

「計算流体力学」正誤表

p.9 \mathbf{F}_v (3行目, 4行目), \mathbf{G}_v (2行目, 4行目), \mathbf{H}_v (2行目, 3行目)

[誤] $\tau_{yx}, \tau_{zx}, \tau_{xy}, \tau_{zy}, \tau_{xz}, \tau_{yz}$ [正] $\tau_{xy}, \tau_{xz}, \tau_{yx}, \tau_{yz}, \tau_{zx}, \tau_{zy}$

p.9 式 (1.22)

[誤] $\dots + \frac{\partial \mathbf{H}}{\partial x} + \dots = 0$ [正] $\dots + \frac{\partial \mathbf{F}}{\partial x} + \dots = 0$

p.10 式 (1.24) 右辺 2行 1列目と 3行 1列目 (ρ を削除)

[誤] $(\gamma - 3)\frac{\rho u^2}{2}, (\gamma - 1)u^3 - \gamma \rho E$ [正] $(\gamma - 3)\frac{u^2}{2}, (\gamma - 1)u^3 - \gamma E$

p.12 式 (1.32)

[誤] $\mathbf{L} \frac{\partial \mathbf{V}}{\partial t} + (\mathbf{L} \mathbf{A} \mathbf{R}) \mathbf{L} \frac{\partial \mathbf{V}}{\partial x} = 0$ [正] $\tilde{\mathbf{L}} \frac{\partial \mathbf{V}}{\partial t} + (\tilde{\mathbf{L}} \tilde{\mathbf{A}} \tilde{\mathbf{R}}) \tilde{\mathbf{L}} \frac{\partial \mathbf{V}}{\partial x} = 0$

p.17 式 (1.57)

[誤] $\dots = \mathbf{L} \delta \mathbf{V} = \dots$ [正] $\dots = 2c \mathbf{L} \delta \mathbf{V} = \dots$

p.25 式 (2.13) 3行目, 4行目 (dt を dx に)

[誤] $\frac{d}{dt} Q(x_1) = \dots, \frac{d}{dt} Q(x_2) = \dots$ [正] $\frac{d}{dx} Q(x_1) = \dots, \frac{d}{dx} Q(x_2) = \dots$

p.34 10行目

[誤] 式 (2.38) [正] 式 (2.35)

p.46 式 (3.15) 右辺 4番目の式

[誤] $\frac{1}{4}(G(\dots) + G(\dots) + 4G(\dots))$ [正] $\frac{1}{4}(F(\dots) + F(\dots) + 4F(\dots))$

p.77 式 (3.97) 右辺

[誤] $\frac{1}{\Delta x_i} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \dots$ [正] $\frac{1}{\Delta x_i} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} \dots$

p.79 式 (3.107)

[誤] $\partial_x^k \hat{f}_{i-\frac{1}{2}} = \partial_x^k f(\overline{pq_{x_i}}, \dots)$ [正] $\partial_x^k \hat{f}_{i-\frac{1}{2}} = \partial_x^k f(\overline{pq_{x_{i-\frac{1}{2}}}}, \dots)$

p.106 式 (3.184) 第一式右辺

[誤] $-(\dots + \partial_y \hat{g}_{i_p})$ [正] $-(\dots + \partial_y \hat{g}_{i_p})$

p.108 10行目

[誤] \dots 必要であるり, [正] \dots 必要であり,

p.116 式 (4.16)

[誤] $\frac{1}{\rho^*} \nabla^2 p^{n+1} = \dots$ [正] $\nabla \cdot \left(\frac{\nabla p^{n+1}}{\rho^*} \right) = \dots$

p.152 下から 2 行目

[誤] \dots の第 $(K+1)$ 次の \dots [正] \dots の第 $(K+1)$ 次微分の \dots

p.158 式 (5.60) 第 5 式右边 3 行目, 第 6 式右边 2 行目

[誤] τ_{yx}, τ_{xy} [正] τ_{xy}, τ_{yx}

p.177 式 (6.3)

[誤] $\bar{v}q_{ijk} = \frac{1}{|V_{ijk}|} (\dots dv)$ [正] $\bar{v}q_{ijk} = \frac{1}{|V_{ijk}|} (\dots dV)$

p.193 下から 3 行目

[誤] ローカル座標系 [正] グローバル座標系

p.194 4 行目

[誤] PV モーメント [正] 物理変数

p.212 文献 8) と 9) (2 箇所)

[誤] 博士学位修士 [正] 修士学位論文

p.215 文献 46)

[誤] to be submitted. [正] *J. Comput. Phys.*, **228**, 3559 (2009)

p.215 文献 48)

[誤] to be submitted. [正] *J. Comput. Phys.*, in press (2009)

p.225 「ローカル座標系」の対応ページ

[誤] 108, 193 [正] 108
