

「運動とメカニズム」 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
16	上から3行目	$= \frac{ds}{dt} \cdot \frac{dz}{ds} ve^{j\phi}$	$= \frac{ds}{dt} \cdot \frac{dz}{ds} = ve^{j\phi}$
18	下から5行目	$\dot{z} = -v_B$ と置き	$\dot{z} = -jv_B$ と置き
21	コーヒープレイク 4行目	親切な運転者は過加速度を	親切な運転者は加加速度を

①②③

頁	行・図・式	誤	正
84	図8.3(f)	テイルテイングハット軸受	テイルテイングパット軸受
114	下から1行目	[kg/m]	[N/m]
128	表10.3	車輪①: $-\frac{\gamma y}{y} vdt$ 車輪②: $\frac{\gamma y}{y} vdt$	車輪①: $-\frac{\gamma y}{r} vdt$ 車輪②: $\frac{\gamma y}{r} vdt$

①②

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>

「運動とメカニズム」 正誤表

頁	箇所	誤	正
12	下から6行目	曲座標	極座標
14	下から1行目	カムや歯形曲線	カムや歯車の歯形曲線
16	上から7行目	接線加速度 法線加速度	軌道進行方向の接線加速度 軌道直角方向の法線加速度
17	図2.6		 <訂正箇所> 記号zを追加 記号Qの位置を下に移動 交点pに○を追加し、 記号pをPに訂正
21	コーヒープレイク 下から3行目	車のドライバーがみな、このように心がけて運転してくれたら、道路がもっと安全で快適になるのではないのでしょうか。	最近のエレベータでは違和感をなくすため、加加速度を小さくするように加加速度のコントロールまでしています。
29	図3.8		 <訂正箇所> 記号v_Qを追加
32	上から3行目	各種のスライダ機構	各種のクランクスライダ機構
49	上から2行目	内転サイクロイドは	内転サイクロイド曲線は
52	図5.6		 <訂正箇所> 大歯車と小歯車の中心の軸受の形と角度を訂正
60	脚注†1 上から2行目	と呼ぶz <sub>2</sub>	と呼ぶ。z <sub>2</sub>
63	演習問題【2】3行目	回転速度n <sub>1</sub> とn <sub>2</sub> の比, n <sub>1</sub> /n <sub>2</sub> =i	回転速度n <sub>1</sub> とn <sub>4</sub> の比, n <sub>1</sub> /n <sub>4</sub> =i
63	問図5.1		 <訂正箇所> z <sub>2</sub> の軸と軸受の間 が太線になっている のを細線に訂正
71	上から9行目	効率と精度	効率
78	表7.3	単位N {kgf}	単位N {kgf}
99	下から1行目	モータの回転数は、サイズ、直径が小さくなると逆に大きくなる傾向があり	モータは、サイズ、直径が小さくなると定格回転数は大きくなり、さらに質量効果が急激に減少するため速度制御が敏感になり、操縦が非常に困難になり
140	下から9行目	がわかります。	がわかります。摩擦力は表面状態の複雑な要因のため、ばらつきが非常に大きく寸法効果は未定となります。
140	下から1行目	④ 速度の自然法則	④ 走行速度の自然法則
141	図11.2(a)~(c)の図説	速さU	速度U
143	上から5行目	アシモフの小説を映画化	アシモフが小説化
145	下から3行目	過熱	加熱
152	下から5行目	各	角
169	【2】、【3】の1行目	u =	i =
178	索引、中段1行目	回転振動 137	回転振動 136