

『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げが…	…ヨーレイト×車速というおまげが…
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	$\dots \begin{bmatrix} s - a_{22} & a_{21} \\ a_{12} & s - a_{11} \end{bmatrix} \dots$	$\dots \begin{bmatrix} s - a_{22} & a_{12} \\ a_{21} & s - a_{11} \end{bmatrix} \dots$
	式(3.5), 2行目	$\dots \begin{bmatrix} b_{11}s - b_{11}a_{22} + b_{21}a_{21} \\ b_{21}s - b_{21}a_{11} + b_{11}a_{12} \end{bmatrix} \dots$	$\dots \begin{bmatrix} b_{11}s - b_{11}a_{22} + b_{21}a_{12} \\ b_{21}s - b_{21}a_{11} + b_{11}a_{21} \end{bmatrix} \dots$
	式(3.7), 最右辺の分子	$\dots + b_{21}a_{21}$	$\dots + b_{21}a_{12}$
	式(3.8), 最右辺の分子	$\dots + b_{11}a_{12}$	$\dots + b_{11}a_{21}$
	式(3.9), 2行目の分子	$\dots + b_{11}a_{12}s - b_{11}a_{22} + b_{21}a_{21}$	$\dots + b_{11}a_{21}s - b_{11}a_{22} + b_{21}a_{12}$
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 [-]
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>