

## باب 20 نقل و حرکت

### (Locomotion and Movement)

نقل و حرکت جانداروں کی اہم خاصیت ہے۔ جانور اور پودے کی حرکات میں بڑی وسعت ہے۔ یک خلوی عضویوں جیسے امیبا میں پروٹوپلازم کی اسٹریمنگ، حرکت کی سب سے آسان مثال ہے۔ کئی عضویے اپنے سیلیا فلاجیلا اور ٹینٹیکلز (Tentacles) کے ذریعے چلتے ہیں۔ انسان اپنے جڑے، پلکیں، زبان وغیرہ ہلاتے ہیں۔ کچھ حرکات ایسی ہیں جن کی وجہ سے ایک جگہ سے دوسری جگہ جاتے ہیں۔ ایسی ارادی حرکات کو لocomotion کہتے ہیں۔ چہل قدمی، دوڑنا، چڑھنا، اڑنا، تیرنا کچھ ایسی نقلی حرکات کی شکلیں ہیں۔ لocomotion ضروری نہیں ہے کہ وہ دوسری اقسام کی حرکات پر اثر انداز ہوں۔ مثلاً پیرامیسیم کے سیلیا غذا کی حرکات کو سائیبو فی رنگس کے ذریعے انجام دیتے ہیں اور لocomotion میں بھی کام آتے ہیں۔ ہائڈرا اپنے ٹینٹیکلز کا استعمال اپنے شکار کو پکڑنے اور لocomotion میں بھی کرتا ہے۔ ہم اپنے اعضاء و جوارح کا استعمال اٹھنے بیٹھنے کے لیے اور چلنے کے لیے بھی کرتے ہیں۔ مندرجہ بالا مشاہدات اس بات کی طرف اشارہ کرتے ہیں کہ حرکات اور لocomotion کا مطالعہ الگ الگ نہیں کیا جاسکتا ہے۔ ہم دونوں کو یہ کہہ کر جوڑ سکتے ہیں کہ تمام لocomotion حرکات ہیں لیکن تمام حرکات لocomotion نہیں ہیں۔

جانوروں کے لocomotion کے طریقے، حالات کے تقاضے اور ان کے محل وقوع کے حساب سے مختلف ہوتے ہیں۔ تاہم، عموماً لocomotion غذا، سکونت سستی، نسل کی افزائش کے لیے موزوں جگہ موافق موسمیاتی حالات یا دشمن سے حفاظت کے لیے کیا جاتا ہے۔

20.1 حرکات کی اقسام

20.2 عضلے

20.3 ڈھانچے (کالبدن) کا

نظام

20.4 جوڑ

20.5 انسان میں عضلاتی اور

کالبدنی نظام کی کچھ

اہم بیماریاں

## 20.1 حرکات کی اقسام (Types of Movement)

انسانی جسم کے خلیے تین طرح کی حرکات کا اظہار کرتے ہیں: امیبائیڈ (Amoeboid)، سیلیری (Ciliary) اور عضلاتی۔

ہمارے جسم کے کچھ مختص خلیے خون کے میکرو فیجیز (Macrophages) اور لیوکوسائٹ، امیبائیڈ نقل کرتے ہیں جو پروٹوپلازم میں اسٹریٹنگ (جیسے امیبا میں) کی وجہ سے سوڈوپوڈیا (Pseudopodia) بننے کی وجہ سے ہوتی ہے۔ خلوی ڈھانچے کے عنصر جیسے مائیکروفلامنٹسٹر میں بھی امیبائیڈ نقل پائی جاتی ہے۔

ہمارے اندرونی نلکی دار عضویے جن میں سیلیڈ اپی تھیلیم کا اسٹر ہے، سیلیری نقل و حرکت کرتے ہیں۔ سانس نلی میں سیلیا ارتباطی (Coordinated) حرکات کرتی ہیں جو ہمیں گرد اور دوسرے بیرونی مادے جو ہم سانس کے ساتھ اندر لیتے ہیں۔ باہر نکلنے میں مدد کرتے ہیں۔ مادہ تولیدی نلی میں بیضے کی حرکات بھی سیلیری حرکات کی وجہ سے ممکن ہو پاتی ہیں۔

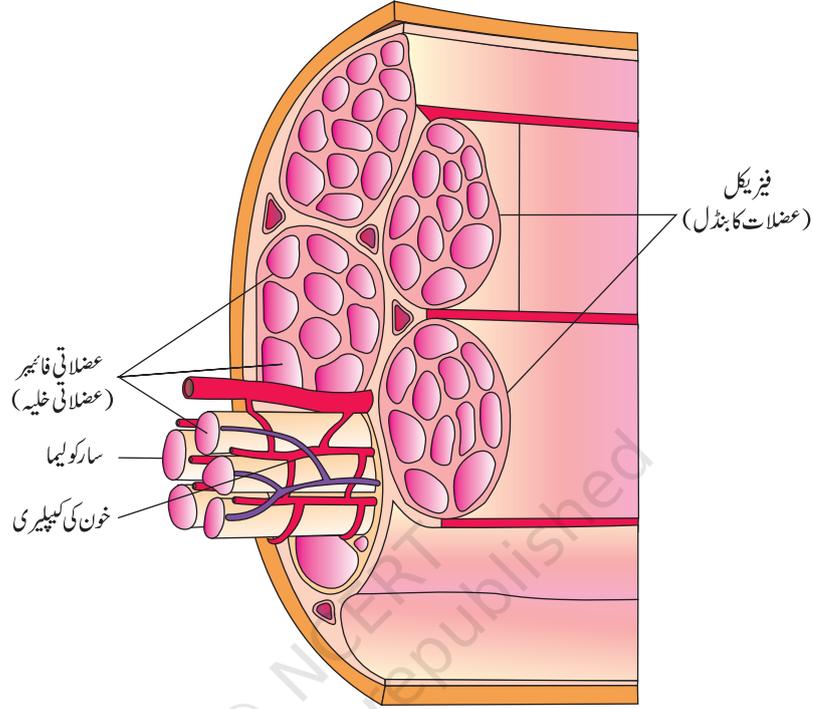
ہمارے بازو، ٹانگیں، جڑے، زبان وغیرہ کو عضلاتی (Muscular) حرکات درکار ہوتی ہیں۔ کثیر خلوی عضویے اور انسانی عضلات کی چمک دار صلاحیت کو لکوموشن اور دوسری حرکات کے لئے بہت موثر طریقے سے استعمال کرتے ہیں۔ لکوموشن کے لیے عضلاتی ڈھانچے اور اعصابی نظام میں باہمی ارتباط کی ضرورت ہوتی ہے۔ اس بات میں آپ عضویوں کی اقسام ان کی ساخت، اور ڈھانچے نظام کے اہم پہلوؤں کے بارے میں مطالعہ کریں گے۔

## 20.2 عضلات (Muscle)

عضلے، میز و ڈرم سے نکلے ہوئے مختص بافت ہیں۔ بالغ انسان کے جسم کے وزن کا تقریباً 40-50 فیصدی وزن عضلوں پر مشتمل ہوتا ہے۔ براہیختگی (Excitability)، انقباض، چمکیلا پن اور ایلاسٹیٹی عضلات کی کچھ اہم خصوصیات ہیں۔ ان کی درجہ بندی کا انحصار مختلف پیمانوں پر ہوتا ہے۔ جیسے وقوع، شباہت اور افعال کو قابو میں رکھنے کی صلاحیت۔ تین طرح کے عضلات پہچانے گئے ہیں۔ (i) ڈھانچے (ii) نظام انہضامی اور (iii) قلبی عضلات۔ ڈھانچے عضلات جسم کے ڈھانچے نظام سے منسلک ہیں۔ خود رہین سے یہ دھاری دار (Striped) نظر آتے ہیں لہذا ان کو دھاری دار (Striated) عضلات کہتے ہیں۔ چونکہ ان کے فعل اعصابی نظام کے قابو میں رہتے ہیں۔ اس لیے ان کو ارادی (Voluntary) عضلات بھی کہتے ہیں۔ بنیادی طور پر یہ لکوموٹری افعال انجام دیتے ہیں اور جسم میں پوسچر کے بدلاؤ سے تعلق رکھتے ہیں۔

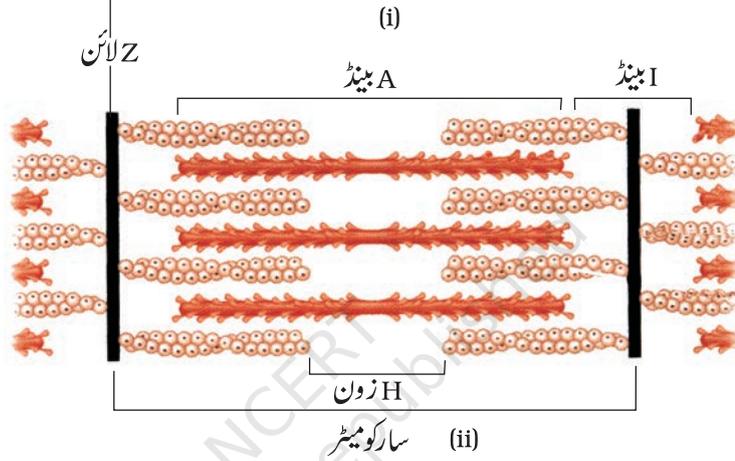
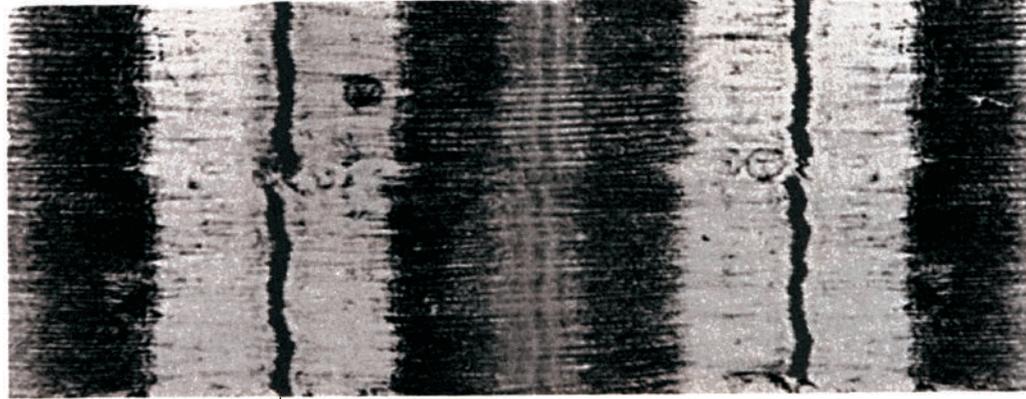
نظام انہضامی عضلات جسم کے اندرونی کھوکھلے عضویوں کی اندرونی دیوار کے حصے ہیں جیسے کھانے کی نلی اور تولیدی نلی وغیرہ۔ ان میں دھاریاں نہیں ہوتیں بلکہ ہموار ہوتی ہیں لہذا ان کو ہموار عضلات بھی کہتے ہیں۔ (Non-striated Smooth) یہ اعصابی کنٹرول سے آزاد ہیں اس لیے ان کو غیر ارادی (Involuntary) عضلات بھی کہا جاتا ہے۔ یہ کھانے کی نلی میں غذا کو آگے دھکا دینے اور تولیدی نلی میں زواجوں کی حرکت میں مدد بہم پہنچاتے ہیں۔

جیسا کہ نام سے ظاہر ہے قلبی اعضلات قلب کے عضلات ہیں۔ ان عضلات کے خلیے کئی شاخوں میں منقسم ہو کر مل جاتے ہیں۔ شبہت کی بناء پر یہ دھاری دار عضلات ہوتے ہیں۔ چونکہ اعصابی نظام کا قابو ان پر نہیں ہوتا لہذا یہ غیر ارادی ہوتے ہیں۔



شکل 20.1 عضلات کا کراس سیکشن عضلی بنڈل اور عضلی ریشہ دکھاتے ہوئے

اب ذرا ڈھانچی (کالبری) عضلات کا تفصیلی مطالعہ کریں تاکہ ہم ان کی ساخت اور پھیلنے اور سکڑنے کی قابلیت کو سمجھ سکیں۔ ہر ایک منظم ڈھانچی عضلا کئی عضلاتی بنڈلز پر مشتمل ہوتا ہے، جو ایک کوچکن سے بنی ہوئی اتصالی بافت کے دبیز غلاف سے ڈھکا رہتا ہے۔ اس غلاف کو فاسیا (Fascia) کہتے ہیں۔ ہر عضلی بنڈل میں عضلی ریشے ہوتے ہیں (شکل 20.1)۔ ہر عضلی ریشہ کے اوپر پلازما جھلی ہوتی ہے جسے سارکولیمما (Sarcolemma) یا لحم غلاف کہتے ہیں جو سارکولیمما کو اپنے احاطے میں رکھتا ہے۔ ہر ریشہ میں کئی مرکزے ہوتے ہیں۔ ہر اینڈوپلازمک ریٹی کلم یعنی سارکولیمما میں کیمیشیم آئوز جمع رہتے ہیں عضلی ریشے کی ایک خصوصیت یہ ہے کہ سارکولیمما میں کئی متوازی فلامنٹ ہوتے ہیں جنہیں ماتو فلامنٹز یا مایو فائبرلز کہتے ہیں۔ ہر مایو فائبرل میں یکے بعد دیگرے (Alternate) تاریک اور روشن بینڈ موجود ہوتے ہیں۔ مایو فائبرل کے تفصیلی مطالعہ نے ثابت کیا ہے کہ ان کی دھاری دار شبہت دواہم پروٹین۔ ایکٹین اور مایوسین کی ترتیب کی وجہ سے ہوتی ہے۔ روشن بینڈ میں ایکٹین ہوتے ہیں اور 'T' بینڈ یا آکسوترائیک بینڈ کہلاتے ہیں جبکہ تاریک بینڈ 'A' یا اینائسوترائیک بینڈ کہلاتے ہیں اور ان میں مایوسین پروٹین ہوتے ہیں۔ دونوں پروٹینز استوانی ساخت کے اور ایک دوسرے کے متوازی مرتب ہوتے ہیں، مزید یہ کہ دونوں مایو فائبرل کے طول البلدی محور پر ہوتے ہیں ایکن فلامنٹز مایوسین کے مقابلے میں مہین ہوتے ہیں لہذا بالترتیب

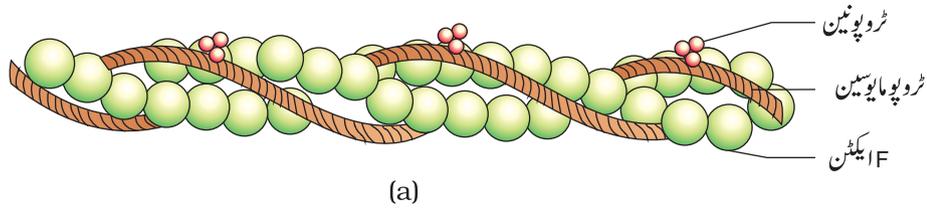


شکل 20.2 (i) عضلات کی اناٹمی، سارکومیٹر کو دکھاتے ہوئے (ii) سارکومیٹر کی لائن ڈائگرام

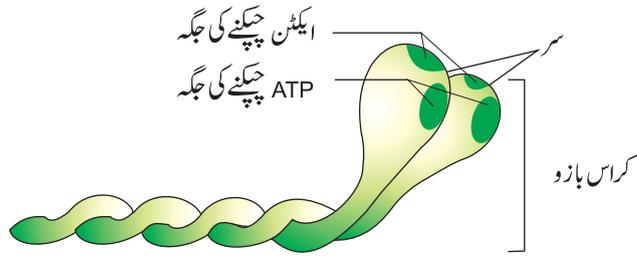
مہین اور لوٹے فلامنٹز کہلاتے ہیں ہر 'I' بینڈ کے وسط میں ایک لچیلہ فائبر جو 'Z' لائن کہلاتا ہے جو 'I' بینڈ کو منقسم کرتا ہے مہین فلامنٹ 'Z' لائن سے مضبوطی سے جڑا رہتا ہے۔ 'A' بینڈ میں موجود موٹے فلامنٹز بھی وسط میں ایک دوسرے سے ریشی جھلی کے ذریعے جڑے رہتے ہیں اور اسے 'M' لائن کہتے ہیں۔ 'A' اور 'I' بینڈز مایوفائبرل میں لمبائی سے یکے بعد دیگرے ترتیب شدہ رہتے ہیں۔ مایوفائبرل کا وہ حصہ جو دو لگاتار 'Z' لائن کے وسط میں ہوتا ہے سکڑنے کی صلاحیت کا فعالی اکائی ہوتا ہے اور سارکومیٹر کہلاتا ہے (شکل 20.2)۔ آرام کی حالت میں موٹے فلامنٹز کے دونوں طرف موجود مہین فلامنٹز کے سرے موٹے فلامنٹز کے سروں پر قدرے چڑھے رہتے ہیں اور موٹے فلامنٹز کے وسطی حصے کو چھوڑ دیتے ہیں۔ موٹے فلامنٹز کا یہ درمیانی حصہ جو مہین فلامنٹ پر نہیں چڑھا رہتا 'H' زون کہلاتا ہے۔

### 20.2.1 انقباضی پروٹین کی ساخت (Structure of Contractile Proteins)

ہر ایکٹن (مہین) فلامنٹ دو (دھاگے دار) 'F' ایکٹن پر مشتمل ہوتا ہے جو ایک دوہرا (Helix) بناتے ہیں اور ایک دوسرے سے لپٹے ہوئے رہتے ہیں۔ ہر 'F' ایکٹن انفرادی 'G' (گلوبولر) ایکٹن کا کثیرسالمی مرکب (Polymer) ہوتا ہے۔ ہر 'F' ایکٹن کی پوری لمبائی میں دوسرے پروٹین ٹروپو مایوسین کے دو دھاگے لگے رہتے ہیں۔ ٹروپو مایوسین



(a)



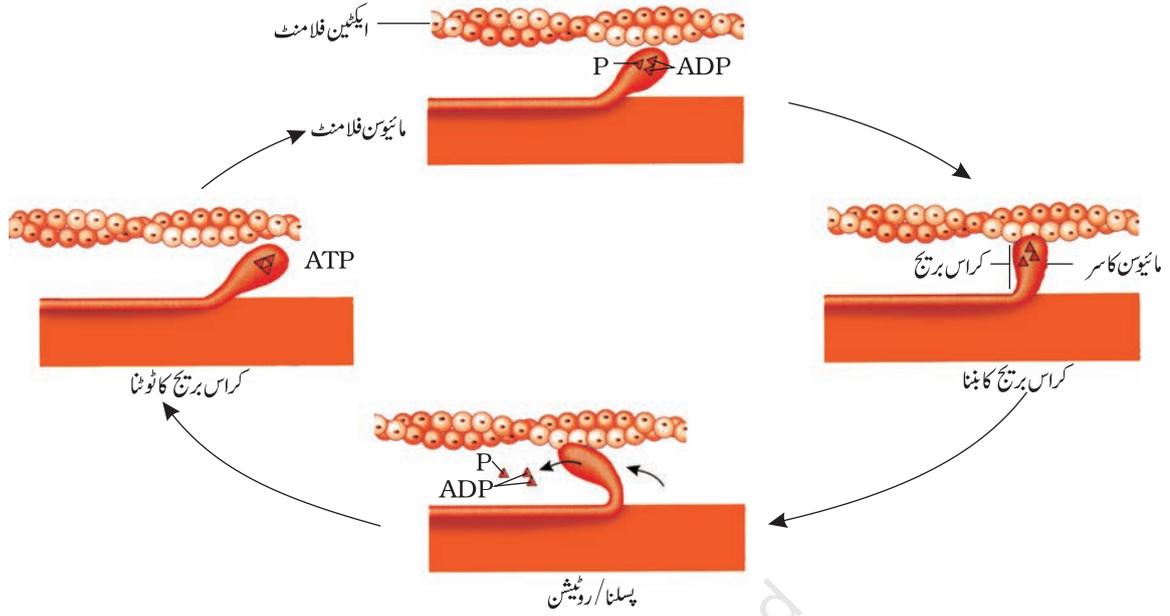
(b)

شکل 20.3 (a) ایک ایکٹین (موٹا) فلامنٹ (b) مایوسین مونومر (میرومایوسین)

پر ترتیب دار وقتے سے ایک پیچیدہ پروٹین ٹروپونین بکھرا رہتا ہے۔ آرام کی حالت میں ٹروپونین کی ایک سب یونٹ ایکٹین پر موجود مایوسین کے لیے ایکٹو بائڈنگ سائٹ کی نقاب پوشی کرتا ہے۔ ہر مایوسین فلامنٹ (موٹا) بھی پروٹین کا زنجیرہ (Polymer) ہے۔ کئی انفرادی پروٹین میرومایوسین مل کر ایک موٹے فلامنٹ بناتے ہیں (شکل 20.3)۔ ہر میرومایوسین کے دو اہم حصے ہیں؟ ایک گلوبولر سر، جو چھوٹے بازو کے ہمراہ اور ایک ڈم۔ پہلا حصہ وزنی میرومایوسین (HMM) اور دوسرا ہلکا میرومایوسین (LMM)۔ مایوسین کے زنجیرے سے ایک زوایے کے ساتھ اور ترتیب دار پر HMM باہر کی جانب ابھرے رہتے ہیں۔ ان کو کراس بازو کہتے ہیں گلوبولر سر ایکٹو اے ٹی خامرہ ہے اور یہاں اے ٹی پی جڑتا ہے اور قریب میں ایکٹین کی فعالی جگہ ہے۔

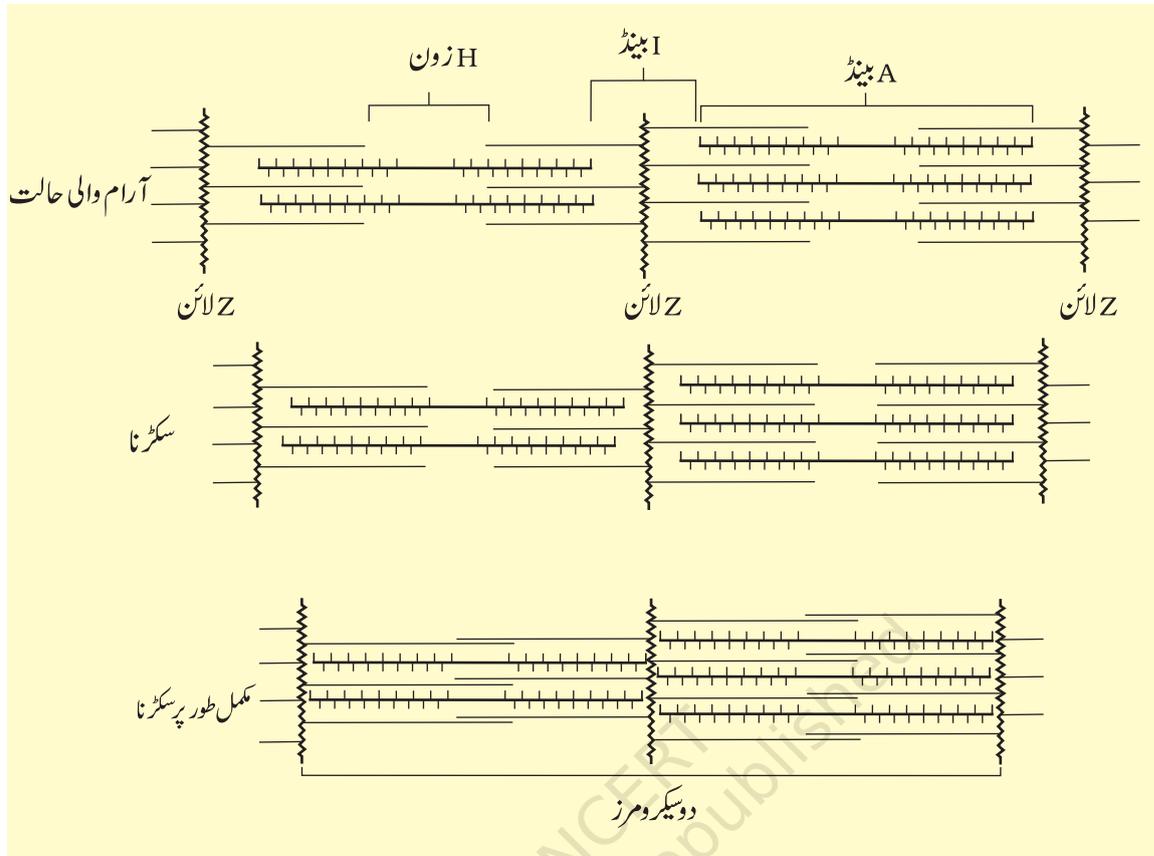
### 20.2.2 عضلات کے انقباض (سکڑنا) کا میکینزم (Mechanism of Muscle Contraction)

عضلی انقباض کا میکینزم، سرکنے والے فلامنٹ کے نظریے سے بہت آسانی سے سمجھایا جاسکتا ہے۔ اس کی رو سے عضلی ریشے کا سکڑنا مہین فلامنٹ پر سرکنے سے ممکن ہو پاتا ہے۔ عضلات کے سکڑنے کی ابتداء مرکزی اعصابی نظام (Central Nervous System) کے موٹر عصبے کے ذریعے بھیجے گئے اشاروں سے ہوتی ہے۔ عضلی ریشے سے جڑا ہوا موٹر عصبہ موٹر یونٹ کہلاتا ہے۔ عضلی ریشے کا سارکولیم اور موٹر عصبے کے درمیان جنکشن نیوروسکولر جنکشن یا موٹر اینڈ پلیٹ کہلاتا ہے۔ جب عصبی اشارہ (Neural Signal) اس جنکشن پر پہنچتا ہے تو یہ ایک نیورونر سیمیٹر (Neurotransmitter) اسٹائل کولین خارج کرتا ہے جو سارکولیم میں ایک ایکشن پوٹینشل (Action Potential) فعل بالقوہ پیدا کرتا ہے۔ یہ عضلی ریشے میں پھیلتا ہے اور کیمشیم آ میز کوسارکولوپلازم میں خارج کرتا ہے۔ کیمشیم  $Ca^{++}$  کی مقدار میں اضافے کی وجہ سے یہ ایکٹین فلامنٹ میں موجود ٹروپونین کی سب یونٹ سے چپک جاتے ہیں اور ایکٹو



شکل 20.4 کراس بریج بننے کے مراحل، سر کا گھماؤ اور کراس بریج کا ٹوٹنا

سائٹ کو مایوسین سے بچانے والے نقاب کو ہٹا دیتا ہے جو اے ٹی پی ہائیڈرولیسس کے ذریعے پیدا ہونے والی توانائی کو استعمال کرتا ہے۔ مایوسین کا سراپ ایکٹن کے برہنہ ایکٹوسائٹ سے جڑ جاتا ہے اور کراس بریج (Cross Bridge) بناتا ہے (شکل 20.4)۔ یہ جڑے ہوئے ایکٹن فلامنٹ کو 'A' بینڈ کے وسط میں کھینچتا ہے۔ 'Z' لائنیں جو ان ایکٹن فلامنٹ سے جڑی رہتی ہیں وہ بھی اندر کی جانب کھینچتی ہیں نتیجتاً سارکو میٹر سکڑ کر چھوٹا ہو جاتا ہے۔ ان اقدام سے صاف ظاہر ہے کہ عضلہ کے چھوٹے ہونے کے دوران اصلاً 'T' بینڈ کی لمبائی کم ہو رہی ہے جبکہ 'A' بینڈ کی لمبائی پہلے ہی جیسی ہے (شکل 20.5)۔ اے ڈی پی اور اخراج کے بعد مایوسین آرام کی حالت میں واپس چلا جاتا ہے۔ ایک نیا اے ٹی پی کا سالمہ چپکتا ہے اور کراس بریج ٹوٹتا ہے (شکل 20.5)۔ اس کی وجہ سے 'Z' لائن واپس اپنی پہلے والی حالت میں چلی جاتی ہے یعنی عضلہ پھیل جاتا ہے (شکل 20.5)۔ رد عمل (Reaction) کا وقت مختلف عضلاتی ریٹوں میں الگ ہوتا ہے۔ عضلوں میں اس عمل کے بار بار دہرانے سے غیر یوانی تنفس کی وجہ سے ان میں لیکٹک ایسڈ (Lactic Acid) جمع ہو جاتا ہے جو تھکاوٹ کی وجہ بن جاتا ہے۔ عضلات میں آکسیجن جمع کرنے والا ایک سرخ پگمنٹ مایوگلوبن (Myoglobin) ہوتا ہے۔ کچھ عضلات میں اس کا زیادہ مقدار ان کو سرخی مائل کر دیتی ہے ایسے عضلات سرخ عضلات (Red Muscles) کہلاتے ہیں۔ ان عضلات میں مائی ٹو کا نڈریا (توانیے) کی تعداد کثرت سے ہوتی ہے جو عضلات میں جمع آکسیجن کی کثیر مقدار کو استعمال کر کے اے ٹی پی بناتے ہیں۔ یہ عضلات لہذا ایروبک (Aerobic) عضلات بھی کہلاتے ہیں۔ کچھ عضلات میں مایوگلوبن کی مقدار بہت کم ہوتی ہے اس لیے وہ پیلی یا سفیدی مائل ہوتے ہیں۔ یہ سفید ریشے ہوتے ہیں۔ ان میں توانائیوں کی تعداد بھی کم ہوتی ہے لیکن سارکو پلازمک ریٹی کلیم بہت ہوتا ہے۔ یہ انیروبک (Anaerobic) ترکیب سے توانائی حاصل کرتے ہیں۔

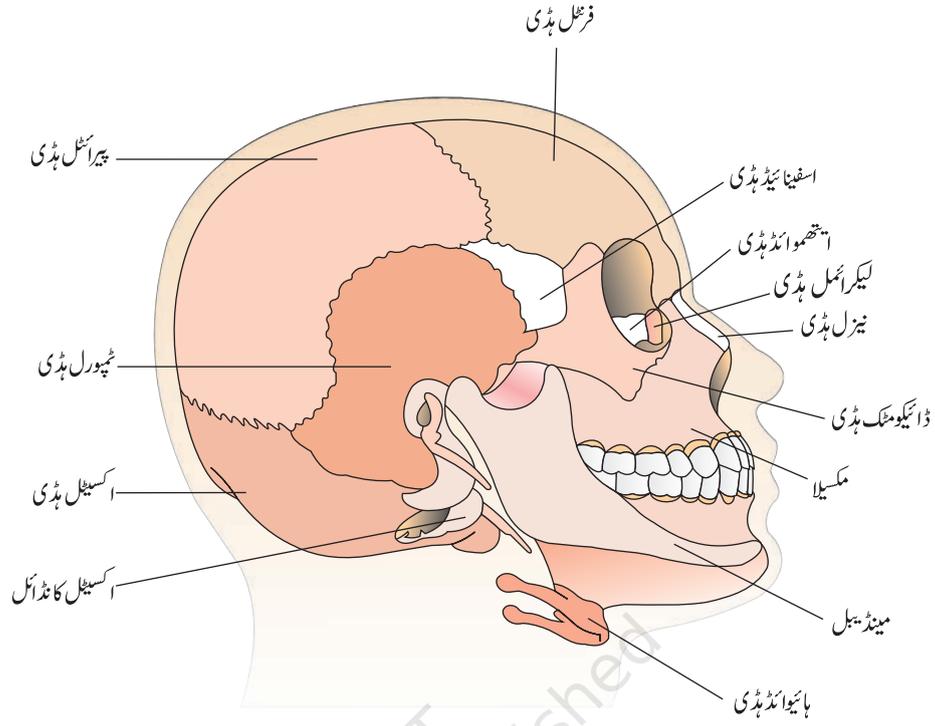


شکل 20.5 عضلاتی سکڑاؤ کا سلائڈنگ فلامیٹ اصول (پتلے فلامیٹ کے حرکت اور I بینڈ اور H زون کے ریٹیو سائز کا مشاہدہ کریں)

### 20.3 پینجری نظام (Skeletal System)

قابلی نظام کی بنیاد ہڈیوں اور کچھ چکدار بافت یا کرکری ہڈی پر مشتمل ہوتی ہے۔ جسمانی نقل و حرکت میں اس نظام کا بہت اہم کردار ہے۔ ذرا خیال کیجیے کہ بغیر جڑوں کے غذا کو کیسے چبائیں گے یا بغیر ہڈیوں والے پیر سے کیسے چلے گے؟ ہڈیاں اور چکدار بافت مخصوص اتصالی بافت ہیں۔ ہڈیوں میں کیملائٹ نمکیات کی وجہ سے کثیف مادہ ہوتا ہے اور کونڈرو انجین (Chondroitin) نمکیات کی وجہ سے چکدار بافت نرم اور چک دار ہوتی ہیں۔ انسانی قالب میں 206 ہڈیاں اور کچھ چکدار بافت ہوتی ہیں۔ یہ دو نمایاں گروپس میں منقسم ہوتی ہیں۔ عمودی (Axial) اور ضمیمی (Appendicular) قالب۔

عمودی قالب جسم کے محور پر 80 ہڈیوں پر مشتمل ہوتا ہے۔ یہ کھوپڑی (کاسہ سر) ریڑھ کی ہڈیوں کا کالم سٹرنم اور پسلیاں میں ہوتا ہے۔ کاسہ سر (شکل 20.6) میں ہڈیوں کے دو گروپس ہوتے ہیں: کرنیل (Cranial) اور فیشیل (Facial) جن کی مجموعی تعداد 22 ہوتی ہے۔ کرنیل ہڈیوں کی تعداد آٹھ ہے۔ دماغ کے لیے ایک سخت محافظی سرپوش بناتی ہیں جسے کریئم کہتے ہیں۔ فیشیل خط 14 قابلی عنصر پر مشتمل ہوتا ہے جو کاسہ سر کا اگلا حصہ بناتا ہے۔ ایک



شکل 20.6 انسانی کاسہ سر (کھوپڑی) کا تشریحی خاکہ

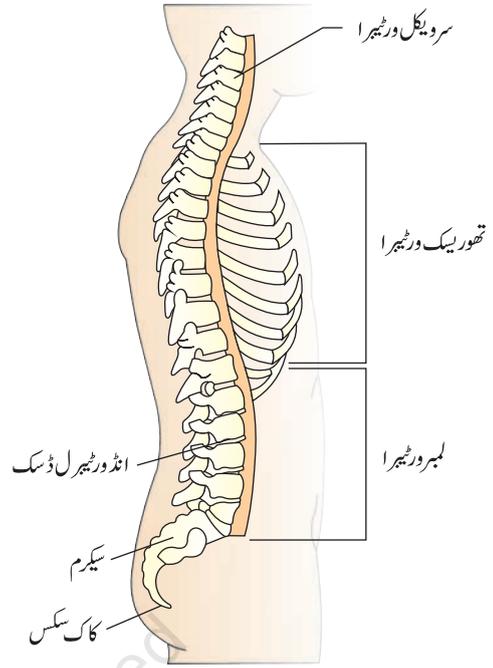
عدد 'U' ساخت کی ہڈی جو ہائیو انڈ (Hyoid) کہلاتی ہے وہ بھی کاسہ سر میں شامل ہوتی ہے۔ دونوں درمیانی کانوں میں تین خورد ہڈیاں: مایلس (Mallus)، انسین (Incus) اور سٹپس (Stapes) مجموعی طور پر ایئر اسکروز (Ear Ossicles) کہلاتی ہیں۔ کاسہ سر، ریڑھ کی کالم کے اوپری حصے سے دو آکسی پٹیل کونڈائل (Occipital Condyles) کی مدد سے ترتیل (Articulate) کرتا ہے۔

ہمارا ریڑھ کا کالم (شکل 20.7) سلسلہ وار ترتیب میں لگے ہوئے 26 اکائیوں پر مشتمل ہوتا ہے۔ جنہیں ورٹی بری (Vertebrae) کہتے ہیں اور ان کی جگہ ظہری (Dorsal) ہوتی ہے۔ یہ کاسہ سر کے نچلے حصے سے نکلتی ہے اور دھڑ کا خاص حصہ بناتی ہے۔ ہر ورٹی برا (Vertebra) کے وسط میں سوراخ (نیورل کنال) ہوتا ہے جس میں سے حرام مغز (Spinal cord) گزرتا ہے۔ پہلا ورٹی برا اٹلس کہلاتا ہے جو آکسی پٹیل کونڈائل سے ترتیل کرتا ہے۔ ریڑھ کے کالم کے کاسہ سر کی طرف سے سرو انیکل (Cervical) تھوریک (Thoracic) 12 لمبر (Lumber) 5، سیکرل (Sacral) (ایک جڑا ہوا) اور کاکچیل (Coccygeal) (ایک جڑا ہوا) میں بانٹا جاسکتا ہے تقریباً تمام پستانیوں (Mammals) میں سرو انیکل ورٹی بری کی تعداد سات ہوتی ہے۔ ریڑھ کا کالم حرام مغز کی حفاظت کرتا ہے، سر کو سہارا دیتا ہے اور پسلیوں کے سرے اس سے آکر جڑتے ہیں، مزید یہ کہ پیٹھ کا عضلاتی خاکہ بھی بناتا ہے۔ اسٹرنم (Sternum) ایک چھٹی ہڈی ہے جو بطنی (Ventral) جانب سینے کے وسط میں ہوتی ہے۔ پسلیوں کے 12 جوڑے ہوتے ہیں۔ ہر پسلی پتلی اور چھٹی ہڈی ہے اور ظہری جانب ریڑھ کی کالم سے اور بطنی جانب اسٹرنم سے جڑی رہتی ہے۔ اس کے ظہری سرے پر دو ترتیلی سطح ہوتی ہیں اس لیے اس کو بائی سیفلیک

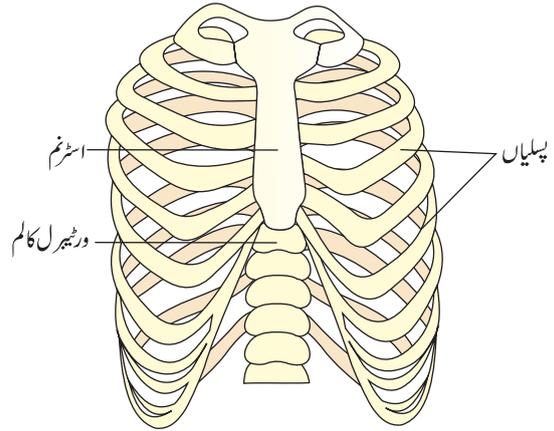
(Bicephalic) کہتے ہیں۔ شروع کے سات جوڑے حقیقی پسلیاں ہوتی ہیں ظہری جانب یہ تھوریسک ورٹی بری سے اور بطنی جانب یہ ہایا لائن چکدار بانفت کے ذریعے جڑے رہتے ہیں۔ آٹھواں، نواں اور دسواں پسلیوں کا جوڑا بالواسطہ اسٹرنم سے ترتیل نہیں کرتا بلکہ ہایا لائن چکدار بانفت کے ذریعے ساتویں پسلی سے جڑے رہتے ہیں۔ یہ ورٹی بروکوئڈرل (Vertebrochondral) (غیر حقیقی) پسلیاں کہلاتی ہیں۔ پسلیوں کے آخری دو جوڑے (گیارہویں اور بارہویں) بطنی جانب نہیں جڑے ہوتے لہذا یہ تیرنے والی پسلیاں کہلاتی ہیں۔ تھوریسک ورٹی بری، پسلیاں اور اسٹرنم مجموعی طور پر پنجر (Rib Cage) کہلاتی ہیں (شکل 20.8)۔

جوارج کی قالبی ہڈیاں اور ان کی پٹیاں مل کر صحیحی قالب بناتے ہیں۔ ہر جوڑہ 30 عدد ہڈیوں پر مشتمل ہوتا ہے۔ آگے کا جوڑہ (ہاتھ) ہیومرس (Humerus)، ریڈیس (Radius) اور النا (Ulna)، کا پلیز (کلائی ہڈی 8 عدد) میٹا کارپلز (ہتھیلی ہڈی۔ 5 عدد) اور فیلینجز (Phalangs) (ڈبچیز۔ 14 عدد) (شکل 20.9)۔ فیمر (Femur) (جاگھ کی ہڈی، سب سے طویل ہڈی) ٹیبیا (Tibia) اور فیولا (Fibula)، ٹارسلز (Tarsals) (ایڑی کی ہڈی۔ 7 عدد) میٹا ٹارسلز (5 عدد) اور فیلینجز (ڈبچیز۔ 14 عدد)، ٹانگوں کی ہڈیاں ہوتی ہیں (شکل 20.9)۔ پیالہ نما ہڈی پٹیلا (Patella) گھٹنے کو ڈھنک کر رکھتی ہے جو (ٹی کیپ) کہلاتی ہے۔

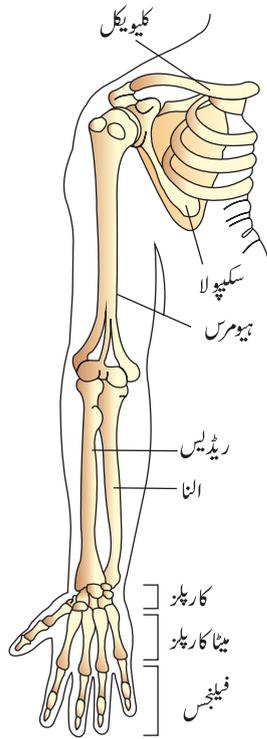
پیکٹورل اور پیلوک ہڈیاں بالترتیب ہاتھ اور ٹانگ کو عمودی قالب کے ساتھ ترتیل میں مدد دیتا ہے۔ ہر گرڈل دو نصف سے بنا ہوتا ہے۔ پیکٹورل گرڈل کا ہر نصف ایک کلیویکل (Clavicle) اور ایک اسکپولا (Scapula) (شکل 20.9) پر مشتمل ہوتا ہے۔ اسکپولا ایک بڑی اور مثالی چپٹی ہڈی ہے جو سینے کے ظہری جانب دوسری اور ساتویں پسلیوں کے درمیان موجود ہوتی ہے۔ مسکپولا میں ایک ابھار ہوتا ہے جسے اسپائن (Spine) کہتے ہیں، پھیلے ہوئے ابھار کو اکرومیون (Acromion) کہتے ہیں۔ کلیویکل اس سے ترتیل کرتا ہے۔ اکرومین کے نیچے ایک گڈھا سا ہوتا ہے جسے گلنویڈ کیسویٹی (Glenoid Cavity) کہتے ہیں جو ہیومرس کے سرے کے ساتھ ترتیل کرتی ہے اور کندھوں کا جوڑا بناتی ہے۔



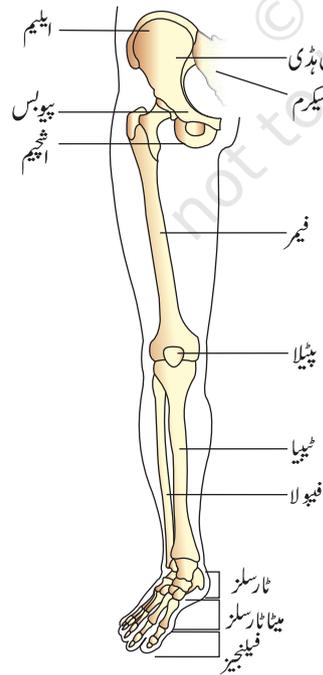
شکل 20.7 ورٹیبرل کالم۔ دایاں بغلی منظر



شکل 20.8 پسلیاں اور پنجر



شکل 20.9 دایاں پیکیٹورل گرڈل اور اوپری بازو (سامنے کا منظر)



شکل 20.10 دایاں پیلوک گرڈ اور نیچلا جوارح ہڈی

ہر کلیویکل ایک لمبی اور نازک ہڈی ہوتی ہے جس میں دو خم ہوتے ہیں۔ اس ہڈی کو اکثر کالر ہڈی بھی کہتے ہیں۔

بیلرک گرڈل دو کوسل (Coxal Bone) ہڈیوں سے بنا ہے (شکل 20.10)۔ ہر کوسل ہڈی تین ہڈیوں الیم ایچیم اور پبیس (Ilium & Pubis) سے مل کر بنتی ہے۔ ان کے جوڑ کے بالکل اوپر ایک کیویٹی ایسیٹا بلم (Acetabulum) ہوتی ہے جس سے جانگھ کی ہڈی ترتیل کرتی ہے۔ اوپر کی جانب جہاں پیلوک گرڈل کے دونوں نصف ملکر پیویک سمفاسس (Pubic Symphysis) بناتے ہیں جہاں ریشی لچکدار بافت ہوتا ہے۔

## 20.4 جوڑ (Joints)

جسم کے ہڈیوں کے حصوں کی نقل و حرکت کے لیے جوڑ لازمی ہیں اور لوکوموٹری حرکات اس سے مستثنیٰ نہیں ہیں۔ دو ہڈیوں یا ہڈی اور لچکدار بافت کے ملنے کی جگہ کو جوڑ کہتے ہیں۔ جوڑ کے ذریعے نقل و حرکت میں عضلات میں پیدا ہونے والی توانائی استعمال ہوتی ہے اور جوڑ نصاب (Fulcrum) یا ٹیک کا کام انجام دیتے ہیں۔ ان جوڑ کی حرکات و سکنات کئی اسباب پر منحصر ہوتی ہے۔ ساخت کی بنا پر جوڑ کو تین اقسام میں بانٹا گیا ہے: فائبرس، کارٹیلاجینس اور سائینوویل (Fibrous, Cartilaginous & Synovial)۔

فائبرس جوڑ کسی قسم کی حرکت کی اجازت نہیں دیتے۔ اس طرح کے جوڑ کاسٹرسر کی چھٹی ہڈیوں میں پائے جاتے ہیں جو کرینیم میں ریشی اتصالی بافت کے ذریعے سرے سے سر املا کر نیچے کی شکل بناتے ہیں۔

کرکری ہڈی کے جوڑ میں ہڈیاں کرکری ہڈی کی مدد سے جڑتی ہیں۔ ریڑھ کی کالم میں متصل ورٹی بری کے درمیان اس طرح کا جوڑ بنتا ہے جو محدود حرکت کی اجازت دیتا ہے۔

دو ہڈیوں کی ترتیلی سطح کے درمیان سیال سے بھری ہوئی سائینوویل خلاء سائینوویل جوڑ کی خاصیت ہے جوڑ کی اس نہج کی ترتیب خاصی حرکات کی اجازت دیتی ہے۔ یہ جوڑ لوکوموشن اور دیگر حرکات و سکنات میں مدد دیتے ہیں۔ بال اور ساکٹ جوڑ (ہیومرس اور پیکیٹورل گرڈل) نہج جوڑ (گھٹنے کے جوڑ)، پیوٹ جوڑ (Pivot Joints) (انلس اور محور کے

درمیان)، گلائینڈنگ جوڑ کارپلز کے درمیان) اور سیڈل جوڑ (انگوٹھے کے کاربل اور میٹا کاربل کے درمیان) ان کی چند مثالیں ہیں۔

## 20.5 انسان میں عضلاتی اور پنجری نظام کی کچھ اہم بیماریاں

### (Disorders of Muscular and Skeletal System)

میاسٹھینیا گریوس (Myasthenia Gravis): آٹو آنتی بادیوں کی نیورومسکلر جنکشن پر اثر انداز ہوتی ہے اور قالب میں تھکاوٹ کمزوری اور فالج پیدا کرتی ہے۔

مسکلر ڈسٹروفی (Muscular Dystrophy): زیادہ تر جینی ڈس آرڈر ہے جس میں قلبی عضلات بتدریج مرتے رہتے ہیں۔

ٹیٹانی (Tetany): عضلات کے سیال میں  $Ca^{++}$  کی کمی کی وجہ سے شدید القباض

رائگرموٹس: موت کے بعد عضلات کا سخت ہو جانا۔ اے ٹی پی کی غیر موجودگی میں کراس برتج الگ نہیں ہو پاتے۔ آرتھرائٹس: جوڑ میں انفیکشن۔

آسٹیوپوروسس (Osteoporosis): اس بیماری کا تعلق عمر سے ہے جس میں ہڈیوں کا حجم کم ہو جاتا ہے اور ان کے ٹوٹنے کے مواقع بڑھ جاتے ہیں۔ ایسٹروجن کی کمی اس کی عام وجہ ہے۔

گھٹیا (Gout): ہڈیوں کے جوڑوں میں سوجن اور یورک ایسڈ کے جماؤ کی وجہ سے ہوتا ہے۔

## خلاصہ

نقل و حرکت ہر جاندار کی اہم خاصیت ہے۔ پروٹوپلازمک سٹریمنگ، سیلیری حرکات، جوارح، پنکھ وغیرہ جانور میں نقل و حرکت کی چند مثالیں ہیں۔ ارادی حرکات جن کی وجہ سے جانور ایک سے دوسری جگہ جاسکتے ہیں، لوکوموشن کہلاتا ہے۔ جانور عموماً خوراک کی تلاش، ساتھی، نسل کی افزائش کے موزوں جگہ موافق موسمیاتی حالات یا دشمن سے حفاظت کے لیے نقل و حرکت کرتے ہیں۔ انسانی جسم کے خلیے امیبائیڈ، سیلیری اور عضلاتی نقل و حرکت کرتے ہیں۔ لوکوموشن اور دیگر حرکات کے لیے عضلاتی افعال میں ترتیل کی ضرورت ہوتی ہے۔ ہمارے جسم میں تین طرح کے عضلات پائے جاتے ہیں۔ کالیدی عضلات، کالیدی عضو سے جڑے رہتے ہیں۔ یہ دھاری دار اور ارادی ہوتے ہیں۔ نظام انہضام کے عضلات، اندرونی اعضاء کی اندرونی دیواروں میں ہوتے ہیں اور ہموار اور غیر ارادی قسم کے ہوتے ہیں۔ قلبی عضلات، قلب میں پائے جاتے ہیں۔ یہ دھاری دار، کئی شاخوں میں منقسم اور غیر ارادی ہوتے ہیں۔ عضلات براہیختگی، انقباض، لچیلان اور ایلاٹسٹی رکھتے ہیں۔

عضلی ریشے عضلات کی انٹیمیکل اکائی ہیں۔ ہر عضلی ریشے میں متوازی ترتیب میں مائیوفاہبرل ہوتے ہیں۔ ہر مائیوفاہبرل میں سلسلے وار اکائی سارکومیٹر مرتب ہوتے ہیں جو فعلی اکائی ہے۔ ہر سارکومیٹر میں وسطی 'A' بینڈ ہوتا ہے جو مایوسن فلامنٹز اور دونصف I- بینڈ مہین ایکٹن فلامنٹ پر مشتمل ہوتا ہے۔ ان کے دونوں اطراف لائن ہوتی ہے۔ ایکٹن اور مایوسین پروٹین کے زنجیرے ہیں جن میں انقباضیت ہوتی ہے۔ آرام کی حالت میں ایکٹن فلامنٹ پر فائوسین کے موجودہ ایکٹوسائٹ پر ٹروپونین، پروٹین کا نقاب پڑا رہتا ہے۔ مایوسین کے سر پر اے ٹی پینز اور اے ٹی پی کے چپکنے کی جگہ ہوتی ہے اور ایکٹن کے لیے ایکٹوسائٹ ہوتی ہے۔ عضلی ریشے کو جب موٹر عصبے کے ذریعہ اشارہ ملتا ہے تو اس میں ایکشن پوٹینشل پیدا ہوتا ہے۔ اس کی وجہ سے سارکوپلازمک ریٹی کلم سے کیلشیم خارج ہوتا ہے۔ کیلشیم، ایکٹن کو فعال بنا دیتا ہے جو مایوسین کے سر سے جڑ گراس برتج بناتا ہے۔ یہ گراس برتج ایکٹن فلامنٹز کو کھینچتے ہیں اور مایوسین فلامنٹز پر سرکتے ہیں اور اس طرح سے انقباض پیدا کرتے ہیں۔ کیلشیم واپس سارکوپلازمک ریٹی کلم میں چلا جاتا ہے اور ایکٹن اپنی پہلی آرام کی حالت میں واپس آ جاتا ہے، گراس برتج ٹوٹ جاتے ہیں اور عضلات آرام کی حالت میں آ جاتے ہیں۔ بار بار اس عمل کے انجام پانے سے عضلات میں تھکاوٹ آ جاتی ہے۔

سُرخ رنگ کے پگمنٹ مایوگلوبن کی موجودگی کی بنا پر عضلات کو سرخ اور سفید ریشوں میں تقسیم کیا جاتا ہے۔ ہڈیاں اور پگمدار بافت ہمارے قلبی نظام کی تشکیل کرتے ہیں۔ قلبی نظام کو عمودی اور صمبھی میں تقسیم کرتے ہیں۔ کانہ سر، ریڑھ کی کالم، پسلیاں اور اسٹرنم، عمودی ڈھانچہ بناتا ہے۔ جو ارحہ کی ہڈیاں اور گرڈل، صمبھی ڈھانچہ بناتا ہے۔ ہڈیوں یا ہڈی اور پگمدار بافت کے درمیان تین قسم کے جوڑ بننے ہیں: فائبرس، کرکری ہڈی اور سائینوویٹیل، سائینوویٹیل جوڑ بہت حد تک نقل و حرکت کی اجازت دیتا ہے لہذا لوکوموشن میں اہم کردار ادا کرتا ہے۔

## مشق

- 1- تصویر کے ذریعے پنہری عضلات کے سارکومیٹر کے مختلف حصوں کو دکھائیے۔
- 2- عضلات کے انقباض کی فلامنٹ سرکنے والے نظریے کو بیان کیجیے۔
- 3- عضلاتی انقباض کے اہم اقدام کو بیان کیجیے۔
- 4- صحیح اور غلط لکھئے۔ اگر غلط ہو تو بیان کو تبدیل کر کے صحیح بنائیے۔
  - (a) ایکٹن باریک فلامنٹ میں ہوتا ہے۔
  - (b) H زون موٹے اور باریک دونوں ہی دھاری دار عضلاتی ریشوں میں ہوتا ہے۔
  - (c) انسانی ڈھانچہ 206 ہڈیوں پر مشتمل ہوتا ہے۔
  - (d) انسان میں پسلیوں کے 11 جوڑے ہوتے ہیں۔
  - (e) اسٹرنم جسم کی وینٹریل کی جانب ہوتا ہے۔

