

Os modelos de treinamentos em aclone ou declive são amplamente utilizados como estímulo concêntrico e excêntrico, respectivamente. Entretanto a intensidade de treinamento aplicada é a mesma para ambas as situações, desconsiderando as diferenças mecânicas e fisiológicas entre as condições. Estudos a respeito do custo energético de transporte indicam que as inclinações próximas a -10° apresentam uma melhor eficiência. O objetivo desse estudo é avaliar a velocidade máxima desempenhada para situações de aclone e declive em ratos. Foram utilizados 22 ratos Wistar machos (± 90 dias), com massa corporal de $295,33 \pm 7,11$ g. Os animais foram divididos em dois grupos com médias de massa corporal semelhantes: aclone e declive. O protocolo de avaliação constou de um teste de velocidade máxima suportada, iniciando a $4,5 \text{ m}\cdot\text{min}^{-1}$, com aumentos de $0,5 \text{ m}\cdot\text{min}^{-1}$ a cada 3 min, realizado em uma esteira adaptada com raias individuais e inclinação de $+16^\circ$ (aclone) e -16° (declive). Os testes eram interrompidos quando os animais paravam por 01 min., mesmo com estímulo sonoro. Foi verificada a normalidade dos dados pelo teste de Shapiro-Wilk. Para verificar a diferença das velocidades entre os grupos e a possível interferência da massa corporal no desempenho foi aplicada análise de covariância, considerando a massa como variável concomitante. A análise estatística foi realizada no SPSS 13.0, com $\alpha = 0,05$. Não foi encontrada influência da massa na velocidade desempenhada ($F(1, 18) = 0,39$; $p = 0,54$; $\eta^2 = 0,021$). O grupo aclone apresentou menor velocidade máxima suportada com média de $6,8 \pm 0,4 \text{ m}\cdot\text{min}^{-1}$, enquanto que o grupo declive apresentou média de $7,4 \pm 0,8 \text{ m}\cdot\text{min}^{-1}$ ($F(1, 18) = -2,19$; $p = 0,04$). Estes resultados propõem uma revisão nos protocolos de treinamento em aclone e declive. Conclui-se que a velocidade máxima desempenhada por animais difere em situações de aclone e declive.