

箇所	誤	正
頁 3 下 2 行	左の式 $m\omega_n^2$	$-m\omega_n^2$
頁 4 上 1 行	$m\omega_n^2$	$-m\omega_n^2$
頁 32 下 11 行	のようにおく.	のようにおく. (この r は 1.2 節のサフィックス r の r 番目の質点のことではなく, 第 r 次モードを示す.)
頁 39 図 2.15	(グラフの縦軸) r 次の固有振動数	r 次の固有角振動数
頁 55 下 2 行	(3) 過度振動と強制振動	(3) 過渡振動と強制振動
頁 57 上 13 行	過度振動と呼び,	過渡振動と呼び,
頁 61 下 8 行	り, 第 2 項は特解の定常振動である.	り, 第 2 項は特解の定常振動である. この振幅を A_{ha} と置く.
頁 67 式(3.36)	$B = \frac{P_1 k_2}{m_1 m_2 (\omega_{n1}^2 - \omega^2)} =$	$B = \frac{P_1 k_2}{m_1 m_2 (\omega_{n1}^2 - \omega^2)(\omega_{n2}^2 - \omega^2)} =$
頁 74 演習問題 3.1	車両 m の振幅	車両 m の車輪の振幅
頁 85 下 8 行	$\cdots + \omega_{nr}^2 \zeta^2 + \cdots$	$\cdots + \omega_{nr}^2 \zeta_r^2 + \cdots$
頁 123 式(6.5)	$\int_{-\pi}^{\pi} \sin mx \cdot \sin nx \cdot dt =$	$\int_{-\pi}^{\pi} \sin mx \cdot \sin nx \cdot dx =$
頁 123 式(6.7)	$\int_{-\pi}^{\pi} \cos mx \cdot \sin nx \cdot dt =$	$\int_{-\pi}^{\pi} \cos mx \cdot \sin nx \cdot dx =$
頁 147 上 9 行	2 のべき乗のサンプリング数 $N (= 2^N)$ をライン数 P と呼ばれるきりのよい数値 ($P = 2^N/2.56$: たとえば $N = 10$ のとき $P = 400$)	2 のべき乗のサンプリング数 $N (= 2^n)$ をライン数 P と呼ばれるきりのよい数値 ($P = 2^n/2.56$: たとえば $n = 10$ のとき $P = 400$)
頁 163 下 1 行	$D = \frac{Eh^3}{12(1 - \nu)}$	$D = \frac{Eh^3}{12(1 - \nu^2)}$
頁 164 上 5 行	$D = \frac{210[\text{GPa}] \times 0.004^3[\text{m}^3]}{12(1 - 0.3)} = 1600 \left[\frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}^2} \right]$ $\sqrt{\frac{D}{\rho_A}} = \sqrt{\frac{1600}{31.2}} \left[\frac{\text{m}^2}{\text{s}} \right]$ $f_{2,1} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{1600}{31.2} \left\{ \frac{2^2}{(0.2)^2} + \frac{1^2}{(0.1)^2} \right\}} \left[\frac{1}{\text{s}} \right]$ $= 2248[\text{Hz}]$	$D = \frac{210[\text{GPa}] \times 0.004^3[\text{m}^3]}{12(1 - 0.3^2)} = 1230 \left[\frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}^2} \right]$ $\sqrt{\frac{D}{\rho_A}} = \sqrt{\frac{1230}{31.2}} \left[\frac{\text{m}^2}{\text{s}} \right]$ $f_{2,1} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{1230}{31.2} \left\{ \frac{2^2}{(0.2)^2} + \frac{1^2}{(0.1)^2} \right\}} \left[\frac{1}{\text{s}} \right]$ $= 1970[\text{Hz}]$