

『回転機械の振動 —実用的振動解析の基本—』 正誤表

ページ	箇所	誤	正
78	図4・9	<p>ばね定数 $k_b = K_b \left[\times \frac{EI}{l^3} \right]$</p>	<p>ばね定数 $k_b = K_b \left[\times \frac{EI}{l^3} \right]$</p>
84	2行目	$\dots = \text{diagonal}[k_b \ k_b \ \pi^4/2 \ \dots]$	$\dots = \text{diagonal}[K_b \ K_b \ \pi^4/2 \ \dots]$
	8行目	$\dots = \text{diagonal}[2k_b \ 2k_b \ \pi^4/2 \ \dots]$	$\dots = \text{diagonal}[2K_b \ 2K_b \ \pi^4/2 \ \dots]$
105	図5・16	略	(図中の「センサS ₁ 」と「センサS ₂ 」の文字を入れ替える)
107	図5・18	略	同上
306	図12・17		<p>(右縦軸の数値と目盛の位置を修正)</p>