

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 $N (= 2^N)$ をランク数 $P$ 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 $N (= 2^n)$ をランク数 $P$ 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	$D = \frac{Eh^3}{12(1-v)}$	$D = \frac{Eh^3}{12(1-v^2)}$
頁164 上5行	$D = \frac{210[\text{GPa}] \times 0.004^3[\text{m}^3]}{12(1-0.3)} = 1600 \left[ \frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}^2} \right]$ $\sqrt{\frac{D}{\rho_A}} = \sqrt{\frac{1600}{31.2}} \left[ \frac{\text{m}^2}{\text{s}} \right]$ $f_{2,1} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{1600}{31.2} \left\{ \frac{2^2}{(0.2)^2} + \frac{1^2}{(0.1)^2} \right\}} \left[ \frac{1}{\text{s}} \right]$ $= 2248[\text{Hz}]$	$D = \frac{210[\text{GPa}] \times 0.004^3[\text{m}^3]}{12(1-0.3^2)} = 1230 \left[ \frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}^2} \right]$ $\sqrt{\frac{D}{\rho_A}} = \sqrt{\frac{1230}{31.2}} \left[ \frac{\text{m}^2}{\text{s}} \right]$ $f_{2,1} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{1230}{31.2} \left\{ \frac{2^2}{(0.2)^2} + \frac{1^2}{(0.1)^2} \right\}} \left[ \frac{1}{\text{s}} \right]$ $= 1970[\text{Hz}]$