氏名(本籍)	や 馬 昌 平 (神奈川)
学位の種類	獣医学博士
学 位 記 番 号	乙 第 175 号
学位記の日付	昭和56年2月4日
学位授与の要件	学位規則第3条第2項該当
学位論文題名	削装蹄の馬の前肢運動におよぼす影響に関する実験運動学的研究
論文審查委員	(主査)教授北
	(副查)教授 高 橋 貢 教授 藤 岡 富士夫

論文内容の要旨

現在,我が国における馬の削装蹄の基本的な原則は,「趾軸」説と「蹄の坐り」説との両者に基礎を置い ている。その目的は,肢蹄の保護,運動能力の向上,各種運動器疾患の治療などである。また,削装蹄実施 上の留意事項としては, 蹄機作用を保護するために, 蹄鉄への剰縁, 剰尾の設置や蹄釘の設置部位の制限が 行なわれ,また,筋や腱を保護するために, 蹄鉄への上彎の設置が行なわれている。しかし,これらの諸説 は,いづれもその大部分を経験上から説明しており,その実証は,ほとんど行われていない。

そこで、装蹄が馬の前肢の運動と前蹄の蹄壁におよぼす影響について実験的に検討した。

実験には、正常な歩行を有する乗用馬2頭を用いた。実験馬の前蹄には、既蹄、4本の蹄釘を内外蹄側壁 に用いて装着した平坦な通常蹄鉄、8本の蹄釘を内外の蹄側から蹄踵壁に用いて装着した平坦な通常蹄鉄、 4本の蹄釘を内外蹄側壁に用いて装着した上彎を有する通常蹄鉄、削蹄、以上の5つの条件を負荷した。実 験馬にはこれらの条件下で、平坦、硬固なアスファルト路面上の、騎乗による常歩、速歩、駈歩を負荷した。 歩行中の実験馬の左前肢について、16mm cine film の撮影、ひずみ計による蹄壁のひずみ測定,試作変位 計による蹄踵部の側方変位の測定を行った。動作分析のための前肢の測定点は、肩甲骨棘突起の上1/3 の部 位、肩関節、肘関節、球節、側望繋軸と蹄冠との交点、である。また、蹄壁のひずみの測定部位は、蹄尖壁、 内外蹄側壁、内外蹄踵壁 それぞれの上部と下部である。その測定方向は、角細管に一致する方向(便宜上 Vertical 方向)と、これに直交する方向(便宜上 Horizontal 方向)との二方向である。炭素粉抹を利用し た試作変位計は、金属螺子により内外蹄踵間に装着した。

検討の結果、次の成績が得られた。

I 装蹄の前肢運動におよぼす影響

(1) 平坦な通常蹄鉄による影響

跣蹄時に比較して,次のような相異が明らかにされた。

手根関節の離地期未期における上下方向への加速度変動範囲が, 駈歩の手前肢と反手前肢で増大した。そ の差は, Case 1 では, 手前肢で 2900 cm/sec² 反手前肢で 1650 cm/sec² であり, Case 2 では, 手前肢で 3500 cm/sec², 反手前肢で 2050 cm/sec² であった。

球節の離地期における屈曲が増大した。その差は、Case 1 では、常歩で 7°,速歩で 4°,駈歩の手前肢で 12°,反手前肢で 2° であり、Case 2 では、常歩で 8°,速歩で 4°,駈歩の手前肢で 11°,反手前肢でであ

った。

肢蹄下方の関節, 殊に球節の離地期未期における腹屈方向の角加速度が, 駈歩の手前肢, 反手前肢で増加 した。その差は, Case 1 では, 手前肢で 5000°/sec², 反手前肢で 2000°/sec² であり, Case 2 では, 手前 肢で, 1000°/sec², 反手前肢で 6000°/sec² であった。

蹄の着地時における滑走が、常歩を除く他の歩法で出現した。(Fig. 121)

(2) 蹄釘の蹄踵部への設置による影響

蹄釘を, 蹄側部へ設置した場合と比較して, 次のような相異が明らかにされた。

暗冠の離地期未期における後方への加速度が速度ならびに駈歩の反手前肢で増加した。その差は、Case 1 では、速歩で 1000cm/sec², 駈歩の反手前肢で 400cm/sec² であり、Case 2 では、速歩で 500cm/sec², 駈 歩の反手前肢で 2400cm/sec² であった。

球節の離地期初期における背屈方向への角加速度が,常歩を除く他の歩法で増加した。その差は, Case 1 では,速歩で 4500°/sec², 駈歩の手前肢で 5000°/sec²,反手前肢で 12500°/sec² であり, Case 2 では,速 歩で 7500°/sec, 駈歩の手前肢で 7000°/sec²,反手前肢で 3500°/sec² であった。

(3) 上彎による影べ

平坦な蹄鉄に比べて、次のような相異が明らかにされた。

球節の離地期未期の腹屈方向への角加速度が, 駈歩の手前蹄 ならびに 反手前蹄で 増加した。その差は, Case 1 では, 手前蹄で 6000°/sec², 反手前蹄で 9750°/sec² であり, Case 2 では, 手前蹄で 6000°/sec², 反手前蹄で 3000°/sec² であった。

Ⅱ 削装蹄の前蹄壁におよぼす影響

(1) 平坦な通常蹄鉄による影響跣

蹄時に (Fig. 209) 比較して次のような相異が明らかにされた。

蹄尖壁を除く蹄壁各部,殊に外蹄側壁,内蹄踵壁で,Vertical 方向のひずみ波形が相異する傾向が認めら れた (Fig. 225)。また,その特徴的な現象として,波形の位相が相異する傾向を認めた。内外蹄側壁の Horizontal 方向 ならびに 蹄尖壁の Vertical 方向のひずみ量について検討した結果, Table 2, Table 3, Tabl 5 に示す通りそれらいづれも, 概ね, 減少する傾向が認められた。

(2) 蹄釘の蹄踵部への設置による影響

蹄釘を暗側部へ設置した場合 (Fig. 225) と比較して次のような相異が明らかにされた。

蹄壁各部のひずみについて検討した結果, 蹄壁全体に亘り, ひずみ波形の相異が認められた。また, その 特徴的現象として, 蹄尖壁の Vertical 方向, ならびに内外蹄側壁の Horizontal 方向のひずみ波形では, 離地時における一過性のひずみが著しく減少, もしくは消失した (Fig. 217)。内外蹄側壁の Horizontal 方 向のひずみ量について検討した結果, Table 2, ,Table 3 に示す通り,それらいづれも, 概ぬ, 減少する傾向が認められた。

内外の蹄踵部の側方変位について検討した結果、4本の蹄釘を内外の蹄側壁に用いた装鉄蹄では、蹄踵部 は、着地期初期から中期にかけて開張し、離地時には狭窄することが示された。この蹄踵部の着地後の開張 は、蹄踵部への蹄釘の設置により、常歩、速歩では早期に、かつ急激に発現することが示された(Fig. 245, Fig. 246)。また、その変位量は、Table 4 に示す通りいづれの歩法においても、概ね、減少する傾向が認 められた。

(3) 上彎による影響

平坦な蹄鉄 (Fig. 225) に比較して、次のような相異が明らかにされた。

蹄壁全体に亘り、ひずみ波形の相異が認められた。また、その特徴的現象として、蹄尖壁の Vertical 方 向、ならびに内外蹄側壁の Horizontal 方向のひずみ波形では、離地時における一過性のひずみが、「著しく 減少、もしくは消失した (Fig. 233)。さらに、外蹄側壁の Vertical 方向のひずみ波形では、波形の位相が 相異する傾向を認めた。蹄尖壁の Vertical 方向のひずみ量について検討した結果、Table 5 に示す通り概 ね、減少する傾向が認められた。

(4) 削蹄による影響

削蹄の前後で蹄壁の長さが異なることから,削蹄後のひずみ測定部位として,削蹄前の測定部位と相対的 な位置関係を有する部位,ならびに削蹄前の測定部位と同一部位とを決定した。これら各々について検討し た結果,削蹄後の二通りの部位におけるひずみ波形は,互いにほぼ類似した。しかし,削置前と削蹄後との ひずみ波形の比較では,内外蹄側壁の Vertical 方向のひずみに,波形の位相の相異が認められた。(Fig. 241)。蹄尖壁の Vertical 方向ならびに Horizontal 方向のひずみ量について検討した結果,Table 6 に示す 通り Vertical 方向のひずみ量は,削蹄後における削蹄前の測定部位と相対的な位置関係を有する部位で最 も大きく,次いで,削監後における削蹄前の測定部位と同一部位,削蹄前における測定部位の順であった。 また,Horizontal 方向のひずみ量は,削蹄後における削蹄前の測定部位と相対的な位置関係を有する部位 で最も大きく,次いで,削蹄前における測定部位,削蹄後における削蹄前の測定部位と相対的な位置関係を有する部位

以上の各所見から,装蹄による前蹄の運動の変化は,離地と着地を含む離地期全般において認められ,ま た,蹄の下方に至るほど顕著であり,主として動きの量的な相異であることが明らかにされた。これらの事 実は,連鎖機構としての蹄関節の運動特性に深い関連性を有するものと考えられた。また,装蹄の前蹄運動 におよぼす影響は,蹄鉄の磨擦係数,蹄鉄の重量,蹄釘の使用による蹄踵の弾発性の阻害,上彎による蹄の 離地反回の推進,などが関与するものと推察された。

削装蹄による前蹄壁への影響は,離地を含む着地期全般に亘り,蹄壁全体に認められ,結果として,装削 蹄は,蹄壁各部における緊張,弛緩などの力学的なストレスに影響を与えることが明らかにされた。すなわ ち,蹄鉄の装着,蹄釘の蹄踵部への設置,上彎,削蹄などによって,体重負脱に伴う蹄固有の変形状態が相 異し,それに伴い蹄壁の内部応力の分布が相異するものと推察された。

論文審査の結果の要旨

馬の歩行運動は四足歩行を行う哺乳類の中で最も進化したものであり,殊に馬蹄は,連続的な馬体運動の 基点となって馬体を推進するのに重要な役割りを担っている。そのため,馬を使役するに当っては,その過 激な労働による運動に際して肢蹄を保護するため,合理的な削装蹄を行う必要が要望されている。本来,肢 蹄の保護にその目的を置いた削装蹄は,現在では更に進んで激しい運動をする競走馬の疾走能力の向上,あ るいは各種運動器疾患に対する治療処置への応用などその目的を拡げている。したがって,削装蹄は,馬体 運動ならびに馬蹄との関連性を考慮に入れて慎重に行うことが要望されている。通常,削装蹄にあっては, 蹄機作用の保護ならびに助長を目的に,剰縁,剰尾の附設や,蹄釘の設置部位の選定が考慮され,また,筋, 腱,靭帯などの運動器の機能の円滑な発現のため,上彎の設置などが行われている。しかし,これらの削装 蹄上の処置は,いづれも経験的事項に基づくものが主体であり,未だその理由や効果について実証されるに 至っていない。そこで,著者は,削装蹄の理論の確立ならびにその技術の向上を期するため,これらの削装 蹄上の基礎的事項に関する解明を目的とし運動学的分析法,ならびに,蹄壁の変形状態についての独創的な 工学的測定法を考案応用し,削装蹄が,肢蹄の運動と蹄壁とにおよぼす影響について実馬を用いて以下の基 礎的実験を行いその成績を検討した。

実験には,正常歩行を有する乗用馬2頭を用い,その前蹄(左)について①跣蹄,②4本の蹄釘を内外蹄側 壁に用いて装着した平坦ら通常蹄鉄,③8本の蹄釘を内外の蹄側壁から蹄踵壁に用いて装着した平坦な通常 蹄鉄,④4本の蹄釘を内外蹄側壁に用いて装着した上彎を有する蹄鉄および⑤実験目的に従った削蹄など5 つの条件を負荷して実験した。また実験馬には,これらの条件下で,平坦,硬固なアスファルト路面上を, 騎乗による常歩,速歩,駈歩を負荷した。歩行中の実験馬の差前肢について,16 mm映画を利用した動作分 析法,ならびに,工業用ひずみ計による蹄壁表面のひずみ測定法,また,炭素粉抹の通電性を利用して試作 した独創的な変位計による蹄壁の変形状態の測定法を応用した。動作分析のための前肢の測定点は,蹄甲骨 蹄突起の上1/3 の部位,肩関節,肘関節,手根関節,球節,側望繋軸と蹄冠との交点,以上6ヶ所で行った。 また,蹄壁のひずみ測定部位は,蹄尖壁,内外蹄側壁,内外蹄踵壁,それぞれの上部と下部,計10ヶ所で行 った。その測定方向は,角細管に一致する方向を Vertical 方向,これと直交する方向を Horizontal 方向と して,この二方向のひずみ変測定した。試作変位計は,内外の蹄踵部に金属螺子により固定装着した。

これらの実験方法により行った成績は次の通りである。

1 装蹄の前肢運動におよぼす影響

(1) 平坦な通常蹄鉄による影響

跣蹄時に比較して、次のような相異が明らかにされた。

手根関節の離地期未期における上下方向への加速度変動範囲が, 駈歩の手前肢と反手前肢で増大した。 その差は, Case 1 では手前肢で 2900 cm/sec², 反手前肢で 1650 cm/sec² であり, Case 2 では手前肢で 3500 cm/sec², 反手前肢で 2050 cm/sec² であった。

球節の離地期における屈曲が増大した。その差は、Case 1 では常歩 7°,速歩 4°, 駈歩の手前肢 12°, 反手前肢 2° であり、Case 2 では常歩 8°,速歩 4°, 駈歩の手前肢パ、反手前肢 5° であった。

肢下部の関節,殊に球節の離地期未期における腹屈方向の角加速度が, 駈歩の手前肢と反手前肢で増加

した。その差は、Case 1 では手前肢で 5000°/sec²、反手前肢で 2000°/sec² であり、Case 2 では手前肢 で 1000°/sec²、反手前肢で 6000°/sec² であった。

蹄の離地期における滑走が、常歩を除く他の歩法で出現した (Fig. 121)。

(2) 蹄釘の蹄踵部への設置による影響

蹄釘を蹄側部へ設置した場合と比較して、次のような相異が明らかにされた。

球節の離地期初期における背屈方向への角加速度が,常歩を除く他の歩法で増加した。その差は, Case 1 では速歩で 4500°/sec², 証歩の手前肢 5000°/sec², 反手前肢 12500°/sec² であり, Case 2 では速歩 7500°/sec², 証歩の手前肢 7000°/sec², 反手前肢 3500°/sec² であった。

(3) 上彎による影響

平坦な蹄鉄に比較して、次のような相異が明らかにされた。

球節の離地期末期における腹屈方向への角加速度が, 監歩の手前肢, 反手前肢で増加した。その差は, Case 1 では手前肢で 6000°/sec², 反手前肢で 9750/sec² であり, Case 2 では手前肢で 6000°/sec², 反 手前肢で 3000°/sec² であった。

Ⅱ 装蹄の前蹄壁におよぼす影響

(1) 平坦な通常蹄鉄による影響

跣蹄時 (Fig. 209) に比較して、次のような相異が明らかにされた。

蹄尖壁を除く蹄壁各部,殊に外蹄側壁,内蹄踵壁で,Vertical 方向のひずみ波形が相異する傾向が認め られた (Fig. 225)。また,その特徴的な現象として,波形の位相が相異する傾向を認めた。内外蹄側壁の Horizontal 方向,ならびに, 蹄尖壁の Vertical 方向のひずみ量について検討した結果, Table 2, Table 3, Table 5 に示す通り, 概ね減少する傾向が認められた。

(2) 蹄釘の蹄踵部への設置による影響

蹄釘を蹄側部へ設置した場合(Fig. 225)と比較して,次のような相異が明らかにされた。

蹄壁各部のひずみについて検討した結果, 蹄壁全般に亘り, ひずみ波形の相異が認められた。また, その特徴的現象として, 蹄尖壁の Vertical 方向 ならびに 内外蹄側壁の Horizontal 方向のひずみ波形では, 離地時における一過性のひずみが, 著しく減少,もしくは, 消失した (Fig. 217)。内外蹄側壁の Horizontal 方向のひずみ量について検討した結果, Table 2, Table 3 に示す通り, それらいづれも, 概ね減少す る傾向が認められた。 内外蹄踵部の側方変位について検討した結果,4本の蹄釘を内外の蹄側壁に用いた装鉄蹄では,蹄踵部 は、着地期初期から中期にかけて開張し、離地時では狭窄することが示された。この蹄踵部の着地後の開 張は、蹄踵部への蹄釘の設置により、常歩、速歩で早期にかつ急激に発現することが示された(Fig.245, Fig.246)。また、その変位量は、Table 4 に示す通り、いづれの歩法においても、概ね減少する傾向が認 められた。

(3) 上彎による影響

平坦な通常蹄鉄 (Fig. 225) に比較して、次のような相異が明らかにされた。

蹄壁全体に亘り,ひずみ波形の相異が認められた。また,その特徴的現象として, 蹄尖壁のVertical方 向,ならびに内外蹄側壁の Horizontal 方向のひずみ波形では,離地時における一過性のひずみが,著しく 減少,もしくは消失した (Fig. 233)。さらに,外蹄側壁の Vertical 方向のひずみ波形では,波形の位相 が相異する傾向を認めた。蹄尖壁の Vertical 方向のひずみ量について検討した結果, Table 5 に示す通 り, 概ね減少する傾向が認められた。

(4) 削蹄による影響

削蹄の前後で蹄壁の長さが異なることから,削蹄後のひずみ測定部位として,削蹄前の測定部位と相対 的な位置関係を有する部位,ならびに削蹄前の測定部位と同一部位とを決定した。これら各々について検 討した結果,削蹄後の二通りの部に位おけるひずみ波形は,互いにほぼ類似した。しかし,削蹄前と削蹄 後とのひずみ波形の比較では,内外蹄側壁の Vertical 方向のひずみに,波形の位相の相異が認められた (Fig. 241)。蹄尖壁の Vertical 方向,ならびに Horizontal 方向のひずみ量について検討した結果,Table 6 に示す通り,Vertical 方向のひずみ量は,削蹄後における削蹄前の測定部位と相対的な位置関係を有す る部位で最も大きく,次いで,削蹄後における削蹄前の測定部位と同一巽位,削蹄前における測定部位の 順であった。また,Horizontal 方向のひずみ量は,削蹄後における削蹄前の測定部位と相対的な位置関係 を有する部位で最も大きく,次いで削蹄前における測定部位,削蹄後における削蹄前の測定部位と同一部 位の順であった。

以上著者の本研究における成果は、装蹄の諸条件が、馬の肢蹄運動において離地と着地の瞬間を含む離地 期全般において、肢の下部、特に蹄における運動の量的な相異を惹起するものであることを明らかにし、こ れらの事実が、肢蹄運動の連鎖機構としての運動特性に密接な関連性を有していることを明示した。さらに 装蹄の諸条件による肢蹄の運動状態の変化は、蹄鉄の摩擦係数、蹄鉄の重量、装蹄による蹄機構における弾 発性の阻害、上彎設置による蹄の離地反回運動の推進、などが関与していることなどを、運動学的に明らか にした。

また,削装蹄の諸条件は,離地を含む着地期において,蹄壁各部の緊張,弛緩などの力学的ストレスによ る影響を与えていることが明らかにされ,この原因として,蹄に負荷された削装蹄の諸条件によって,大重 負担に伴う蹄固有の変形状態が相異し,それに伴い蹄壁構造における内部応力の分布が相異することを明示 した。

これら著者の研究は,肢蹄の運動ならびにそれに伴う蹄壁の変形状態を対象に,それらと削装蹄との関連 性について基礎的な新知見をえたものであり,また,その独創的な実験方法についても,馬の削装蹄に関す る研究領域に対し今後拡大した新分野の研究推進に大なる期待が寄せられ今後の装蹄学,ならびに馬体運動

-- 58 --

学の発展に貢献するところ極めて大なるものがあると信ぜられる。よって,本研究を実施した中馬昌平に対し, 獣医学博士の称号を授与するに応しいものと思考する。

註(図・表は前掲の「論文内容の要旨」に使用したものと同一のため省略する)



Fig. 121 line number

5: fetlock joint

6: point on the coronary of hoof

The pattern of the strain changes of the hoof during one stride at the cach experiment. Abbreviation of figure. Vert.: Vertical diraction Hori.: Horizontal diraction Exp. 1-Exp. 4 MH: Medial Heel UP: Upper point $\geq Q$: Medial Quarter LP: Lower point Toe: Toe LQ: Lateral Quarter LH : Latedal Heel Exp. 5 MQ: Medial Quarter CP: Center point Toe: T1e LQ: Lateral Quarter Exp. 6 MQ: Medial Quarter Sp:Same point Toe: Toe (This point is same as Exp. 5-CP) LQ : Lateral Quarter CP: Center point



Fig. 209

- 60 ---



Fig. 217



Fig. 225



Fig. 233



Fig. 241



Fig. 245





Fig. 246

Table 3 The maximum values of strain.

mean and SD.	Values are					mean and SD.	Values are				
2470±294	4090±412	3500±391	4700±405	Exp. 3		4260±377	4320±742	32804711	6420 <u>±</u> 322	Exp. 3	
2240±337	3850±327	2690±218	3930±340	Exp. 2	Canter (trail)	41902542	5050±250	3040±819	5250±254	Exp. 2	Canter (trail)
3080±522	4120±493	4100±620	5370 ±7 36	Exp. 1		4260 <u>±</u> 362	5790±530	2340±245	6460±697	Exp. 1	-
1590±242	3570±290	2780±315	3850±386	Exp. 3		4410±255	5040±416	1210±303	4080±466	Exp. 3	
1200±400	2800±278	2050±227	3710±357	Exp. 2	Canter (lead)	3800±748	4210±465	24602668	33801482	Exp. 2	Canter (lead)
2170±326	4070±490	3450±403	4740±330	Exp. 1		3950±424	5400±437	1560±435	42502736	Exp. 1	
1860±195	3890±268	3230±333	3900±374	Exp. 3		3290±495	3560±227	2480±426	5490±137	Exp. 3	
1590±317	3210±196	2490±510	3400±343	Exp. 2	Trot	2820±428	2940±554	2470±323	5020±225	Exp. 2	Trot
2180±391	3660±245	3840±587	4880±282	Exp. 1		2530±437	39902542	2110±260	6370±581	Exp. 1	
1590±144	2950±232	1980±181	3390±144	Exp. 3		2970±200	3110±207	1180±161	4130±240	Exp. 3	
1130194	2970±271	1650±117	2610±73	Exp. 2	Walk	2280±139	3900±397	1810±119	3390±223	Exp. 2	Walk
1660±245	3060±189	2510±406	3590±213	EXP. 1		2110±119	3790±384	1590±268	4250±437	Exp. 1	
M Q Lower P.	M Q Upper P.	L Q Lower P.	L Q Upper P.		CASE 2	И Q Lower P.	M Q Upper P.	L Q Lower P.	L Q Upper P.		CASE 1
μ strain)	DATA (unit	HORIZONTAL				: µ strain)	DATA (unit	HORIZONTAL			

Values are mean and SD.

Table 2 The maximum values of strain.

Tat	ole 4 The transf	maximum v: ormation of th	alues of ie heel.		Lable 5	The maxi	mum values	of strain.	
					1		VERTICAL D	ATA (unit: µ	strain)
		CASE 1	CASE 2			CASE		CASE	5
	Exp. 2	1.5±0.9	2.9±1.4			Toe Upper P.	Toe Lower P.	Toe Upper P.	Toe Lower P.
Walk	Exp. 3	5.7±1.6	7.9±1.3		Exp. 1	2660+320	5330±549	1830±125	4090±110
				Walk	Exp. 3	2030±194	2930±316	1060±168	3030±141
E F	Exp. 2	1.6±0.5	3,5±0,7		Exp. 4	1510±99	2110±110	1110±99	18504117
Trot	Exp. 3	5.6±1.1	6.1±1.1		Exp. 1	1820±161	3600±480	1690±144	3830±133
				Trot	Exp. 3	1570±94	32004230	1080±131	3010±159
Canter	Exp. 2	7.0±2.6	5.1±2.3		Exp. 4	1350±143	2100±115	1210±56	2300±105
(lead)	E dx3	2.4±2.4	9.311.7		Exp. 1	1790±191	3530±424	1070±149	2800±323
	Exp. 2	4.7±3.3	3,2±0,6	Canter (lead)	Exp. 3	1810±307	1550±222	930±94	2290±196
Canter (trail)	2 ; 4	о с+с и	0 ++0 7		Exp. 4	1080±78	19901152	1050±126	1990±144
	n •dv#	0			Exp. 1	2480±285	5680±659	2000±343	3930±170
	ł	Values are	mean and SD.	Canter (trail)	Exp. 3	2170±594	4550±469	1530±149	36801415
		Unit: mm			Exp. 4	1600±235	2520±289	1530±149	2790±128

Values are mean and SD.

- 65 -

CASE 1	Exp. 5	Toe vertical 27601250	Toe horizontal 2800±105
Walk	Exp. 6 (S.P.) Exp. 6 (C.P.)	3180±470 3500 [±] 221	2360±157 2870±156
Frot	Exp. 5 (S.P.) Exp. 6 (S.P.)	1800±226 2610±497 3110±251	2730194 27301133 22701133 29501222
Canter (lead)	Exp. 5 (C.P.) (S.P.) (S.P.) (C.P.)	2090±22 3 2542±411 2600±278	2820±900 2820±907 2085±397 2410±521
Canter (trail)	Exp. 5 Exp. 6 (S.P.) (C.P.)	3840±747 3677±872 4280±778	3970±590 3111±437 4570±305