よくわかる工業力学（第９刷）　　追加修正表（直した方が良いもの）

平成２３年３月２９日

標記書籍に以下の修正点が見つかりましたので，ご訂正をよろしく御願い申し上げます.

著者一同

	ページ、行、図、式	問題点	修正後
1	P159　図 4.33	図中の運搬速度 $\underline{\boldsymbol{v}}$	プライム記号（‘）と添字 0 をつける $\underline{\boldsymbol{v}_0'}$
2	p160　6 行目	「これを $\underline{\boldsymbol{v}}$ で表す。」	「これを $\underline{\boldsymbol{v}_0'}$ で表す。」
3	p160　式(4.223)	$\frac{d\boldsymbol{r}'}{dt}=\frac{d^*\boldsymbol{r}'}{dt}+\underline{\boldsymbol{v}}$	プライム記号（‘）と添字 0 をつける $\frac{d\boldsymbol{r}'}{dt}=\frac{d^*\boldsymbol{r}'}{dt}+\underline{\boldsymbol{v}_0}'$
4	p160　式(4.224)	$\frac{d^2\boldsymbol{r}'}{dt^2}=\frac{d^{*2}\boldsymbol{r}'}{dt^2}+\dot{\underline{\boldsymbol{v}}}$	プライム記号（‘）と添字 0 をつける $\frac{d^2\boldsymbol{r}'}{dt^2}=\frac{d^{*2}\boldsymbol{r}'}{dt^2}+\dot{\underline{\boldsymbol{v}_0}}'$
5	p167　式(4.241)最終行	$=\boldsymbol{F}'-m\dot{\underline{\boldsymbol{v}}}-m\frac{d\boldsymbol{\omega}'}{dt}\times\boldsymbol{r}'-\dots\dots\dots$	プライム記号（‘）をつける $=\boldsymbol{F}'-m\dot{\underline{\boldsymbol{v}}}'-m\frac{d\boldsymbol{\omega}'}{dt}\times\boldsymbol{r}'-\dots\dots\dots$
6	p169　図 4.39	図中の運搬加速度の式　$\dot{\underline{\boldsymbol{v}}}=\boldsymbol{\omega}'\times(\boldsymbol{\omega}'\times\boldsymbol{r}_0')$	プライム記号（‘）をつける $\dot{\underline{\boldsymbol{v}}}'=\boldsymbol{\omega}'\times(\boldsymbol{\omega}'\times\boldsymbol{r}_0')$
7	p170　式(b)左辺	$\frac{d\boldsymbol{v}}{dt}=\dots\dots\dots$	プライム記号（‘）をつける $\frac{d\boldsymbol{v}'}{dt}=\dots\dots\dots$
8	P170　10～12 行目	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける

	P171　15 行目		
9	P171　17 行目、式(4.243)、図 4.40	式および図中の運搬速度および運搬加速度の $\underline{\boldsymbol{v}}$	プライム記号（‘）をつける $\underline{\boldsymbol{v}}'$
10	P172　5～6 行目	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
11	P175　式(4.249)	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
12	P185　表 5.1		ϕ
13	P186　6～7,10 行目 （例題 5.4 および解答）	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
14	P186　式(a)	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
15	P190-191 式(b)(c)(d)(e)(g)(j)(k)(l) および 1，3 行目	$\underline{\boldsymbol{R}_0}, \ddot{\underline{\boldsymbol{r}_2}}, \underline{\boldsymbol{\omega}}, \underline{\boldsymbol{v}}, \underline{\boldsymbol{v}_1}, \underline{\boldsymbol{v}_2}, \underline{\boldsymbol{r}}, \underline{\boldsymbol{r}_1}, \underline{\boldsymbol{r}_2}$	プライム記号（‘）をつける $\underline{\boldsymbol{R}_0}', \ddot{\underline{\boldsymbol{r}_2}}', \underline{\boldsymbol{\omega}}', \underline{\boldsymbol{v}}', \underline{\boldsymbol{v}_1}', \underline{\boldsymbol{v}_2}', \underline{\boldsymbol{r}}', \underline{\boldsymbol{r}_1}', \underline{\boldsymbol{r}_2}'$
16	P222　式(5.104) P227　式(5.109)	$\begin{bmatrix} I_{11}' & \underline{I_{12}'} & \underline{I_{13}'} \\ \underline{I_{21}'} & I_{22}' & \underline{I_{23}'} \\ \underline{I_{31}'} & \underline{I_{32}'} & I_{33}' \end{bmatrix}$　$\begin{bmatrix} I_{11} & \underline{I_{12}} & \underline{I_{13}} \\ \underline{I_{21}} & I_{22} & \underline{I_{23}} \\ \underline{I_{31}} & \underline{I_{32}} & I_{33} \end{bmatrix}$	慣性乗積にマイナス記号（－）をつける $\begin{bmatrix} I_{11}' & \underline{-I_{12}'} & \underline{-I_{13}'} \\ \underline{-I_{21}'} & I_{22}' & \underline{-I_{23}'} \\ \underline{-I_{31}'} & \underline{-I_{32}'} & I_{33}' \end{bmatrix}$　$\begin{bmatrix} I_{11} & \underline{-I_{12}} & \underline{-I_{13}} \\ \underline{-I_{21}} & I_{22} & \underline{-I_{23}} \\ \underline{-I_{31}} & \underline{-I_{32}} & I_{33} \end{bmatrix}$
17	P227　式(5.109)(5.113)	$\begin{bmatrix} I_{11}-\lambda & \underline{I_{12}} & \underline{I_{13}} \\ \underline{I_{21}} & I_{22}-\lambda & \underline{I_{23}} \\ \underline{I_{31}} & \underline{I_{32}} & I_{33}-\lambda \end{bmatrix}$	慣性乗積にマイナス記号（－）をつける $\begin{bmatrix} I_{11}-\lambda & \underline{-I_{12}} & \underline{-I_{13}} \\ \underline{-I_{21}} & I_{22}-\lambda & \underline{-I_{23}} \\ \underline{-I_{31}} & \underline{-I_{32}} & I_{33}-\lambda \end{bmatrix}$
18	P227　式(5.111)の J_3	$J_3 = I_{11}I_{22}I_{33} - I_{11}I_{23}I_{32} \underline{+I_{12}I_{23}I_{31}} - I_{12}I_{21}I_{33} \underline{+I_{13}I_{21}I_{32}}$ $-I_{13}I_{31}I_{22}$	$J_3 = I_{11}I_{22}I_{33} - I_{11}I_{23}I_{32} \underline{-I_{12}I_{23}I_{31}} - I_{12}I_{21}I_{33} \underline{-I_{13}I_{21}I_{32}}$ $-I_{13}I_{31}I_{22}$
19	P230　下から 2 行目	角<u>運動量</u>ベクトルを $\boldsymbol{\omega}$	角<u>速度</u>ベクトルを $\boldsymbol{\omega}$

20	P231　式(5.123)	$\begin{bmatrix} I_{xx} & I_{xy} & I_{xz} \\ I_{yx} & I_{yy} & I_{yz} \\ I_{zx} & I_{zy} & I_{zz} \end{bmatrix}$	慣性乗積にマイナス記号（－）をつける $\begin{bmatrix} I_{xx} & -I_{xy} & -I_{xz} \\ -I_{yx} & I_{yy} & -I_{yz} \\ -I_{zx} & -I_{zy} & I_{zz} \end{bmatrix}$
21	P233　式（5.137）(5.138)	微分記号　$\frac{d}{dt}$	アスタリスク記号（*）をつける $\frac{d^*}{dt}$
22	P234　下から 7、10、12 行目	ω', L', N'の行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
23	P236　式(5.146) P237　式(5.151) P243　式（5.165）(5.166) (5.167) (5.168) P245　式(5.177a) (5.177b) P246　式（5.178）(5.180)	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける
	P253　3,5,7 行目 P254　下から 2 行目 P255　1,3,7 行目 P268 15,16,17,21,23 行目	行ベクトル	行ベクトルに転置記号（T）をつける