

頁	箇所	誤	正
5	図1.1	p_1, p_2, p_3	l_1, l_2, l_3
7	上10行目	$\bar{u}_p = \text{Re}[\tilde{Z}]$	$\bar{u}_p = \tilde{Z} $
12	上3行目	…する。	…する。 <u>ただし、電流源は節点からの流出を正と定義している。</u>
16	下7行目	…はばねの軸力、… D は式(1.18)に…	…は軸力、… D は図1.6に…
18	式(1.27)	$\dots = \begin{bmatrix} -\kappa & 0 \\ 0 & \rho I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e \\ v \end{bmatrix}$	$\dots = \begin{bmatrix} -\kappa & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \rho I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e \\ v \end{bmatrix}$ (0を太字にする)
73	式(2.51)	$\dots = \frac{x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2)}$	$\dots = \frac{x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2) \omega}$
73	式(2.52)	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2)} \mathbf{x}_r$	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2) \omega} \mathbf{x}_r$
74	式(2.53)	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rI} x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2)}$	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rI} x_{rJ} F_0 e^{i\omega t}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2) \omega}$
74	式(2.54)	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rI} x_{rJ}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2)}$	$\dots = \sum_{r=1}^n \frac{x_{rI} x_{rJ}}{\Omega_r^2 - \omega^2 + i(\alpha + \beta \Omega_r^2) \omega}$
80	下11行目	…表現である。	…表現である。 <u>ただし、Eは図1.7におけるDに対応する。</u>
107	下8行目	…については文献105)に…	…については文献104)に…
120	文献10)	…, 13(48), …	…, pp. 13~48, …
123	文献49)	長松昭男:…	長松昭男 編著:…
194	上7行目	実験的根拠は <u>ない</u> 。	実験的根拠は <u>弱い</u> 。
223	上7行目	…時計方向に…	… <u>逆</u> 時計方向に…