Vet. Res. 31 (2000) 455

Erratum

Vet. Res. 31 (2000) 297–311

Concrete use of the joint coordinate system for the quantification of articular rotations in the digital joints of the horse

Christophe DEGUEURCE[a]*, Henry CHATEAU[a], Viviane PASQUI-BOUTARD[b], Philippe POURCELOT[a], Fabrice AUDIGIÉ[a], Nathalie CREVIER-DENOIX[a], Hassen JERBI[a], Didier GEIGER[c], Jean-Marie DENOIX[a]

[a] UMR INRA-DGER Biomécanique du Cheval, École Nationale Vétérinaire d'Alfort, 94704 Maisons-Alfort Cedex, France
[b] Laboratoire de Robotique de Paris, Université Versailles-Saint Quentin en Yvelines, 78140 Vélizy, France
[c] Laboratoire de Mécanique Physique, CNRS UPRES-A 7052, Université Paris XII Val de Marne, 94000 Créteil, France

In page 303, the global matrix should read:

$$M_{d/p} = \begin{bmatrix} X_1^d/N_1^d & Y_1^d/N_1^d & Z_1^d/N_1^d \\ X_2^d/N_2^d & Y_2^d/N_2^d & Z_2^d/N_2^d \\ X_3^d/N_3^d & Y_3^d/N_3^d & Z_3^d/N_3^d \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} X_1^p/N_1^p & X_2^p/N_2^p & X_3^p/N_3^p \\ Y_1^p/N_1^p & Y_2^p/N_2^p & Y_3^p/N_3^p \\ Z_1^p/N_1^p & Z_2^p/N_2^p & Z_3^p/N_3^p \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} \end{bmatrix}.$$

In page 304, Section 2.2.2.3, the elementary angles should read:

$$\theta_1 = -\operatorname{atan}\frac{r_{13}}{r_{33}},\ \theta_2 = \operatorname{asin} r_{23},\ \theta_3 = -\operatorname{atan}\frac{r_{21}}{r_{22}}.$$