

(1) p.13, 図1.7の下

「単位面積」 \Rightarrow 「単位体積」

(2) p.13, 式(1.35)の上

「 X 方向の力のつり合い」 \Rightarrow 「 x 方向の力のつり合い」

(3) p.15, 最下行

$$(\partial v / \partial \mathbf{y}) dx \Rightarrow (\partial v / \partial \mathbf{x}) dx$$

(4) p.16, 1行目

$$(\partial v / \partial y) dy \Rightarrow (\partial u / \partial y) dy$$

(5) p.19, 式(1.53), 式の2行目の第1項と第2項

$$-2\varepsilon_x \sin \theta \cos \theta - \sin^2 \theta \frac{\partial u}{\partial \mathbf{x}} \Rightarrow -\varepsilon_x \sin \theta \cos \theta - \sin^2 \theta \frac{\partial u}{\partial \mathbf{y}}$$

(6) p.29, 最下行

「式(1.81)」 \Rightarrow 「式(1.85)」

(7) p.34, 式(2.6)の下3行目

「未知とすれば」 \Rightarrow 「既知とすれば」

(8) p.36, 式(2.9)の下2行目

「応力不偏量」 \Rightarrow 「応力不变量」

(9) p.38, 最下行

「式(2.17)を式(2.7)に代入すると」 \Rightarrow 「式(2.17)を式(2.11)に代入すると」

(10) p.39, 式(2.20)

右辺の最後に「=0」が必要

(11) p.41, 式(2.24)の下

「定数A, Bは次式となる」 \Rightarrow 「定数A, Cは次式となる」

(12) p.58, 図 2.16

x 軸は原点 O から下方向(現状の y 軸の方向)

y 軸は原点 O から右方向(現状の x 軸の逆方向)

(13) p.58, 式(2.70)の 2 行上

「表面に垂直な外力がない」 \Rightarrow 「表面に垂直および平行な外力がない」

(14) p.68, 図 3.4

図中の角度「 θ 」 \Rightarrow 「 θ_z 」. ただし, 「 $r\theta_z$ 」はそのまま.

1/4 檜円のように描かれているが, 本来は 1/4 円.

(15) p.68, 図 3.4 の下 2 行目

「断面上 f の」 \Rightarrow 「断面上の」

(16) p.69, 式(3.11)の次の行

「式(3.11)の応力を」 \Rightarrow 「式(3.10)の応力を」

(17) p.71, 式(3.19)

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{dy}{ds} + \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{dx}{ds} = 2 \frac{d\phi}{ds} = 0 \Rightarrow \frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{dy}{ds} + \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{dx}{ds} = \frac{d\phi}{ds} = 0$$

(18) p.95, 式(4.45), 計 2 箇所

「 M_{xy} 」 \Rightarrow 「 M_{yx} 」.

(19) p.95, 式(4.47)の下, 2 箇所

「軸対象」 \Rightarrow 「軸対称」

(20) p.95, 式(4.48)

$$\nabla^2 \nabla^2 w = \frac{d^4 w}{dr^4} = \frac{d^4 w}{dr^4} + \frac{2}{r} \frac{d^3 w}{dr^3} \dots \Rightarrow \nabla^2 \nabla^2 w = \frac{d^4 w}{dr^4} + \frac{2}{r} \frac{d^3 w}{dr^3} \dots$$

(21) p.95, 式(4.49)

M_θ の式において, 4 箇所の「 ∂ 」 \Rightarrow 「 d 」

(22) p.119, 式(6.21)の下

「一般に $E_T > E_L$ であるので」 \Rightarrow 「一般に $E_T < E_L$ であるので」

(23) p.119, 式(6.22)

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

↓

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

(24) p.141, 式(7.23)の2行上

p.141, 式(7.24)の下

p.142, 式(7.29)の下

「弾塑性領域」⇒「塑性領域」

(25) p.145, 降伏条件の囲みの中, 3箇所

「 σ_f 」⇒「 σ_Y 」

以上