『自動車の操縦安定性』　正誤表

このたびはお買い上げ誠にありがとうございます。本書には、下記のような誤記がありました。お詫びして訂正いたします。　（コロナ社）

ページ	箇所	誤	正
28	1.5.3項，4行目	…ヨーレイト×車速であるというおまけが…	…ヨーレイト×車速というおまけが…
32	上から4行目	…伝達関数や状態のそれぞれ方程式表現へつながる…	…伝達関数や状態方程式のそれぞれの表現へつながる…
36	1.7節，上から8行目 ()内の英語表記	body side slip angular …	body sideslip angular …
86	式(3.5)，1行目	$\cdots\begin{bmatrix} s-a_{22} & a_{21} \\ a_{12} & s-a_{11} \end{bmatrix}\cdots$	$\cdots\begin{bmatrix} s-a_{22} & a_{12} \\ a_{21} & s-a_{11} \end{bmatrix}\cdots$
	式(3.5)，2行目	$\cdots\begin{bmatrix} b_{11}s-b_{11}a_{22}+b_{21}a_{21} \\ b_{21}s-b_{21}a_{11}+b_{11}a_{12} \end{bmatrix}\cdots$	$\cdots\begin{bmatrix} b_{11}s-b_{11}a_{22}+b_{21}a_{12} \\ b_{21}s-b_{21}a_{11}+b_{11}a_{21} \end{bmatrix}\cdots$
	式(3.7)，最右辺の分子	$\cdots+b_{21}a_{21}$	$\cdots+b_{21}a_{12}$
	式(3.8)，最右辺の分子	$\cdots+b_{11}a_{12}$	$\cdots+b_{11}a_{21}$
	式(3.9)，2行目の分子	$\cdots+b_{11}a_{12})s-b_{11}a_{22}+b_{21}a_{21}\}$	$\cdots+b_{11}a_{21})s-b_{11}a_{22}+b_{21}a_{12}\}$
100	図3.7の真ん中， 車体横すべり角のグラフ， 上の縦軸ラベル	ゲイン〔1/s〕	ゲイン〔-〕
109	表3.3， 下から6行目および5行目	ω_n rad/s 4.27 4.27 4.78 4.68 4.14 3.31 5.41 4.68 ζ – 0.96 0.96 0.97 1.08 0.96 1.33 0.85 1.05	ω_n rad/s 5.85 5.85 6.54 6.70 5.67 5.49 6.96 6.70 ζ – 0.70 0.70 0.71 0.75 0.70 0.80 0.66 0.73
156	下から1行目	…で，式(4.89)(…	…で，式(4.91)(…

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。
https://www.coronasha.co.jp