

Sprunggelenk. Alle Extensoren sind dafür zuständig, das Bein sicher und verlässlich auf die bevorstehende Gewichtsübernahme vorzubereiten.

2.5 Kinematik und Kinetik der Gangphasen – Schlüsselkonzept

Im Folgenden werden die Funktionen an jedem Gelenk ausführlich und genau beschrieben. Alle Informationen über die wesentlichen Voraussetzungen und Funktionen des Gehens werden in einem Gesamtkonzept der Beinfunktionen zusammengefasst. Dieses »Schlüsselkonzept« des normalen Gehens kann als Referenz in einer Behandlung/Untersuchung genutzt werden, da es die für jede Phase charakteristischen Gelenkstellungen sowie die wichtigsten Muskelaktivitäten enthält und *entscheidende Ereignisse* (Critical events) jeder einzelnen Gangphase benennt. Diese beschreiben die Bewegungen und Gelenkpositionen, die zur Ausführung der funktionellen Aufgabe der jeweiligen Gangphase unentbehrlich sind (► Abb. 2.32).

Die im Schlüsselkonzept enthaltenen Informationen über die Physiologie des Gehens stellen die essenzielle Grundlage für das Erkennen von Gangabweichungen durch Beobachtung dar. Jeder The-

rapeut mit diesem Wissen kann – zusammen mit ausreichender Übung, dem Training des Beobachtens unter Supervision eines Ganganalyseinstruktors und einiger Erfahrung – viele Pathologien des Gehens erkennen. Darüber hinaus wird er in die Lage versetzt, Hauptprobleme zu identifizieren, und zwar weit über die bekannten Gangabweichungen (z.B. Trendelenburg und Duchenne) hinaus.

2.5.1 Phasen der Gewichtsübernahme (Initial contact und Loading response)

► Spezifische Leistungen

- Vorwärtsbewegung
- Stabilität
- Stoßdämpfung

Initial contact 0 % Gangzyklus (► Abb. 2.33)

Der Begriff *Initial contact* beschreibt den Moment des Fersenkontakts mit dem Boden. Der vorangegangene freie Fall aus ca. 1 cm Höhe auf den Bo-



Abb. 2.32 Gangzyklus und seine Phasen.

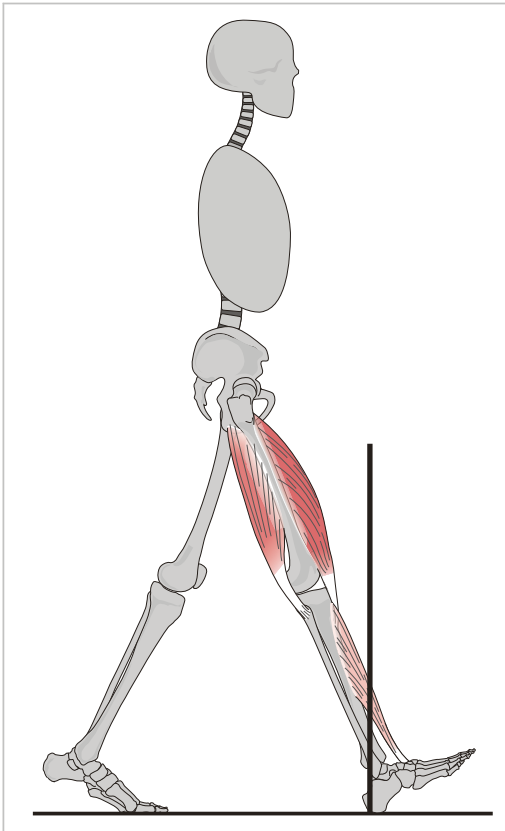


Abb. 2.33 Initial contact.

Tab. 2.7 Initial contact

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 20° Flexion • Extensoren aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Flexion • M. quadriceps ohne M. rectus femoris aktiv
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung bis leichte Inversion • M. tibialis anterior aktiv • M. extensor digitorum longus aktiv • M. extensor hallucis longus aktiv

Loading response – 0–12% Gangzyklus (► Abb. 2.34)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 0–12% des Gangzyklus. Der durch den plötzlichen Bodenkontakt und die Gewichtsverlagerung auf das Referenzbein hervorgerufene Stoß wird abgefedert, damit der Aufprall des Körpergewichts auf den Boden nicht zu heftigen Erschütterungen im ganzen Körper führt. (Zur Erinnerung: 60% des Körpergewichts werden in nur 0,02 s auf das Referenzbein übertragen.)

Der Heel rocker (Fuß senkt sich flach zum Boden) löst an Knie-, Sprung- und Subtalargelenk Mechanismen zur Stoßdämpfung aus. Größe und Verlauf des Körpervektors fordern für diese Aufgabe die höchste Muskelaktivität im gesamten Gangzyklus, da an jedem Gelenk starke Drehmomente ausgelöst werden. Dabei spielt das Kniegelenk eine wichtige Rolle für die jetzt benötigte dynamische Stabilität. Es kommt zu einer kurzen gleichzeitigen Kontraktion des M. quadriceps und der ischiokruralen Muskulatur. Das kontralaterale Bein befindet sich in Pre-swing.

► Entscheidende Ereignisse in LR

- Die kontrollierte Kniegelenkflexion bewirkt eine Stoßdämpfung und Kniegelenkstabilität.
- Funktion des Heel rockers.
- Die Hüftgelenkstabilisation sorgt für eine aufrechte Haltung des Rumpfes (► Tab. 2.8).

den erzeugt eine kurze heftige Bodenreaktionskraft. Der daraus resultierende Bodenreaktionskraftvektor bewirkt 3 instabile Gelenksituationen:

- *Sprunggelenk*: Plantarflexionsdrehmoment
- *Hüftgelenk*: Flexionsdrehmoment
- *Rumpf*: Flexionsdrehmoment

Am Kniegelenk entsteht eine Situation mit Stabilität (Extensionsdrehmoment). In dieser Phase soll das Bein so positioniert sein, dass Progression und Stabilität initiiert werden. Das kontralaterale Bein befindet sich in Pre-swing.

► **Entscheidendes Ereignis in IC.** Fersenkontakt mit dem Boden, um die optimale Funktion des Heel rockers (Fersenkipphobel) zu gewährleisten (► Tab. 2.7).

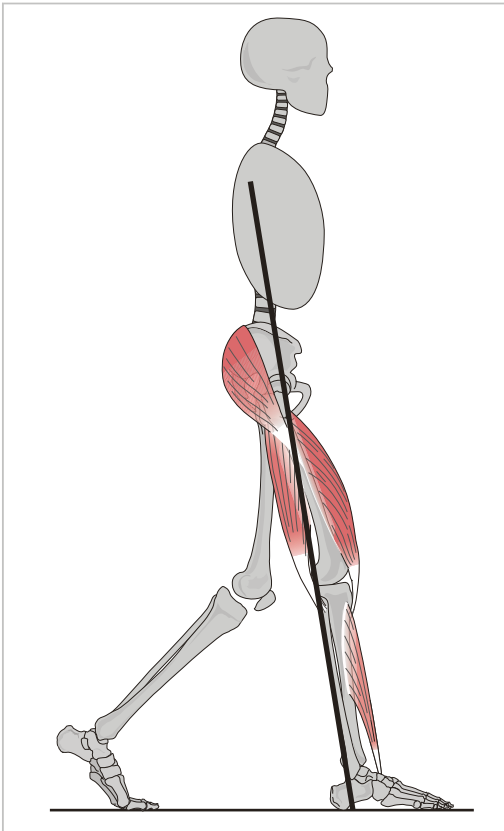


Abb.2.34 Loading response.

2.5.2 Phasen des Einbeinstands (Mid stance und Terminal stance)

► Spezifische Leistungen

- Stabilität
- Erhalt der Vorwärtsbewegung

Mid stance – 12–31 % Gangzyklus (► Abb. 2.35)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 12–31 % des Gangzyklus. Das gesamte Körpergewicht lastet jetzt auf einem Bein. Der Körper bewegt sich kontrolliert über den stützenden Fuß. Im Laufe von Mid stance verlagert sich die dynamische Stabilität des Kniegelenks hin zum Sprunggelenk. Die hohe Muskelaktivität an Knie- und Hüftgelenk aus Loading response nimmt deutlich ab und endet in der frühen Mid stance. Die exzentrische Aktivität der Wadenmuskulatur steuert jetzt die Stabilität des Beines (besonders des Kniegelenks!) und ermöglicht durch den Ankle rocker eine kontrollierte tibiale Vorwärtsbewegung.

In dieser Phase sind die wechselnde Ausrichtung des Körpervektors in Bezug zu Knie- und Hüftgelenk sowie der durch das kontralaterale Bein erzeugte Schwung von Bedeutung. Solange der Körpervektor posterior zum Kniegelenk verläuft (frühe Phase), ist zur Stabilisation Aktivität des M. quadriceps notwendig. Die Muskelaktivität endet mit dem Verlauf des Körpervektors anterior zum Kniegelenk in der späten Phase. Das kontralaterale Bein bewegt sich von Initial swing nach Mid swing.

► Entscheidendes Ereignis in MST

- Kontrollierte Vorwärtsbewegung der Tibia; (► Tab. 2.9).

Tab. 2.8 Loading response

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 20° Flexion • Extensoren und Abduktoren aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 15° Flexion • M. quadriceps ohne M. rectus femoris aktiv
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Plantarflexion • prätibiale Muskulatur aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Eversion des Kalkaneus erzeugt subtalare Pronation • M. tibialis posterior und M. tibialis anterior aktiv
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung

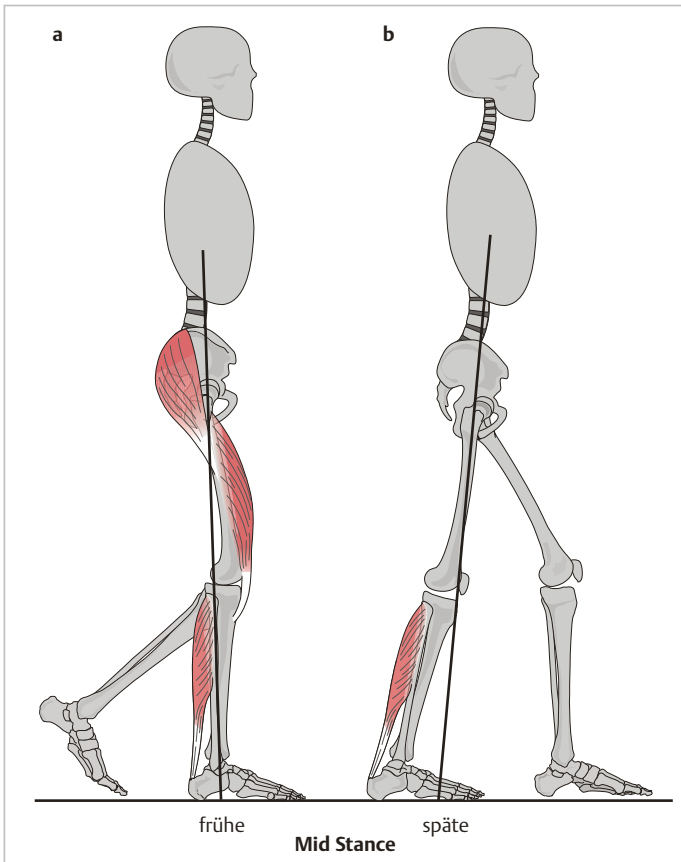


Abb. 2.35 Frühe und späte Mid stance.

Tab. 2.9 Mid stance

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • Abduktoren aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Flexion • M. quadriceps (ohne M. rectus femoris) nur initial aktiv • am Ende der Phase keine Muskelaktivität
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Dorsalextension • Plantarflexoren exzentrisch aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Reduktion der Eversion • Inversionsmuskeln aktiv (M. soleus, M. tibialis posterior, M. flexor digitorum longus, M. flexor hallucis longus) • M. peroneus longus und M. peroneus brevis aktiv zur seitlichen Stabilisierung
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung

Terminal stance – 31–50 % Gangzyklus (► Abb. 2.36)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 31–50% des Gangzyklus. Der Fuß rollt ab, und der Körperschwerpunkt verlagert sich weit über die Unterstü­tzungsfläche des Vorfußes hinaus (Trailing limb). In dieser Phase hebt die Ferse vom Boden ab. Die kräftige exzentrische Aktivität der Plantarflexoren stabilisiert dabei dynamisch das obere Sprunggelenk, was auch zu nahezu passiver Stabilität an Knie- und Hüftgelenk führt. Die subtalare Reduktion der Eversion verriegelt den Fuß so, dass ein fester Hebel entsteht und das Körpergewicht über die Köpfehen der Metatarsophalangealgelenke abrollen kann (siehe Forefoot-rocker-Funktion (S.47)).

In dieser Phase erzeugen 2 Faktoren durch Beschleunigung der Körpermasse eine Vorwärtsbewegung:

- Da sich der Körperschwerpunkt weit vor der Unterstü­tzungsfläche befindet, fällt dieser (gewissermaßen in freiem Fall in einem Bogen) nach vorne. Dies ist laut Perry (1992) die wesentliche Komponente der Vorwärtsbewegung.
- Die Vorwärtsbeschleunigung wird durch den nach vorne gerichteten Schwung des kontralateralen Beines unterstützt, das sich in Terminal swing befindet.

► **Entscheidende Ereignisse in TSt**

- kontrollierte Dorsalextension am Sprunggelenk mit Ablösung der Ferse vom Boden
- Trailing limb (► Tab. 2.10), d. h. Hyperextension im Hüftgelenk (siehe Glossar)

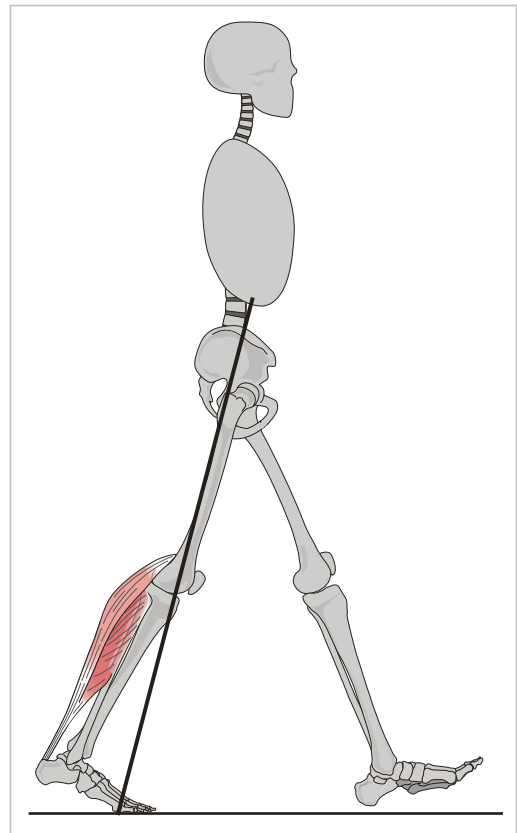


Abb. 2.36 Terminal stance.

Tab. 2.10 Terminal stance

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 20° sichtbare Hyperextension • keine Muskelaktivität
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Flexion • keine Muskelaktivität
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 10° Dorsalextension • Plantarflexoren maximal aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Reduktion der Eversion auf 2° • Inversionsmuskeln maximal aktiv (M. soleus, M. tibialis posterior, M. flexor digitorum longus, M. flexor hallucis longus) • M. peroneus longus und M. peroneus brevis aktiv zur seitlichen Stabilisierung
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • 30° Extension • M. flexor hallucis longus und M. flexor digitorum longus aktiv

2.5.3 Phasen der Schwungbein- vorwärtsbewegung (Pre-swing, Initial swing, Mid swing und Terminal swing)

- ▶ Spezifische Leistungen
- Fußablösung vom Boden
- Vorwärtsbewegung des Beines
- Vorbereitung des Beines auf die Standphase

Pre-swing – 50–62 % Gangzyklus (▶ Abb. 2.37)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 50–62% des Gangzyklus. Das Bein wird entlastet und durch eine schnelle starke Flexion des Kniegelenks auf die Schwungphase vorbereitet. Dabei wird das Körpergewicht über den Vorfuß hinweg nach vorne geführt (Zehen haben noch Bodenkontakt) und gleichzeitig auf das kontralaterale Bein übertragen. In dieser Phase haben beide Füße Bodenkontakt. Dies ist die terminale doppelt unterstützte Standphase. Das kontralaterale Bein befindet sich in Initial contact/Loading response.

Die Vorschwingphase wird zwar noch als Standphase bezeichnet, gehört aber funktionell zu den Schwungphasen, da schon hier über die Hälfte der in Initial swing benötigten Kniegelenkflexion (größtenteils passiv) erzeugt wird (Perry 1992). Hier handelt es sich um »intersegmentale Dynamik«, da die Flexionsbewegung am Hüftgelenk eine Kniegelenkflexion verursacht (Powers 1999).

Pre-swing wird oft als *Push-off-* oder *Abdruckphase* bezeichnet. Dabei wird allgemein davon ausgegangen, dass der Körper nach vorne gebracht wird. Genau betrachtet, handelt es sich um ein Vorwärtsbeschleunigen des Beines. Es wird Kraft

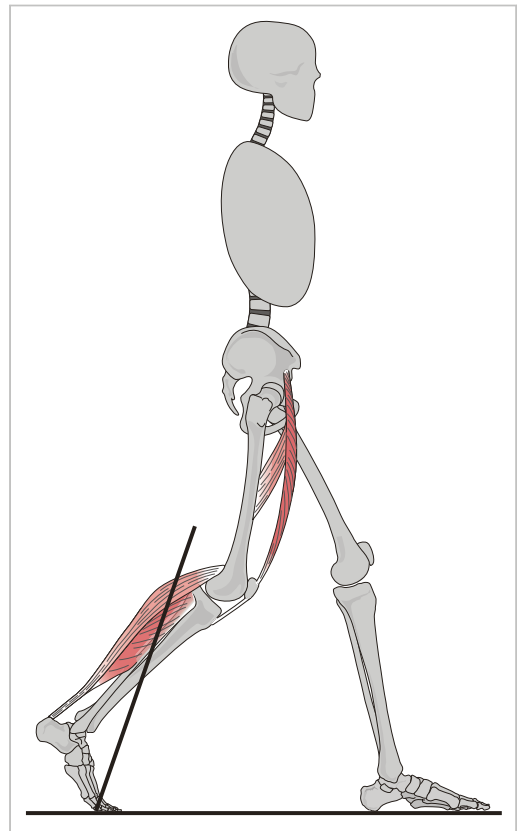


Abb. 2.37 Pre-swing.

zur Verfügung gestellt, die es erlaubt, das Bein in Schwung zu setzen (Perry 1992, Kirtley 2001).

- ▶ **Entscheidende Ereignisse in PSw**
- passive Kniegelenkflexion von 40°
- Plantarflexion des Sprunggelenks (▶ Tab. 2.11)

Tab. 2.11 Pre-swing

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 10° sichtbare Hyperextension • beginnende Aktivität des M. adductor longus
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 40° Flexion • keine Muskelaktivität
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 15° Plantarflexion • nur residuale Muskelaktivität der Plantarflexoren • Kurz nach Beginn der Phase keine Muskelaktivität der Plantarflexoren
Subtalgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • 60° Dorsalextension • M. flexor hallucis longus und M. flexor digitorum longus zeigen nur zu Beginn der Phase Restaktivität • Kurz nach Beginn der Phase endet ihre Aktivität

Initial swing – 62–75 % Gangzyklus (► Abb. 2.38)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 62–75% des Gangzyklus. Der Fuß hebt vom Boden ab. Der Oberschenkel beginnt schnell nach vorne zu schwingen. Das Bein bewegt sich innerhalb von 0,1 s ca. 20 cm nach vorne (Perry 1992), weshalb Initial swing auch Beschleunigungsphase genannt wird.

Das aus Pre-swing kommende Sprunggelenk befindet sich immer noch in leichter Plantarflexion. Die Bewegung des Sprunggelenks in Richtung Dorsalextension reicht jedoch nicht aus, um das Abheben und Vorwärtsbewegen des Beines zu ermöglichen. Dies wird hauptsächlich durch Flexion an Knie- und Hüftgelenk bewirkt.

Neben den eingelenkigen Hüftgelenkflexoren M. adductor longus und M. iliacus werden als zweige-

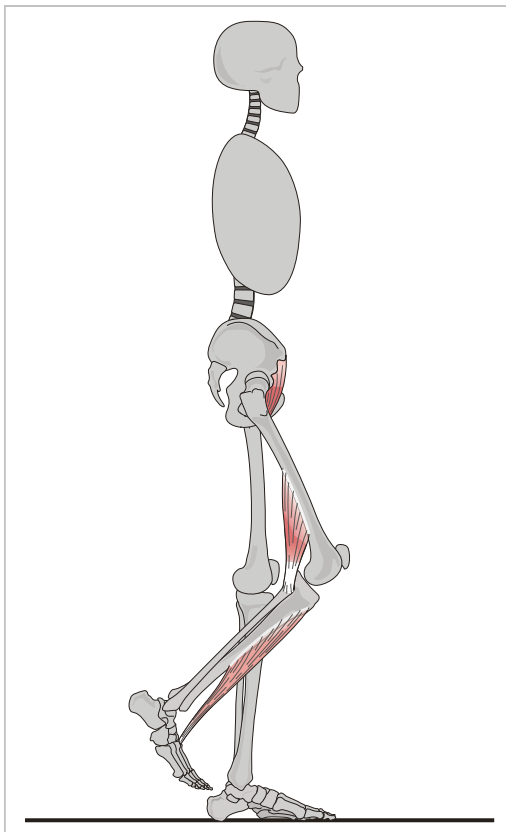


Abb. 2.38 Initial swing.

Tab. 2.12 Initial swing

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 15° Flexion • Flexoren aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 60° Flexion • Flexoren aktiv
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 5° Plantarflexion • prätibiale Muskulatur aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv

lenkige Muskeln M. sartorius und M. gracilis konzentrisch aktiv und beugen Hüft- und Kniegelenk simultan. Die Kniegelenkflexion wird vom kurzen Kopf des M. biceps femoris unterstützt. Die zweigelenkigen Hamstrings sind nicht aktiv, da sie das Hüftgelenk strecken würden. Das kontralaterale Bein ist in der frühen Mid stance.

► Entscheidende Ereignisse in ISw

- Hüftgelenkflexion 15°;
- Kniegelenkflexion 60° (► Tab. 2.12).

Mid swing – 75–87 % Gangzyklus (► Abb. 2.39)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 75–87% des Gangzyklus. Das Becken befindet sich in neutraler Position. Der Oberschenkel setzt seine Flexionsbewegung fort, das Kniegelenk beginnt sich zu strecken. Die Tibia steht senkrecht zum Boden. Der Fuß bleibt vom Boden abgehoben. Der Abstand des Fußes zum Boden (ca. 1 cm) ist jetzt abhängig von der Gelenkstellung an Sprung- und Hüftgelenk.

Durch den Vorwärtsschwung des Oberschenkels ist die Aktivität der Flexoren nur minimal und die Kniegelenkextensionsbewegung nahezu passiv. Gegen Ende der Phase werden die Hamstrings aktiv. Das kontralaterale Bein ist jetzt in der späten Mid stance.

► Entscheidende Ereignisse in MSw

- Zunehmende Hüftgelenkflexion auf 25°
- Dorsalextension des Sprunggelenks bis Neutral-Null-Stellung (► Tab. 2.13)

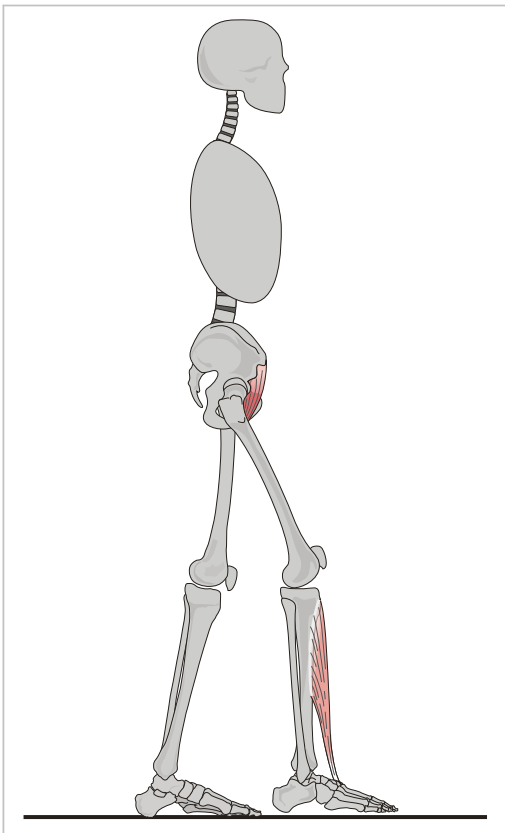


Abb. 2.39 Mid swing.

Tab. 2.13 Mid swing

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 25° Flexion • Flexoren zu Beginn aktiv • Hamstrings gegen Ende aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 25° Flexion • M. biceps femoris caput breve nur zu Beginn aktiv
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv
Subtalgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv

Terminal swing – 87–100 % Gangzyklus (► Abb. 2.40)

Das Intervall dieser Phase erstreckt sich von 87–100% des Gangzyklus. Es ist die Übergangsphase von der Schwung- in die Standphase! Die Flexion am Hüftgelenk bleibt bestehen, das Kniegelenk streckt sich in Richtung Neutral-Null-Stellung. Der Fuß befindet sich weit vor dem Körper in optimaler Ausgangsstellung für den bevorstehenden Bodenkontakt mit der Ferse. Das Sprunggelenk bleibt in Neutral-Null-Stellung.

Terminal swing bereitet das Bein für den Stand vor. Dafür sorgt die simultane Aktivität der ischio-kruralen Muskulatur sowie des M. quadriceps femoris. Die exzentrische Muskelarbeit der ischio-kruralen Muskulatur bremst den Vorwärtsschwung des Oberschenkels. Hüft- und Kniegelenke können gegen Ende der Phase um wenige Grade (ca. 0–5°) von ihrem maximalen Bewegungsaus-

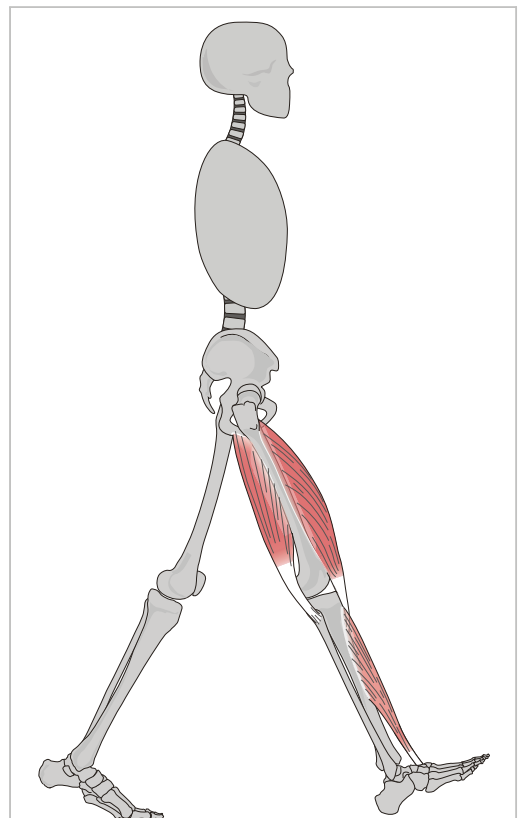


Abb. 2.40 Terminal swing.

Tab. 2.14 Terminal swing

Hüftgelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 20° Flexion • ischiokrurale Muskulatur aktiv
Kniegelenk	<ul style="list-style-type: none"> • 0° (bis 5° Flexion) • M. quadriceps aktiv
oberes Sprunggelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung • prätibiale Muskulatur aktiv
Subtalargelenk	<ul style="list-style-type: none"> • Neutral-Null-Stellung (leichte Inversion) • prätibiale Muskulatur aktiv
(Metatarsophalangealgelenke)	<ul style="list-style-type: none"> • 0–25° Extension • prätibiale Muskulatur aktiv

maß zurückfallen; jedoch sind diese geringfügigen Veränderungen optisch nicht wahrnehmbar!

Hüftgelenkflexion (20°), Kniegelenkextension und Vorwärtsrotation des Beckens (5°) tragen zur Schrittlänge bei (Kap. 2.3.4). Das kontralaterale Bein befindet sich in Terminal stance.

- **Entscheidendes Ereignis in TSw.** Kniegelenkextension bis Neutral-Null-Stellung (0–5° Flexion; ► Tab. 2.14).

Die Gesamtübersicht über Bewegungsausmaße in allen Gangphasen finden Sie im Anhang.

2.6 Gelenke im Detail

Jeweils typische Gelenkstellungen und Bewegungen stehen in direktem Zusammenhang mit den *spezifischen Leistungen* (Accomplishments) einer Gangphase und tragen zur Erfüllung der 3 funktionellen Aufgaben bei. Diejenigen Gelenkstellungen und/oder Bewegungen, die dabei von essenzieller Bedeutung für die jeweilige *spezifische Leistung* sind, werden als *entscheidende Ereignisse* (Critical events) bezeichnet.

Jede Gangphase beinhaltet eine oder mehrere entscheidende Ereignisse am Sprung-, Knie- oder Hüftgelenk in der sagittalen Ebene. Weitere, aber eher subtile Bewegungen, erscheinen in allen 3 Ebenen an Fuß, Knie- und Hüftgelenk sowie Becken. Weil die Bewegungen an Sprung-, Knie- und Hüftgelenk in der sagittalen Ebene in Bezug auf die entscheidenden Ereignisse die wesentlichen sind, stehen sie bei der beobachtenden Ganganalyse im Mittelpunkt.

Für jede der 8 Phasen des Gangzyklus werden Sprung-, Knie- und Hüftgelenk sowie Becken und Rumpf unter den in ► Tab. 2.15 aufgeführten 4 Gesichtspunkten beschrieben.

Tab. 2.15 Pre-swing

deutscher Begriff	englischer Begriff
Bewegungsausmaß	Range of motion (ROM)
Drehmoment-Anforderung	Torque demand (TD)
Muskelaktivität	Muscle action (MA)
funktionelle Bedeutsamkeit	Functional significance (FS)

- **Bewegungsausmaß.** Die Gelenkpositionen (Bewegungsausmaß) verändern sich während des Gehens konstant. Die Bewegungen vollziehen sich rasch und sind daher schwer zu beobachten. Um die beobachtende Ganganalyse zu erleichtern, wurden nur die Gelenkstellungen und Bewegungen ausgewählt und beschrieben, die charakteristisch für die jeweilige Gangphase sind. Die in den Grafiken dargestellten Bewegungsausmaße zeigen die durchschnittlichen Bewegungspositionen innerhalb des Gangzyklus an.

- **Drehmomentanforderung.** Bislang konnten Drehmomente nur für die Standphasen dargestellt werden. Die Angaben hierfür wurden aus den Bodenreaktionskräften abgeleitet, gemessen mithilfe von Bodenkraftplattensystemen. Die Drehmomentanforderungen an den Gelenken in den Schwungphasen können nicht mittels dieser Systeme gemessen werden und erfolgen durch invers-dynamische Berechnungen. Daher sind von außen auf die Gelenke einwirkende Drehmomentanforderungen sowohl für die Stand- als auch die Schwungphasen ermittelbar und werden hier angegeben.

- **Muskelaktivität.** Zur Vereinfachung werden Muskelaktivitäten nur als »an« oder »aus« dargestellt. Der Moment der höchsten Muskelaktivität wird durch ein kleines Dreieck angezeigt. Muskelaktivitäten unter 5 % der maximalen isometrischen Muskelkontraktion werden nicht angegeben.

Beachte

M!

Um ein besseres Verständnis für das Folgende zu entwickeln, ist ein genaues Verständnis der Bedeutung von Drehmomentanforderungen und den damit verbundenen Muskelaktivitäten erforderlich (Kap. 4).

2.6.1 Sprunggelenk und Metatarsophalangealgelenke (Talokrural- und MTP-Gelenke)

Funktionelle Aufgabe Gewichtsübernahme

Initial contact – 0 % Gangzyklus (► Abb. 2.41)

- **Bewegungsausmaß IC**
 - Das Sprunggelenk befindet sich in Neutral-Null-Stellung.
 - Die MTP-Gelenke sind in 0–25° Dorsalextension (► Abb. 2.46).
- **Drehmomentanforderung IC.** Das Plantarflexionsdrehmoment wird folgendermaßen erzeugt:
 - Der Körpervektor verläuft hinter dem Sprunggelenk.
 - Der Bodenkontaktpunkt an der Ferse liegt hinter dem Sprunggelenk.
- **Muskelaktivitäten IC.** M. tibialis anterior, M. extensor digitorum longus und M. extensor hallucis longus (prätibiale Muskulatur) positionieren den Fuß für Loading response.

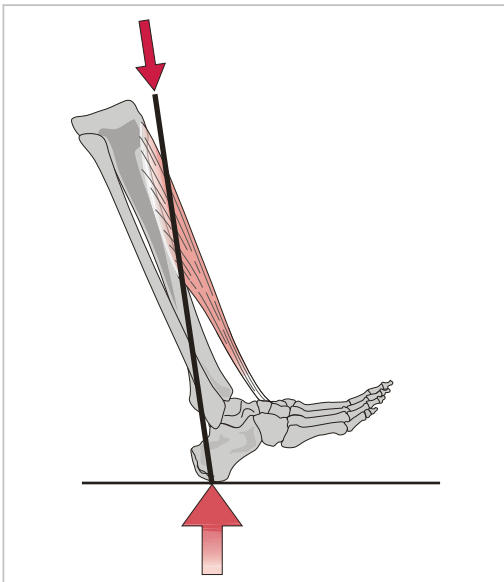


Abb. 2.41 Initial contact. Der Körpervektor verläuft hinter dem Sprunggelenk und löst ein Plantarflexionsdrehmoment aus.

- **Funktionelle Bedeutung IC.** Der Fuß wird für die Heel-rocker-Aktion in Loading response richtig positioniert.

Beachte

M!

Diese Phase wird in der herkömmlichen Terminologie auch *Fersenaufprall* (Heel strike) genannt. Diese Bezeichnung wird jedoch problematisch, wenn zuerst der Vorfuß auf dem Boden auftrifft.

Funktionelle Aufgabe Gewichtsübernahme

Loading response – 0–12 % Gangzyklus (► Abb. 2.42)

- **Bewegungsausmaß LR**
 - Die Bewegung aus der Neutral-Null-Stellung in 5° Plantarflexion verläuft sehr schnell.
 - Die MTP-Gelenke senken sich am Ende der Stoßdämpfungsphase von 25° Dorsalextension bis in die Neutral-Null-Stellung.

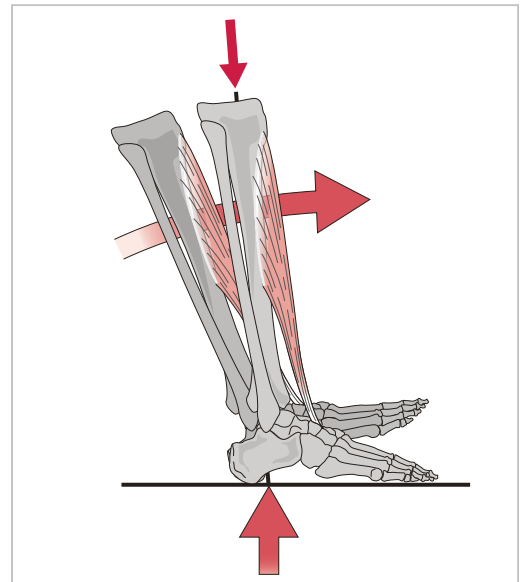


Abb. 2.42 Loading response. Die prätibiale Muskulatur arbeitet dem Plantarflexionsdrehmoment exzentrisch entgegen und bewegt die Tibia nach vorne.