

目次

第1部 基礎編

Chapter1 姿勢を極める	2
極める1 「姿勢→運動」の流れを理解する!	
極める2 姿勢制御は全体像と時間軸の4Dだ!	
極める3 姿勢と認知 第一戦略か? 第二戦略か?	
極める4 姿勢制御障害を知る	

Chapter2 姿勢と歩行を繋ぐ架け橋「APA」	18
極める1 予測的姿勢制御(APA)って?	
極める2 姿勢と歩行の架け橋, 「歩行開始」の重要性を理解する!	
極める3 病態運動学の極意(中枢神経疾患編)	
極める4 病態運動学の極意(運動器疾患編)	

Chapter3 歩行を極める	35
極める1 歩行で目指すは自動化だ!	
極める2 歩行の基礎となる運動学を把握すべし!	
極める3 歩行と認知 予期的制御って?	
極める4 歩行障害を知る	

第2部 評価編

Chapter4 姿勢評価は方向性理論で極める	54
極める1 姿勢制御はレベル理論&方向性理論で極める	
極める2 迷ったら「BESTest」を使え	

極める3 姿勢評価は方向性をみる!	
極める4 骨盤から始まる	

Chapter5 歩行評価はパターン分類で極める	72
極める1 まず, 歩けるのか? 歩けないのか?	
極める2 困ったら先人の知恵を借りよ	
極める3 歩行評価は推進性「TLA」をみる!	
極める4 体幹機能の重要性を知る	

第3部 治療編

Chapter6 姿勢調整には設計図が必要	90
極める1 病態運動学に基づくハンドリング	
極める2 身体機能の目指すべき設計図を掲げろ!	
極める3 姿勢調整の3原則 「推進性」「安定性」「高重心」	
極める4 治療に美しさを求める「Jerk モデル」	

Chapter7 歩行調整には構築作業が必要	108
極める1 歩行の土台を作る「部分法」	
極める2 歩行を繋ぎ合わせる「全体法」	
極める3 歩行練習の可能性を飛躍させるデバイスを選べ!	
極める4 科学的根拠に基づく歩行指導	

第4部 応用編

Chapter8 ハンドリングの極意	128
極める1 原則を知る 運動学習と運動手順	
極める2 機能改善への道(Passenger unit 編)	

極める3 機能改善への道 (Locomotor unit 編)

極める4 高重心への道 設計図を用いた姿勢・歩行調整

Chapter 9 だれもが臨床研究の時代へ「スマホ活用術」 145

極める1 なぜ隔たる? 臨床と研究

極める2 定性的評価も定量化の時代へ(姿勢編)

極める3 定性的評価も定量化の時代へ(歩行編)

極める4 これからの時代へ 臨床との向き合い方

C O L U M N 一 覧

- 1 予期予測応答機構の臨床応用 8
- 2 Locomotor unit と Passenger unit 13
- 3 加速度 15
- 4 COP と COG 25
- 5 病態運動学 (pathological kinesiology) 29
- 6 歩行の自動化をチェック 38
- 7 脳卒中片麻痺歩行体験における運動主体感と身体所有感 50
- 8 第4の戦略? Vertical Strategy 57
- 9 肩関節の疼痛が改善した症例 69
- 10 筋収縮様式 81
- 11 目にみえない実力差 93
- 12 重心の低さという弊害 98
- 13 可動域練習? 筋力強化練習? バランス練習? 105
- 14 教師あり学習, 教師なし学習, 強化学習 112
- 15 あなたと私のシンクロ率 116
- 16 戦略的ハンドリング 141

● イラスト: 近田 光明