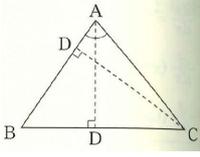
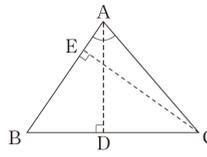
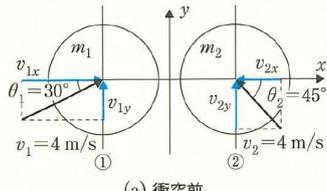
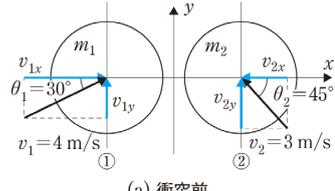


実教出版「Professional Engineer Library 工業力学」正誤表（第1刷用）

本書には下記のような誤りがありました。おわびして訂正いたします。

箇所	誤	正
p.32 下から3行目	$\frac{d^2f(x)}{dx^2} = \frac{2}{3}\pi(-3x+2R)x$	$\frac{d^2f(x)}{dx^2} = \frac{2}{3}\pi(-3x+2R)$
p.35 13行目	$4a^2\left[\frac{1}{2}\theta + \frac{1}{4}\cos 2\theta\right]_0^{\frac{\pi}{2}}$	$4a^2\left[\frac{1}{2}\theta + \frac{1}{4}\sin 2\theta\right]_0^{\frac{\pi}{2}}$
p.38 2-A3 図ア		
p.38 2-A6	式 2-16 の定義に従って	式 2-6 の定義に従って
p.76 例題 6-2 解答	$x_G = \frac{200 \times 150 \times 100 - \frac{\pi \times 50^2}{4 \times 150}}{200 \times 150 - \frac{\pi}{4 \times 50^2}}$	$x_G = \frac{200 \times 150 \times 100 - \frac{\pi \times 50^2}{4} \times 150}{200 \times 150 - \frac{\pi \times 50^2}{4}}$
p.98 20行目～24行目	$a \times 100 + \omega_0 = 0, \quad a = -\frac{\omega_0}{100} = -0.167 \text{ rad/s}^2$ と求められる。 また、停止までに回転した数は、 $\theta = \frac{1}{2} \times (-0.167) \times 100^2 + 1000 \div 60 \times 100 = 832 \text{ rad}$ よって、約 132 回転。	$a \times 100 + \omega_0 = 0, \quad a = -\frac{\omega_0}{100} = -1.047 \text{ rad/s}^2$ と求められる。 また、停止までに回転した数は、 $\theta = \frac{1}{2} \times (-1.047) \times 100^2 + 1000 \div 60 \times 2\pi \times 100 = 5237 \text{ rad}$ よって、約 833 回転。
p.99 8行目	-224 m/s^2	-0.244 m/s^2
p.101 側注部 ※18	θ 方向成分： $(r + \Delta r)(\dot{\theta} + \Delta \dot{\theta})(e_r + \Delta e_r)$	θ 方向成分： $(r + \Delta r)(\dot{\theta} + \Delta \dot{\theta})(e_\theta + \Delta e_\theta)$
p.140 図 11-4 (a) 衝突前		
p.198 2章 演習問題 2-A7 (3)	$-\frac{6}{(2x+3)^4}$	$-\frac{6}{(2x+1)^4}$
p.201 9章 演習問題 9-B4	$v_C^2 = \sqrt{2rg \cos \alpha}$	$v_C = \sqrt{2rg \cos \alpha}$
p.202 13章 演習問題 13-B1	$1.33 \times 10^{-3} \text{ kgm}^2$	$2.33 \times 10^{-3} \text{ kgm}^2$

以上