

## 機械系の運動と振動の基礎・基本 <正誤表>

2023.4.1

ページ	場所	誤	正
P.35	表 3.1	<a href="https://intes.co.jp/jigyou/kasin">https://intes.co.jp/jigyou/kasin</a>	<a href="http://www.kaibundo.jp/2022/01/55170/">http://www.kaibundo.jp/2022/01/55170/</a>
P.47	脚注	※ これらの教材は, (有)インテスから市販化されている。	※ これらの教材については, 海文堂にお問い合わせください。
P.53	14 行目	<a href="https://intes.co.jp/jigyou/kasin">https://intes.co.jp/jigyou/kasin</a>	<a href="http://www.kaibundo.jp/2022/01/55170/">http://www.kaibundo.jp/2022/01/55170/</a>
P.119	式(6.73)	$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = (m_1 \ddot{y} - c_1 \dot{x}_1 - c_2 \dot{x}_1 - k_1 x_1 - k_2 x_1) + (c_2 \dot{x}_2 + k_2 x_2) \\ m_2 \ddot{x}_2 = (m_2 \ddot{y} - c_2 \dot{x}_2 - c_3 \dot{x}_2 - k_2 x_2 - k_3 x_2) + (c_2 \dot{x}_1 + k_2 x_1) + (c_3 \dot{x}_3 + k_3 x_3) \\ m_3 \ddot{x}_3 = (m_3 \ddot{y} - c_3 \dot{x}_3 - k_3 x_3) + (c_3 \dot{x}_2 + k_3 x_2) \end{cases}$	$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = (-m_1 \ddot{y} - c_1 \dot{x}_1 - c_2 \dot{x}_1 - k_1 x_1 - k_2 x_1) + (c_2 \dot{x}_2 + k_2 x_2) \\ m_2 \ddot{x}_2 = (-m_2 \ddot{y} - c_2 \dot{x}_2 - c_3 \dot{x}_2 - k_2 x_2 - k_3 x_2) + (c_2 \dot{x}_1 + k_2 x_1) + (c_3 \dot{x}_3 + k_3 x_3) \\ m_3 \ddot{x}_3 = (-m_3 \ddot{y} - c_3 \dot{x}_3 - k_3 x_3) + (c_3 \dot{x}_2 + k_3 x_2) \end{cases}$