固体の弾塑性力学（初版）　数理工学社　正誤表（2015 年 1 月 16 日修正）

P5

(1) 式(1.7)

$$\tau = (\sigma_y dx)\cos\theta - (\tau_{xy} dx)\sin\theta - (\sigma_x dy)\sin\theta + (\tau_{xy} dy)\cos\theta$$

(2) 式(1.8)

$$\tau = \sigma_y \sin\theta\cos\theta - \sigma_x \sin\theta\cos\theta + \tau_{xy}\cos^2\theta - \tau_{xy}\sin^2\theta$$

P13

(1) 図 1.7

y 軸に垂直な２つの面のせん断応力 τ_{xy}, τ_{yz} の方向が逆

P17

(1) 上から２行目「ξ - γ」→「ξ - η」

(2) 上から２行目「$\gamma_{\zeta\eta}$」→「$\gamma_{\xi\eta}$」

P18

(1) 下から２行目「C 点の変位は」→「D 点の変位は」

(2) 下から１行目「δ_{Cx}」→「δ_{Dx}」

(3) 下から１行目「δ_{Cy}」→「δ_{Dy}」

P19

(1) 式（1.53）

$$\gamma_{\xi\eta} = \theta_1 + \theta_2 = \left(\frac{-\delta_{Bx}\sin\theta}{d\xi} + \frac{\delta_{By}\cos\theta}{d\xi}\right) + \left(\frac{\delta_{Dx}\cos\theta}{d\eta} + \frac{\delta_{Dy}\sin\theta}{d\eta}\right)$$

$$= -\varepsilon_x \sin\theta\cos\theta - \sin^2\theta\frac{\partial u}{\partial x} + \varepsilon_y \sin\theta\cos\theta + \cos^2\theta\frac{\partial v}{\partial x}$$

$$-\varepsilon_x \sin\theta\cos\theta + \cos^2\theta\frac{\partial u}{\partial y} + \varepsilon_y \sin\theta\cos\theta - \sin^2\theta\frac{\partial v}{\partial x}$$

P24

（1）　図 1.14

辺 DC 上のせん断応力は　$\tau_{r\theta} + \dfrac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial\theta} d\theta$

P26

（1）　式（1.78）の上の式

$$\left(\frac{\partial\sigma_r}{\partial r} + \frac{\sigma_r}{r}\right) r dr d\theta dz - \sigma_\theta dr d\theta dz + \frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial\theta} d\theta dr dz = 0$$

（2）　式（1.78）

$$\frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{1}{r}\frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial \theta} + \frac{\sigma_r - \sigma_\theta}{r} = 0$$

P35

（1）下から３行目の｛｝内から下記を削除

$$-\nu\left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} - \nu \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2}\right)$$

（2）　下から２行面の｛｝内から下記を削除

$$-\nu\left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} - \nu \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2}\right)$$

P37

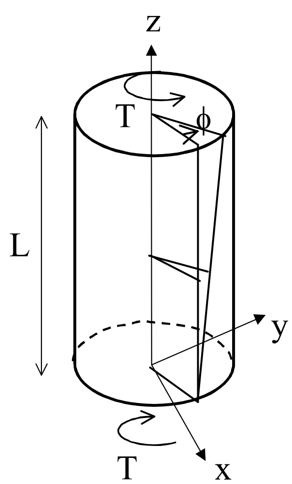
（1）　式（2.11）の右辺 $\frac{\partial^2 \phi}{\partial x \partial y}$ を $-\frac{\partial^2 \phi}{\partial x \partial y}$ に変更

P63

（1）　問題９「(内径 a，外径 b）の外径の増加」→「(内半径 a，外半径 b）の外半径の増加」

P66

（1）　図 3.1



P73

（1）　式（3.32）$\theta = \frac{1}{k_1}\frac{T}{16ab^3G}$

（2）　式（3.33）$\tau_{\max} = k_2 \frac{T}{8ab^2}$

P86

（1）　式（4.9）$\gamma_{xy} = \dfrac{\partial v}{\partial x} + \dfrac{\partial u}{\partial y} = -2z\dfrac{\partial^2 w}{\partial x \partial y}$

（2）　下から２行目 $E = 2G(1+\nu)$

P87

（1）　図 4.3　図中の式の y 軸に垂直な２つの面に作用するモーメント M_{yz}　→　M_{yx}

P92

（1）　式（4.35）$\dfrac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0$

P93

（1）　式（4.36）$\dfrac{\partial^2 w}{\partial x^2} = 0$

（2）　式（4.38）$\dfrac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0$

P119

（1）　式（6.20）

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_L \\ \varepsilon_T \\ \gamma_{LT} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/E_L & -\nu_{TL}/E_T & 0 \\ -\nu_{LT}/E_L & 1/E_T & 0 \\ 0 & 0 & 1/G_{LT} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_L \\ \sigma_T \\ \tau_{LT} \end{bmatrix}$$

（2）　式（6.21）　$\dfrac{\nu_{TL}}{E_T} = \dfrac{\nu_{LT}}{E_L}$

（3）　式（6.22）

$$[\sigma] = \begin{bmatrix} \sigma_L \\ \sigma_T \\ \tau_{LT} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_L/(1-\nu_{LT}\nu_{TL}) & -\nu_{LT}E_T/(1-\nu_{LT}\nu_{TL}) & 0 \\ -\nu_{TL}E_L/(1-\nu_{LT}\nu_{TL}) & E_L/(1-\nu_{LT}\nu_{TL}) & 0 \\ 0 & 0 & 1/G_{LT} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \varepsilon_L \\ \varepsilon_T \\ \gamma_{LT} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} Q_{11} & Q_{12} & 0 \\ Q_{21} & Q_{22} & 0 \\ 0 & 0 & Q_{66} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \varepsilon_L \\ \varepsilon_T \\ \gamma_{LT} \end{bmatrix} = [\mathrm{Q}][\varepsilon]$$

P122

（1）　式（6.31）$\varepsilon_y = \bar{S}_{12}\sigma_x$

P141

（1） 図 7.11