

マルチボディダイナミクス(2) - 数値解析と実際 - (コンピュータダイナミクスシリーズ4) 正誤表

頁	行・式番号	誤	正
20	上から15行	...働く力の i 軸まわりのモーメント...	...働く i 軸まわりの力のモーメント...
21	下から3行	置いて	みなし
22	式(2.10)の右辺	$-(\Phi_{q\dot{q}})_{q\dot{q}} - 2(\Phi_{q\dot{q}})_t - \Phi_{tt}$	$-(\Phi_{q\dot{q}})_{q\dot{q}} - 2(\Phi_{q\dot{q}})_t \dot{q} - \Phi_{tt}$
29	上から14行,18行	モーメント	力のモーメント
64	式(4.25)	0	0
65	式(4.26)~式(4.28)	0	0
101	下から3行	式(4.105)	式(4.106)
168	下から10行	つぎの2点に	つぎの二つの条件に
188	下から9行	を0に	が0に
	下から3行	x_c^*	$f(x_c^*)$
191	上から15行	が存在する。	が存在することになる。
194	式(7.97)の4行目	$h \sum_{s=1}^{r-1} b_{rs}$	$a_r h$

最新の正誤表がコロナ社ホームページにある場合がございます。
 下記URLにアクセスして[キーワード検索]に書名を入力して下さい。
<http://www.coronasha.co.jp>