
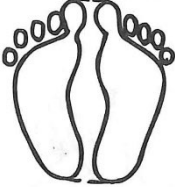
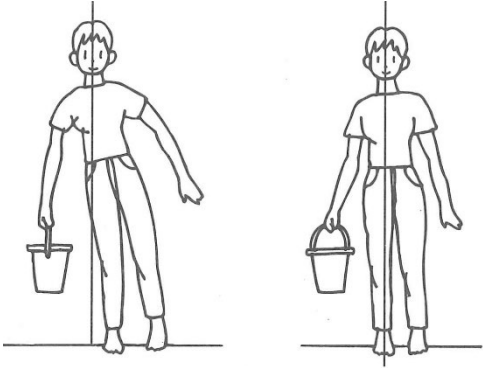
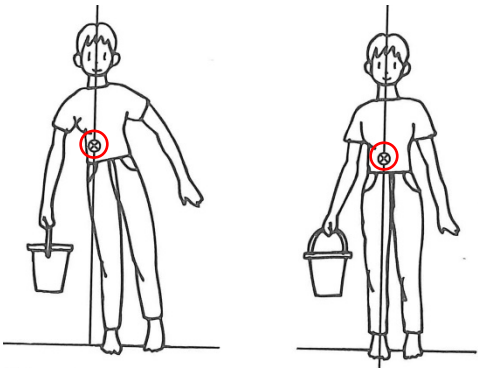
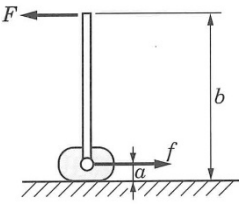
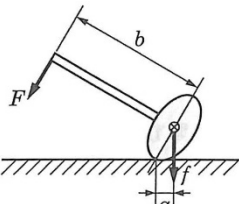


【正誤表】

書名：看護動作を助ける基礎人間工学
版数：第1版11刷

ページ	箇所	誤	正
	該当箇所すべて	看護者	看護師
i	下3行目	などようなきわめて	などのようなきわめて
27	4行目	図1.17に示す	図1.15に示す
30	3行目	命令に対しても、爆発に対しても、	命令に対しては速やかな作業、爆発に対しては、
	4行目	キャッチし、作業なり速やかな逃避を	キャッチし、逃避を
32	1行目	この図をみただけでは、	この図2.1をみただけでは、
39,211,212	該当箇所すべて	引張る	引っ張る
52	15行目	回転をはじめる。すると、いままで床面と接触していなかった部分が	回転(転倒)をはじめる。すると、いままで床面と接触していなかった手や腰などの身体部位が
53	図2.23	 <p>図 2.23 座位から立位</p>	 <p>図 2.23 座位から立位</p>
56	7行目	筋群は一生懸命活動している状態は、	筋群が一生懸命活動している状態を、
58	1行目	地面に荷を移す	地面に重い荷を移す
62	1行目	同じカバンを	同じような重さのカバンを

ページ	箇所	誤	正
84	2行目	力は関節の表面に図3.13, 図3.14に示したように作用にすること	図3.13, 図3.14に示したように力は関節に作用すること
92	7行目	鋼線カッター	金切り
	8行目	鉄線	金属
99	2行目	今度はやや重りを	今度は重りを
	3行目	物差の重心は, この人差指が	物差であっても重心は, 人差指が
109	下5行目	支持基底面先端に近づくと,	支持基底面に入ると,
110	図3.46 (a)		
113	図3.50	 (a) 不安定な持ち方 (b) 安定限界での持ち方	 (a) 不安定な持ち方 (b) 安定限界での持ち方
	2行目	転倒は防止できる。	前への転倒は防止できる。
114	図3.51	(b) CGは低い重心線が	(c) CGは低い重心線が
	下7行目	重心CG ₂ は	重心CG ₂ は支点Aの右方へ移り
116	下14行目	それが一体になる。	体重が一体になる。
118,169,174,210,211,212,219,230	該当箇所すべて	ギャッジベッド	ギャッチベッド
122	3行目	バケツを手が持ち上げるかの	バケツを持ち上げるかの
	5行目	達する。	なる。
124	図3.59 図内文字	疑似患者	模擬患者
	図3.59 動作時間軸	0	2
125	5行目	値をを求めよ。	値を求めよ。
186	5行目	人間工学的腰部負担削減策	人間工学的腰部負担軽減策

ページ	箇所	誤	正
190	図5.16 (b)	 <p>(b) テコの原理による説明</p>	 <p>(b) テコの原理による説明</p>
192	1行目	またベッドに 支え られている右手に加わっている。	またベッドに 触 れている右手にも加わっている。
	下3行目	重心は斜めに 上昇 する。	重心を斜めに 上昇 できる。
193	4行目	ひねる場面 が 多い。	ひねる場面 に 多い。
	8行目	1994に日本の	1994 年 に日本の
204	下3行目	まわりを 動く ものとする。	まわりを 回転 しながら 移動 する。
	下2～1行目	患者を乗せる ように して引くと	患者を乗せて引くと
212	1行目	引き上げたときの引張り力測定結果を	引き上げたときの 無次元化時間 に対する引張り力測定結果を
	3行目	B点でその動きは止まる。	B点でその動きは止まり 力をゆるめ はじめる。
213	下6行目	作業計画 は 人間工学的に考えると非常に	作業計画 を 人間工学的に考える ことは 非常
217	3行目	フィット と する	フィットする

2023年7月現在