

| 頁 | 行・図 | 誤 | 正 |
|-----|--------------------|--|---|
| 8 | 上から14行目 | $t_3 - x_2$ | $t_3 - t_2$ |
| 24 | 上から12行目 | 斜め情報 | 斜め上方 |
| | 式(3.17)中 | $(-mg, 0, 0)$ | $(0, -mg, 0)$ |
| 40 | 上から11行目 | $m\ddot{x}dx = -mg$ | $m\dot{x} = -mg$ |
| 42 | 下から6行目 | $m\ddot{x}dx = -mg$ | $m\dot{x} = -mg$ |
| 45 | 図4.2中 | $N = mg$ | $N = mg + F' \sin\theta$ |
| 51 | 上から7行目 | $\mathbf{a} = (\ddot{x}, \ddot{y})$ | $\mathbf{a} = (\ddot{x}, \ddot{y})$ |
| 60 | 式(5.37) | $0 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2$ | $\frac{1}{2}kX^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2$ |
| 65 | 式(5.54) | $\frac{1}{2} \frac{mg}{l} x^2 = \frac{1}{2} \frac{mg}{l} a^2 + \frac{1}{2} mv^2$ | $\frac{1}{2} \frac{mg}{l} a^2 = \frac{1}{2} \frac{mg}{l} x^2 + \frac{1}{2} mv^2$ |
| 71 | 上から7行目 | $\mathbf{v}_0 = (0, v_1)$ | $\mathbf{v}_0 = (v_1, 0)$ |
| | 式(6.17) | $y' = -\frac{1}{2} \frac{g}{a_0} x' + h$ | $y' = \frac{g}{a_0} x' + h$ |
| 76 | 下から1行目 | はを含む | は円盤を含む |
| 89 | 式(7.17) | $l_1:l'_1 = l_2:l'_2$ | $l_1:l_2 = l'_1:l'_2$ |
| 92 | 表8.1中「力の釣合い」 | $\sum_{i=1}^n \mathbf{F}_i = 0$ | $\sum_{i=1}^n \mathbf{F}_i = 0$ |
| | 表8.1中「力のモーメントの釣合い」 | $\sum_{i=1}^n \mathbf{F}_i = 0$ | $\sum_{i=1}^n \mathbf{N}_i = 0$ |
| 104 | 式(8.34) | $N = \int_0^L x \frac{M}{L} g dx = \left(\frac{1}{2}L\right)Mg$ | $N = \int_0^L x \frac{M}{L} g \sin\theta dx = \left(\frac{1}{2}L\right)Mg \sin\theta$ |
| 108 | 式(8.52) | $\left(\sum_{i=1}^n m_i r_i\right)\omega$ | $\left(\sum_{i=1}^n m_i r_i^2\right)\omega$ |
| | 下から10行目 | $m_i r_i$ | $m_i r_i^2$ |
| 118 | 上から4行目 | $\overline{\text{PR}}$ | $\overline{\text{PQ}}$ |
| 119 | 下から4行目 | $mg \sin\theta$ | $mg \sin\alpha$ |
| 123 | 式(8.89) | $\frac{m}{2M} \frac{1}{2} mv^2$ | $\frac{m}{2M} \frac{1}{2} Mv^2$ |