機械力学　正誤表

ページ	行	誤	→ 正
まえがき (i)	11	最新の研究論文）を	最新の研究論文を
4	脚注 10	2πを取り除いた $1/\omega$を	2πを取り除いた$\underline{1/\omega_n}$を
5	11	$X_0\omega$は	$X_0\underline{\omega_n}$は
5	15	ここで $X_0\omega^2$は	ここで $X_0\underline{\omega_n^2}$は
6	15	右辺は外力項だある.左辺は外力が	左辺は外力項だある.右辺は外力が
8	10	$a \sim \nu\hat{}\,2, \varphi \sim \pi$	$a \sim \underline{1/2}\gamma,\ \ \varphi \sim \underline{\pi/2}$
9	9	解 $x *_h (t^*)$ と	解$\underline{x_h^*(t^*)}$と
9	式 (1.19)	$\{(-\nu^2+1)A-(2\gamma\nu)B\}\sin\nu t^*\underline{-1}$	$\{(-\nu^2+1)A-2\gamma\nu B\underline{-1}\}\sin\nu t^*$
12	7	比較的時間的に	比較的時間に
12	9	大きなアドバンテージと	将来大きなアドバンテージと
14	15	$\omega_n=\sqrt{m/k}$	$\omega_n=\underline{\sqrt{k/m}}$
15	13	$x_{st}=mg/k$	$x_{st}=\underline{-}mg/k$
15	式 (2.6)	a	δ
16	式 (2.11)	$a=\dfrac{1}{\lvert 1-\nu^{*2}\rvert}$	$a=\dfrac{1}{\lvert 1-\underline{\nu^2}\rvert}$
16	式 (2.12)	$x^*\sim-\dfrac{1}{\nu^{*2}}\sin\nu t^*$	$x^*\sim-\dfrac{1}{\underline{\nu^2}}\sin\nu t^*$
18	5	一方	なお
19	式 (2.14)	$\dfrac{d^2x}{dt^2}+\dfrac{c}{m}\dfrac{dx}{dt}+\omega^2x=\delta\omega^2\sin\omega t$	$\dfrac{d^2x}{dt^2}+\dfrac{c}{m}\dfrac{dx}{dt}+\underline{\omega_n^2}x=\delta\underline{\omega_n^2}\sin\omega t$
19	14	$\omega_n=\sqrt{m/k}$	$\omega_n=\underline{\sqrt{k/m}}$
20	式 (2.15)	$t=(1/\omega)t^*$	$t=(\underline{1/\omega_n})t^*$
20	式 (2.19)	$a=\dfrac{1}{\sqrt{(1-\nu^2)^2+4\gamma^2}}$	$a=\dfrac{1}{\sqrt{(1-\nu^2)^2+4\gamma^2\underline{\nu^2}}}$
20	28	$\sin\nu^*t^*$	$\sin\underline{\nu t^*}$
22	脚注 4	振動をかんわする	振動を緩和する
23	式 (2.24)	$\dfrac{d^2}{dt^2}+(\omega^2+M\omega_d^2)x=M\omega_d^2x_d+\delta\omega^2\sin\omega t$	$\dfrac{d^2}{dt^2}+(\underline{\omega_n^2}+M\omega_d^2)x=M\omega_d^2x_d+\delta\underline{\omega_n^2}\sin\omega t$
23	7	$\omega^2=k/m$	$\underline{\omega_n^2}=k/m$
23	8	$M=m_d/m_d$	$M=m_d/\underline{m}$
23	12	代表値 $1/\omega$を用いて	代表値 $1/\underline{\omega_n}$を用いて
23	脚注 6	m,k,m_d,k_d,δ,νの 6 個	$m,k,m_d,k_d,\delta,\underline{\omega}$の 6 個
23	脚注 11	2 個の独立な	3 個の独立な
23	脚注 12	M,Ωについて	$M,\Omega,\underline{\nu}$について
23	21	同無次元固有振動数Ωの二つ	同無次元固有振動数Ωおよび 無次元加振振動数νの三つ

ページ	行	誤	→	正
25	1	無次元固有振動数ν^*が 無次元加振振動数$\underline{\Omega}$に等しいとき		無次元固有振動数Ωが 無次元加振振動数$\underline{\nu^*}$に等しいとき
25	4	$0 = k_d x + k x_0$		$0 = k_d \underline{x_d} + k x_0$
25	14	付加質量の振幅は		付加質量の$\underline{\text{無次元}}$振幅は
27	式 (2.38)	$m\dfrac{d^2x}{dt^2} + c\dfrac{dx}{dt} + kx = f\sin\nu t$		$m\dfrac{d^2x}{dt^2} + c\dfrac{dx}{dt} + kx = f\sin\underline{\omega t}$
28	3	右辺 $f\sin\nu t$		右辺 $f\sin\underline{\omega t}$
28	式 (2.39)	$\ddot{\xi} + 2\gamma\dot{\xi} + \xi = \sin\omega t$		$\ddot{\xi} + 2\gamma\dot{\xi} + \xi = \sin\underline{\nu}t$
28	19	$\xi(\tau;\gamma,\nu)$		$\xi(\tau;\gamma,\underline{\omega})$
28	21	無次元加振振動数ωを		無次元加振振動数$\underline{\nu}$を
28	21	m, c, k, f, νで		$m, c, k, f, \underline{\omega}$で
36	8	と指摘しておく		として記しておく
36	17	$\dfrac{d}{dt}\displaystyle\int \boldsymbol{r}_C \times \dfrac{d\boldsymbol{r'}}{dt}dm = \dfrac{d}{dt}\displaystyle\int \boldsymbol{r}_C \times \dfrac{d\boldsymbol{r'}}{dt}dm$		$\dfrac{d}{dt}\displaystyle\int \boldsymbol{r}_C \times \dfrac{d\boldsymbol{r'}}{dt}dm = \underline{\dfrac{d}{dt}\left(\boldsymbol{r}_C \times \displaystyle\int \dfrac{d\boldsymbol{r'}}{dt}dm\right)}$
38	式 (3.26)	$M\dfrac{d\boldsymbol{r}_C}{dt} = \boldsymbol{F}$		$M\underline{\dfrac{d^2\boldsymbol{r}_C}{dt^2}} = \boldsymbol{F}$
41	式 (3.45)	$\dfrac{\Delta\boldsymbol{e}_\phi}{\Delta\phi} = -\boldsymbol{e}_{r'}$		$\underline{\dfrac{d\boldsymbol{e}_\phi}{d\phi}} = -\boldsymbol{e}_{r'}$
41	式 (3.47)	$\dfrac{d^2\boldsymbol{r'}}{dt^2} = \underline{-r'}\left\{\left(\dfrac{d\phi}{dt}\right)^2\boldsymbol{e}_{r'} + \dfrac{d^2\phi}{dt^2}\boldsymbol{e}_\phi\right\}$		$\dfrac{d^2\boldsymbol{r'}}{dt^2} = r'\left\{\underline{-\left(\dfrac{d\phi}{dt}\right)^2}\boldsymbol{e}_{r'} + \dfrac{d^2\phi}{dt^2}\boldsymbol{e}_\phi\right\}$
42	5	[Mass × Length] の単位系を持つ		[Mass × $\underline{\text{Length}^2}$] の単位を持つ
43	6	$\dfrac{d^2\varphi}{dt^2} = p\dfrac{d^2\varphi}{d\tau dt}$		$\dfrac{d^2\varphi}{dt^2} = p\underline{\dfrac{d}{d\tau}\left(\dfrac{d\varphi}{dt}\right)}$
46	10	$\underline{\text{左辺}}$および右辺の		右辺$\underline{\text{第一項}}$および$\underline{\text{第二項の}}$
52	式 (4.6)	$\rho A\left(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}\boldsymbol{i} + \frac{\partial^2 v}{\partial t^2}\boldsymbol{j}\right) + \rho A(-\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}\sin\varphi + \frac{\partial^2 v}{\partial t^2}\cos\varphi)\boldsymbol{n}$		$\rho A\left(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}\boldsymbol{i} + \frac{\partial^2 v}{\partial t^2}\boldsymbol{j}\right) = \rho A(\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}\cos\varphi + \frac{\partial^2 v}{\partial t^2}\sin\varphi)\boldsymbol{t}$ $+ \rho A(-\frac{\partial^2 u}{\partial t^2}\sin\varphi + \frac{\partial^2 v}{\partial t^2}\cos\varphi)\boldsymbol{n}$
107	式 (6.85)	$\sqrt{\left(12\sigma \pm 8\sqrt{4\alpha_2^2 a_e^{*2} - 9\gamma^2}\right) / (9\alpha_3 - 10\alpha_2^2)}$		$\underline{2}\sqrt{\left(\underline{3}\sigma \pm \underline{2}\sqrt{4\alpha_2^2 a_e^{*2} - 9\gamma^2}\right) / (9\alpha_3 - 10\alpha_2^2)}$

機械力学　図の訂正

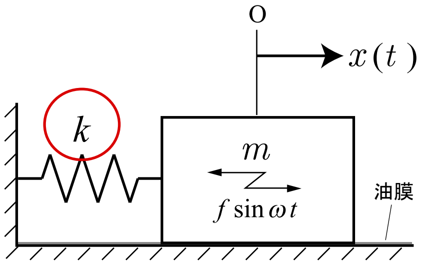


図1. 2

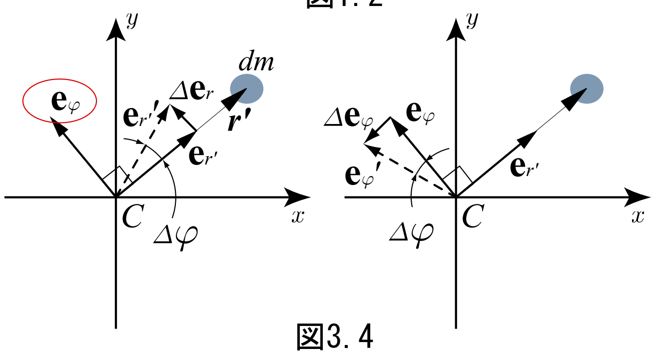


図3. 4

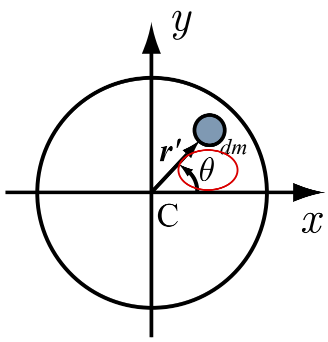
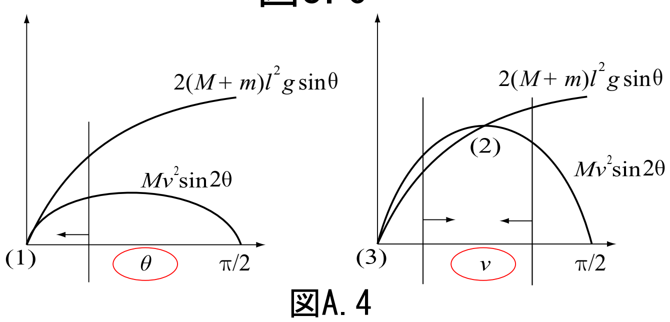


図3. 6



図A. 4