

「連続体力学の基礎」正誤表

2024年7月
第2版第1刷

頁	行	誤	正
8	15	$\text{tr } \mathbf{A} = A_{ii}$	$\text{tr } \mathbf{A} = A_{ii}$
		式(2.20)第2式	
10	4	$e_{ijp}e_{rsp} = \delta_{ir}\delta_{js} - \delta_{is}\delta_{jr}$	$e_{ijp}e_{rsp} = \delta_{ir}\delta_{js} - \delta_{is}\delta_{jr}$
11	6	$\begin{vmatrix} A_{1r} & A_{1s} & A_{1t} \\ A_{2r} & A_{2s} & A_{2t} \\ A_{3r} & A_{2s} & A_{2t} \end{vmatrix} = e_{rst} \det \mathbf{A}$	$\begin{vmatrix} A_{1r} & A_{1s} & A_{1t} \\ A_{2r} & A_{2s} & A_{2t} \\ A_{3r} & A_{3s} & A_{3t} \end{vmatrix} = e_{rst} \det \mathbf{A}$
12	12	左辺の λ_3 の係数は	左辺の λ^3 の係数は
12	18	複素数 $\bar{\lambda}$ と $\bar{x}^{(1)}$	複素数 $\bar{\lambda}_1$ と $\bar{x}^{(1)}$
12	22	左から $\mathbf{x}^{(1)T}$ をかけ,	左から $\bar{\mathbf{x}}^{(1)T}$ をかけ,
18	演習問題 1	A_{ij}	A_{ii}
18	演習問題 7	および例 2.6	および例 2.6
22	9	置換記号均	置換記号均
26	式(3.25)	$= \frac{\partial a_k}{\partial x_j} e_{ijk} e_i = a_{k,j} e_{ijk} e_i$	$= \frac{\partial a_k}{\partial x_j} e_{ijk} e_i = a_{k,j} e_{ijk} e_i$
47	図 5.1	$t = 0, \mathbf{R}$	$t = t, \mathbf{R}$
55	3	$\partial u_i / \partial X_j \cong \partial u_i / \partial x_i$ が成立し,	$\partial u_i / \partial X_j \cong \partial u_i / \partial x_j$ が成立し,
55	式(5.26)	$\varepsilon_v = \varepsilon_{ij} \delta_{ij} =$	$\varepsilon_v = \text{tr } \boldsymbol{\varepsilon} = \varepsilon_{ij} \delta_{ij} =$
69	18	$+t dS =$	$+t dS =$
81	式(7.2)	$\int_{V'} a(\mathbf{x}', t + \Delta t) dV$	$\int_{V'} a(\mathbf{x}', t + \Delta t) dV$
107	5	小さなせん断応力が作用しても	小さなせん断応力が作用しても
110	演習問題 1	式(8.5), (8.6)	式(8.5), (8.8)
125	演習問題 6	\mathbf{u}	\mathbf{v}
128	14	汎関数 I	汎関数 I
142	式(11.16)	$\int_{S_{t_j}}, \int_{S_{v_k}}$	$\int_{S_{t_j}}, \int_{S_{v_k}}$
154	18	同様に	同様に
157	3	$\lambda_2 = -\sqrt{3}$ のとき	$\lambda_3 = -\sqrt{3}$ のとき
162	7	$+(a_i \mathbf{e}_i) \times$	$+(a_i \mathbf{e}_i) \times$
162	13	$\{(a_i \mathbf{e}_i) \cdot (b_j \mathbf{e}_j)\}$	$\{(a_i \mathbf{e}_i) \cdot (b_j \mathbf{e}_j)\}$
164	8	$= \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \mathbf{e}'_1 \\ \mathbf{e}'_2 \\ \mathbf{e}'_3 \end{Bmatrix}$	$= \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \mathbf{e}_1 \\ \mathbf{e}_2 \\ \mathbf{e}_3 \end{Bmatrix}$
166	1	n 階のテンソル \mathbf{A}	n 階のテンソル \mathbf{A}
170	下から 2	$\mathbf{x} = \{6 \ 6 \ 6\}$	$\mathbf{x} = \{6 \ 6 \ 6\}$
173	12	$\mathbf{x}_1 = \lambda$	$\mathbf{x}_1 = \lambda \mathbf{X}_1$

「連続体力学の基礎」正誤表

頁	行	誤	正
173	下から3	変形前	変形前 の
174	8	$= -\frac{1}{2}(\alpha - \beta)$	$= -\frac{1}{2}(\dot{\alpha} - \dot{\beta})$
174	10	$\beta = -\alpha$	$\dot{\beta} = -\dot{\alpha}$
174	11	$= -\frac{1}{2}(\alpha - \beta) = -\frac{1}{2} \cdot 2\alpha = -\alpha$	$= -\frac{1}{2}(\dot{\alpha} - \dot{\beta}) = -\frac{1}{2} \cdot 2\dot{\alpha} = -\dot{\alpha}$
174	13	$= -\frac{1}{2}(-\alpha - \alpha) = \alpha$	$= -\frac{1}{2}(-\dot{\alpha} - \dot{\alpha}) = \dot{\alpha}$
		(c) を1行下げる.	
178	15	(c) $\sigma_1 = \dots$	(c) $\sigma_m = \dots$
183	1	の 頭 域に	の 頭 領域に
189	23,24	$-p_1$ $-p_2$	$-p_{,1}$ $-p_{,2}$

ただし、軽微な修正を除く。