

## 『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』正誤表

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』第1版第1刷(2017年10月10日)～第1版第4刷(2018年9月20日)に誤りがありました。

ここに深くお詫びいたし、訂正申し上げます。

(2019年4月10日 メジカルビュー社編集部)

ページ	該当箇所	誤	正
p.201	表2 上から12行目「大殿筋」の「+ : 屈曲」	4.6	-4.6
p.358	図38のタイトル	腹大動脈, 総 <b>腓</b> 骨動脈, 正中仙骨動脈	腹大動脈, 総 <b>腸</b> 骨動脈, 正中仙骨動脈, <b>腰動脈</b>
p.363	本文右段 上から10行目	モーメントアーム(表4)から, <b>頸</b> 半棘筋における	モーメントアーム(表4)から, <b>頭</b> 半棘筋における
p.369	本文右段 ⑫内肋間筋	内肋間筋は肋骨を <b>挙上</b> することで呼息に関与する。	内肋間筋は肋骨を <b>下制</b> することで呼息に関与する。

## 『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』正誤表

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』第1版第1刷(2017年10月10日)～第1版第4刷(2018年9月20日)に誤りがありました。

ここに深くお詫びいたし、訂正申し上げます。

(2018年12月7日 メジカルビュー社編集部)

ページ	該当箇所	誤	正
p.344	本文右段 上から1行目	肋骨結節は胸椎の棘突起と関節をつくる。	第1～10肋骨にある肋骨結節は胸椎の横突起と関節をつくる。

## 『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』正誤表

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』第1版第1刷(2017年10月10日)～第1版第4刷(2018年9月20日)に誤りがありました。

ここに深くお詫びいたし、訂正申し上げます。

(2018年11月7日 メジカルビュー社編集部)

ページ	該当箇所	誤	正
p.39	Clinical point of view	長内転筋は、股関節屈曲・内転・外旋作用の筋であるが、・・・	長内転筋は、股関節屈曲・内転・内旋作用の筋であるが、・・・

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』正誤表

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』(2017年10月10日 第1版第1刷)に誤りがありました。

ここに深くお詫びいたし、訂正申し上げます。

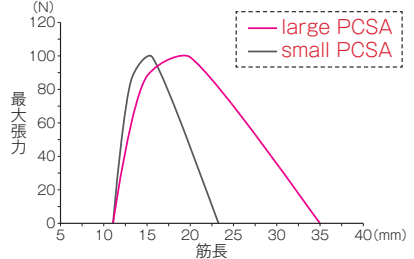
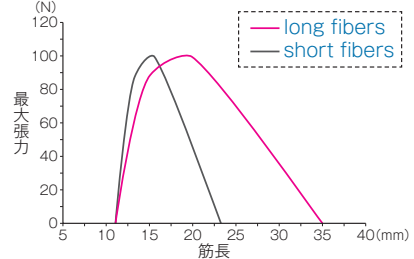
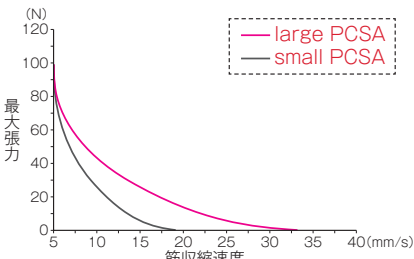
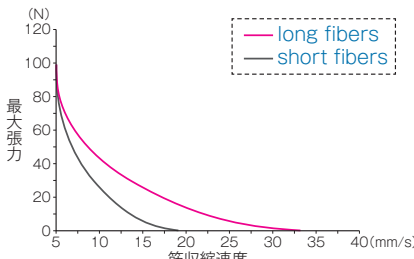
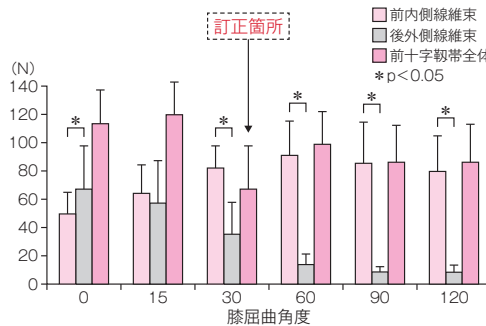
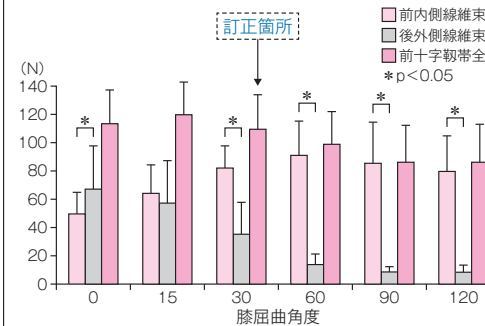
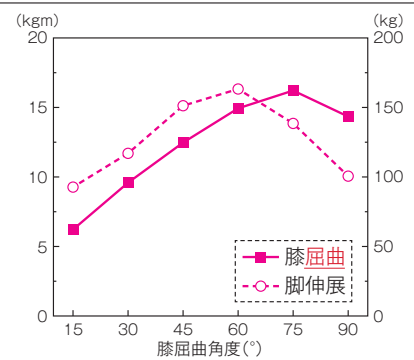
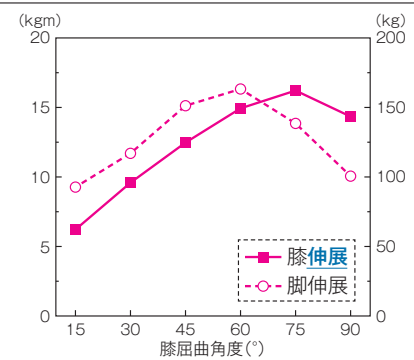
(2017年12月13日 メジカルビュー社編集部)

ページ	該当箇所	誤	正
p.239	本文右段 上から2行目	長頭は股関節の伸展・内転・内旋の作用をもち	長頭は股関節の伸展・内転・外旋の作用をもち
p.242	Supplement 上から11行目	…。TVIの起始は大結節前面で	…。TVIの起始は大転子前面で
p.242	Supplement 下から3行目	…。支配を受け、大結節の前面に	…。支配を受け、大転子の前面に

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』正誤表

『身体運動学 関節の制御機構と筋機能』（2017年10月10日 第1版第1刷）に誤りがありました。ここに深くお詫びいたし、訂正申し上げます。

(2017年9月28日 メジカルビュー社編集部)

頁	該当箇所	誤	正
28	図36下	EDL：長趾 <b>心</b> 筋, EHL：長母趾 <b>心</b> 筋	EDL：長趾 <b>伸</b> 筋, EHL：長母趾 <b>伸</b> 筋
35	図45c 右上の凡例		
	図45d 右上の凡例		
36	図48 図中文字	距離 <b>関</b> 節軸	距離 <b>腿</b> 関節軸
181	図52下	PIP 関節の他動・・・と判別できる。	削除
223	図7 図中文字	頸骨外側顆 脛骨頭	脛骨外側顆 腓骨頭
237	図31 「膝屈曲角度30°・前十字靭帯全体」の棒グラフの高さ		
251	図50a~g 横軸	膝 <b>屈</b> 曲角度(°)	膝 <b>内</b> 旋角度(°)
258	図63 右下の凡例		
305	図35a 図中文字	第 <b>3</b> 脛骨筋	第 <b>三</b> 腓骨筋
317	図44下から5行目	母趾 <b>外</b> 転筋	母趾 <b>内</b> 転筋
330	表11上から5行目	内反+ <b>低</b> 屈	内反+ <b>底</b> 屈
364	表5左から1列目, 上から2, 4, 6行目	中 <b>腹</b> 斜筋	中 <b>斜</b> 角筋
366	図44, 45 縦軸	モーメントアーム( <b>m</b> )	モーメントアーム( <b>cm</b> )