

日付	章	頁	場所	誤	正	コメント
2014.07.21	5	81	式(5.47)-(5.49)	S	F	S の定義無し.
2015.01.??	11	197	式 (11.25)	$X + 2Y \cos \theta = P$	$2X \cos \theta + Y = P$	
2015.02.15	11	197	式(g)	$\bar{U}_s = \bar{U} - \bar{U}_n = \frac{1+2\nu}{6E} \{(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2\}$	$\bar{U}_s = \bar{U} - \bar{U}_n = \frac{1+\nu}{6E} \{(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2\}$	
2015.02.15	11	197	(h)	$\bar{U}_e = \frac{1+2\nu}{6E} (2\sigma_y^2)$	$\bar{U}_e = \frac{1+\nu}{6E} (2\sigma_y^2)$	
	1	6	1.35	評点	標点	
	1	6		評点距離 l が大きくなると傾きは小さくなる.	標点距離 l が大きくなると、傾きは小さくなる.	
	1	7	1 図.22	評点	標点	
	1	14		重量	質量	
	1	16		rad.	rad	
	2	22	式(2.10)	$\tau(x, y, z) = \lim_{\Delta s \rightarrow 0} \left(\frac{\Delta F(x, y, z)}{\Delta s} \right)$	$\tau(x, y, z) = \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \left(\frac{\Delta F(x, y, z)}{\Delta A} \right)$	
	2	31	コラム	接点	節点	
	2	31	図 2.33	断付	段付	
	3	36		un uniform	non-uniform	
	3	45		断付き	段付き	
	3	45		段付棒	段付き棒	
	8	146		plain stress and plain strain	plane stress and plane strain	
	9	164		principal	principle	
	9	165		principal	principle	
	9	166		principal	principle	
	10	169		接点	節点	
	10	172		接点	節点	
	10	176		接点	節点	
	10	177		接点	節点	
	10	178		接点	節点	
	10	179		接点	節点	
	10	180		接点	節点	
	11	195		横断弾性係数	横弾性係数	
	11	196		maximum shear stress energy criterion	maximum shear strain energy criterion	
	12	209		eigen value	eigenvalue	
	12	209		Matrix Displacement Method	matrix displacement method	
	12	210	Index		maximum principal stress criterion 最大主応力説 196 maximum shear stress criterion 最大せん断応力説 196 maximum shear strain energy criterion 最大せん断ひずみエネルギー説 196	
	12	211		principal	principle of minimum potential energy	
	12	211		principal	principle of virtual work	

	12	211		stress-displacement matrix ひずみ-変位行列 183	strain-displacement matrix ひずみ-変位行列 183	
	12	213		principal of virtual work	principle	
	12	211		eigen value	eigenvalue	
	12	214		principal	principle	
	12	215		stress-strain matrix	strain-displacement matrix	
				equilibrium of moment	equilibrium of moments	
	11	204	図 11.24	<p>(a) 鋭角のノッチ (b) 鈍角のノッチ (c) 角部 (d) 空孔 (e) 円弧ノッチ (f) ファレットノッチ</p>	<p>(a) 鋭い出っ張り (b) 鋭いくぼみ (c) 角部 (d) 空孔 (e) 円弧ノッチ (f) ファレットノッチ</p>	
	11	204		鋭角	鋭い出っ張り	
	11	204		鈍角	鋭いくぼみ	
2016.04.21	5	72	本文	EI が大きければ、曲率が大きい	EI が大きければ、曲率 $1/\rho$ が小さい	
2016.05.20	7	130	[7.9]	Find the buckling load for each leg if the end, where the force is applied, is assumed to be clamped and the other end is assumed to be pinned.	Find the buckling load. The end of the each leg, where the force is applied, is assumed to be clamped and the other end is assumed to be free.	
2016.9.25	扉		重要な定義と公式 4章	$I_p = \frac{\pi d^2}{32}$	$I_p = \frac{\pi d^4}{32}$	10刷に反映予定
2017.06.06	後表		円形, 断面積	$\frac{\pi d^4}{4}$	$\frac{\pi d^2}{4}$	10刷に反映予定
2017.06.06	後表		円形, 断面積	$\frac{\pi(d_o^4 - d_i^4)}{4}$	$\frac{\pi(d_o^2 - d_i^2)}{4}$	10刷に反映予定
2017.06.06	後表		片持ちはり	$y = \frac{Pl^3}{6EI} \left(3 - \frac{x}{l} \right) \frac{x^2}{l^2}; y_{\max} = y_{x=l} = \frac{Pl^3}{3EI}$ $\theta = \frac{Pl^3}{2EI} \left(2 - \frac{x}{l} \right) \frac{x}{l}; \theta_{\max} = \theta_{x=l} = \frac{Pl^2}{2EI}$	$y = \frac{Pl^3}{6EI} \left(3 - \frac{x}{l} \right) \frac{x^2}{l^2}; y_{\max} = y_{x=l} = \frac{Pl^3}{3EI}$ $\theta = \frac{Pl^2}{2EI} \left(2 - \frac{x}{l} \right) \frac{x}{l}; \theta_{\max} = \theta_{x=l} = \frac{Pl^2}{2EI}$	10刷に反映予定