**

Szükség van – a lényeg felhárásra érdékben – továbbá elemzésre, mindenekelőtt a kinermetrikai értelmezés kifejtésére.

Az emberi szervezet mozgásszerveinek anatómiai felépítettsége mellett, még egy mozgásakutánál is – ezúttal a tartásos helyzet speciális mozgásokat kezelhetjük – a mozgáslehetőségek nagy számát kell a szabályozó rendszernek számlába vennie. Ezeket a lehetőségeket (szabadságfok) nem lehet pontosan megadni. Ez a szám mindenekelőtt az ízületi rendszer mozgáslehetőségeinek számbából adódik.

Például súlylökésnél a kinetikai láncreakciók szinte valamennyi ízülete – láb, törzs, a dobozkar és részben a szabad kar is – effektív módon vesz részt a mozgásban. Ez egyúttal azt is jelenti, hogy a terbeli és időbeli jellemzőkkel rendelkező mozgást megfelelő beidégezéssel kell szabályozni. *Paradoxonként a tartásos helyzeteik is bonyolultak, mert például szentoránban, minigrásban a lehetőségek (szabadságfokok) magy számtáli állandóban ki kell iktani.*

Az ízületek rögzítése – az izomfeszülés segítségével – azonban sajátos, „természetellenes” feladatot ad a szabályozó rendszernek, mert az anatómiai és idegenrendszeri szerkezetekkel kialakult szinergista működésekkel nem lehet érvényesíteni. Ezért nehéz egyes végragok mozgását elérni a természetestől, vagy megteremteni a mozdulatlanságukat.

A mozgásrendszer szabályozhatóságánál figyelembe kell venniük a koordinált mozgáscselekvések folyamatában az izmok, szalagok és ínak rugalmasságát.

A mozgásszervek működésében a lehetőségek, szabadságfokok nagy számanál kívül a koordinációs *feladatak* azzal a tényel is bonyolódhatnak, hogy sok izomnak nagyon fontos az erőkaria. Ezek az izmok közvetlenül az ízület mögött tapadnak. Ezért a viszonylag esekély izomhossz változások is jelentős elmozdulást okoznak az emelő teherkar végén. Emellett figyelembe kell venni azt is, hogy minden sportmozgás, cselekvés tulajdonképpen irányítható, meghatározott küzdelmet, feladatait jelent egy adott környezethen, ezért az izomerő mellett számitásba kell venni a koordinációs folyamatban a föld vonzóerejét, a tehetetlenségi erőt, a surlódást, a levegő vagy a víz ellenállását stb. Ezért például egyszen nyilvánvaló, hogy súlylökésben akkor lehet nagy teljesítményeket elérni, ha a kifeljebb izomerőt nagy pontossággal egyeztetjük a súlyra ható nehézedési erővel és a felépő tehetetlenségi erőkkel, vagy például evezésben figyelembe kell venni a vízellenállást is az erőkifejtésenkél.

Mivel az említett erők reaktív módon hatnak, vagyis mozgásselekvés következményei, és mivel éppen nagyságuk, irányuk, támadáspontruk állandóan változik, a koordinációs feladatak még bonyolultabbaká válnak. A küzdősportokban, a sportjátékokban a küzdelem közben nemcsak mechanikai, környezeti feltételeket kell számlába venni, hanem az ellenfelet, kizárdításakat is, akiknek akciójai autónom természetűek. Ezekben a sportágakban tehát többszörös bonyolultsággal kell számolunk.

A statikai-dinamikai tényezők kölcsönhatásának, az egysülyumnak fenntartása is fontos. A mozgáskoordináció – ha tekintettel vagyunk a nehézedési erőre, a tehetetlenségi nyomatéka, a surlódási erőre, a levegő és víz ellenállására – azt is magába foglalja, hogy a testet a föld vonzóerejének figyelembevételelvel meghatározott helyzetben tartja. Ezért a statikai-dinamikai tényezők közötti összhangban, amelyeket *feladatakban, amelyeket a mozgáskoordináció általában követi* kell, az olyan mozgásos és tartásos feladatakban, amelyeket *nagyony kis felületi alátámasztással kell végrehajtani*. Az egysülyi egészen csekély mérvű megvárasa (például sifutásban, kajakozás-kenutzás, evezés és torna sportágakban) teljes sikertelenséget okozhat, ha csak kellő időben nem regisztráljuk, és ki nem egyenlítjük a hibát. Ilyenkor ugyanis a nehézedési erő már kiesik a koordinációs mechanizmusból, a mozgásban szerepet játszó erők összjárákából, az erők kölcsönhatásból, integraciójából, és a mozgáskoordinációból romboló hatású lesz.

A koordinációs feladatak bonyolultsága alapján tehát valamennyi mozgásjellemző felhasználását érijük, a mozgásparancsoknak szabadságfokainak figyelmeztetésétől, így, hogy egy meghatározott feladatait célszerűen oldunk meg.

A mozgáskoordináció tehát másodlagosan a mozgásszervek lehetőségeitől (szabadságfokoktól), az állandóan és időnként ható különböző erőktől (morgásról független erőktől és reakтив erőktől), helyzetekről és ezek változásaitól függ, különösen a küzdősportokban és játékokban.

A mozgáskoordináció meghatározását tehát több szempont alapján is végezhetjük. A

* Nádori L.: Edzéselmelet, Medicina, Budapest, 1968.