

## 正 誤 表

このたびは『姿勢と歩行 協調からひも解く』をご購入いただきまして誠にありがとうございます。  
本書第1刷（2015年6月6日発行）に以下の誤りがありましたので、ここに訂正し、謹んでお詫び申し上げます。

2015年6月22日  
株式会社三輪書店

訂正箇所	誤	正
P.2 下から2行目	一方、図 1-1-2b では、①、②ともに C7 垂線が	一方、図 1-1-2b では②の理想的なアライメントに対して、①、③ともに C7 垂線が
P.62 図 1-4-2b 図の差し替え	<p style="text-align: center;">b. 骨盤の前傾・後傾による運動連鎖</p>	<p style="text-align: center;">b. 骨盤の前傾・後傾による運動連鎖</p>
P.73 図 1-4-9 参照文献番号	文献 137	文献 138
P.77 図 1-4-11 参照文献番号	文献 134	文献 140
P.92 図 2-1-5b 図の縦軸の説明	股関節部の加速（前向き：推進）	股関節部の加速（鉛直上向き：荷重支持）
P.97 図 2-1-7 中央の図の横軸の説明 中央の図の線種の説明（一番下） 下の図の縦軸の数値 下の図の線種の説明	股関節屈曲角度 股関節 15°，足関節 20° -0, -10, -20, -30, -40, -50 膝関節 110° 膝関節 60° 膝関節 15° 膝関節 0°	膝関節屈曲角度 股関節-15°，足関節 20° 0, 10, 20, 30, 40, 50 膝関節 0° 膝関節 15° 膝関節 60° 膝関節 110°