

No	頁	行	誤	正（下線部訂正）
1	10	下から 10行目	ここで k は基準点からの～	ここで <u>h</u> は基準点からの～
2	21	図 3.3	<p>図 3.3 振動成分と位相角の関係</p>	<p>図 3.3 振動成分と位相角の関係</p> <p>横軸上の表示 <u>$(\cos \varphi)$</u> 削除 縦軸上の表示 <u>$(\sin \varphi)$</u> 削除</p>
3	21	28	なお, 上式の定常応答は外力の振動数と同期して発生するので, . . .	なお, 上式の定常応答は外力の振動数と <u>一致</u> して発生するので, . . .
4	23	13	(identification of damping ratio characteristics of resonance)	(identification of damping ratio <u>with</u> characteristics of resonance)
5	26	20式 (3.35)	$\int_0^{2\pi/\omega} \left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n} \right) \right] M_d \cos(\omega t - \varphi)$	<u>$[M_d(x_s, \omega_n) \omega]$</u> $\int_0^{2\pi/\omega} \left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n} \right) \right] M_d \cos(\omega t - \varphi)$
6	27	5	3・1節では	3・ <u>3</u> 節では
7	28	図 3.12	(a)伝達率の縦軸上の表示 M_d	<u>M_t</u>
8	28	図 3.12	(b) 位相図	(b) 位相 <u>角</u>
9	28	図 3.12	(b)縦軸 $\varphi - \varphi^d$	<u>$\varphi - \psi^d$</u>
10	28	18	共振角振動数 ω_n ω_d の	無減衰固有角振動数 <u>ω_n</u> の
11	32	図 3.15	$f_{\max} t = N\Delta t$	<u>$T = N\Delta t$</u>
12	32	23	の振動数 Δf に対して少なくとも 2 倍以上高くとる必要がある. $2f_s$ をナイキスト周波数	の振動数 <u>f_{\max}</u> に対して少なくとも 2 倍以上高くとる必要がある. <u>$f_s/2$</u> をナイキスト周波数
13	34	図 3.17	横軸 ωt	横軸 <u>$\omega d t$</u>
14	44	図 4.7(a) 上図	縦軸 $X_2(t) \rightarrow X_1(t)$ グラフ変更 (右図へ)	

15	82	図 6.6 (a)	図中の文字 e	図中の文字（偏重心を示すイタリックに） <u>e</u>
16	109	右のノート（3行目）	～共振曲線がわずかに左に	～共振曲線がわずかに <u>右</u> に
17	126	図 8.24	図 8.24 定常確率過程の例	図 8.24 <u>非</u> 定常確率過程の例
18	166, 169	左 12, 13 行目 左 22 行目	ergodic random process エルゴード確率過程	<u>ergodic process</u> <u>エルゴード過程</u>
19	67	29	式 (5.16) の次の式	式 (5.16) の <u>下</u> の式
20	68	図 5.22	$\frac{dw}{dx} = 0$	<u>$\frac{\partial w}{\partial x} = 0$</u>
21	74	図 5.32	$T \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial w}{\partial x} (T \frac{\partial w}{\partial x}) dx$	<u>$T \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial x} (T \frac{\partial w}{\partial x}) dx$</u>
22	93	29	$U_t = m_t r_a e^{i0}, U_b = m_b r_a e^{i\beta}$	<u>$U_t = m_t r_a e^{-i0}, U_b = m_b r_a e^{-i\beta}$</u>
23	93	32	$\beta = \arg U_b = \arg Z_a - \arg(Z_a - Z_t)$	<u>$-\beta = \arg U_b = \arg Z_a - \arg(Z_a - Z_t)$</u>
24	94	7	$\beta = \arg U_b = -42^\circ$	<u>$-\beta = \arg U_b = -318^\circ (= 42^\circ)$</u>
25	94	8	したがって、回転マークから反時計方向に 42° の位置に、	したがって、回転マークから反時計方向に 42°（あるいは時計方向に 318°）の位置に、
26	94	5	<誤> $U_b = \frac{0.6e^{i210^\circ}}{0.6e^{i210^\circ} - 0.4e^{i160^\circ}} U_t = \frac{0.6e^{i210^\circ}}{-0.1437 + 0.437i} U_t = \frac{0.6e^{i210^\circ}}{0.460e^{i252^\circ}} U_t = 1.304e^{-i42^\circ} U_t$	<正> $U_b = \frac{0.6e^{-i210^\circ}}{0.6e^{-i210^\circ} - 0.4e^{-i160^\circ}} U_t = \frac{0.6e^{-i210^\circ}}{-0.1437 + 0.437i} U_t = \frac{0.6e^{-i210^\circ}}{0.460e^{i108^\circ}} U_t = 1.304e^{-i318^\circ} U_t = 1.304e^{i42^\circ} U_t$