

正誤表・更新情報

本書中に訂正・更新箇所等がございました。お手数をお掛けしますが、下記ご参照頂けますようお願い申し上げます（2019年11月22日）



■第1版 第1刷（2019年1月15日発行）の修正・更新箇所

頁	場所	修正前	修正後	補足	掲載
第1章4					
51	表2		※1参照		19/11/22

図表

※1 こちらの表への差し替えをお願いいたします（“特徴”の列について、上下が入れ替わっておりました）

表2 触覚にかかわる無毛部皮膚の機械受容器の種類と特徴

領域、閾値 速さ	領域は狭く、閾値は小さい（弱い刺激でも反応）	領域は広く、閾値は大きい（強い刺激だと反応）	特徴
反応が遅い	SA I（メルケル小体）	SA II（ルフィニ小体）	物体の硬さや軟らかさ、粘質性などの材質の識別のため、物体の表面に対して垂直方向の刺激を感知する 
反応が速い	RA I（マイスナー小体）	RA II（パチニ小体）	物体の粗さや滑らかさなどの材質の識別のため、物体の表面に対して水平方向の刺激を感知する 

SA : slowly adapting（遅順応型の受容器）、RA : rapidly adapting（速順応型の受容器）
（文献4、5を参考に作成）