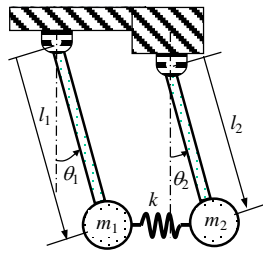
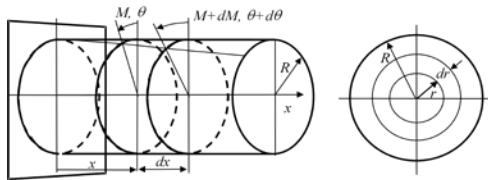


【正誤表】

書名：MATLABによる振動工学 基礎からマルチボディダイナミクスまで
 版数：第1版2刷

ページ	箇所	誤	正
80	図5.9	質点の質量が両方とも m	<p>左側の質点の質量が m_1, 右側が m_2</p>  <p>図5.9</p>
112	図7.6	$R + dM$	<p>$M + dM$</p>  <p>図7.6 梁のねじり振動</p>
144	下から6行目	$\eta > \sqrt{2}$	$\eta < \sqrt{2}$
148	式(9.5.1)	$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = f_a e^{j\omega t} + K_v(\dot{x}_d - \dot{x}) + K_d(x_d - x)$	$m\ddot{y} + c\dot{y} + ky = f_a e^{j\omega t} + K_v(\dot{y}_d - \dot{y}) + K_d(y_d - y)$
149	式(9.5.2)	$m\ddot{x} + (c + K_v)\dot{x} + (k + K_d)x = f_a e^{j\omega t} + K_v\dot{x}_d + K_dx_d$	$m\ddot{y} + (c + K_v)\dot{y} + (k + K_d)y = f_a e^{j\omega t} + K_v\dot{y}_d + K_dy_d$
178	式(11.2.6)	$\begin{Bmatrix} 0 \\ -mg \\ 0 \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & J_G \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} -(l/2) \cos \theta \\ -(l/2) \sin \theta \\ 0 \end{Bmatrix} \theta^2$	$\begin{Bmatrix} 0 \\ -mg \\ 0 \end{Bmatrix} - \begin{bmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & J_G \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} -(l/2) \cos \theta \\ -(l/2) \sin \theta \\ 0 \end{Bmatrix} \theta^2$
186	図12.4	$l(1 - 2\xi^2 + \xi^3)\theta_1$	$l(\xi - 2\xi^2 + \xi^3)\theta_1$
218	解答7.4	両端固定 $f_1 = 2.343\text{Hz}$, 両端支持 $f_1 = 1.033\text{Hz}$, 一端固定他端自由 $f_1 = 0.368\text{Hz}$	両端固定 $f_1 = 74.07\text{Hz}$, 両端支持 $f_1 = 32.69\text{Hz}$, 一端固定他端自由 $f_1 = 11.64\text{Hz}$
奥付	杉山博之 略歴	現在 東京理科大学工学部専任講師	現在 東京理科大学工学部准教授