

正誤情報

このたびは森北出版株式会社発行の書籍をお買い求めいただき、誠にありがとうございました。下記の書籍につきまして誤りのある箇所がございましたので、お詫びし訂正させていただきます。

2020年8月19日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

タイトル

幾何学と代数系

正誤対象

お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。正誤表内の一番左に「対応刷数」という列がございます。該当する刷数の訂正情報をご参照下さい。

なお、刷数につきましては下記「刷数の調べ方」をご参照ください。

お持ちの本の刷数				
1	対応刷数	1	より	3 までをご参照ください
2	対応刷数	2	より	3 までをご参照ください
3	対応刷数	3		をご参照ください
それ以降				現在把握している訂正情報はございません

刷数の調べ方

本の一番後ろのページ(広告等除く)に下図のようなページがございます。ご参照いただき、お持ちの本の刷数をお調べください。



日付の最も新しい行に記載された数字がお持ちの本の刷数となります

対応刷数	頁	行数, 図・表・式番号	誤	正
2	iii	2行目	朋栄アイ・イー・ビーの…	朋栄アイ・ビー・イーの…
2	23	下から5行目	…そして, $\overline{HP'}$ の…	…そして, <u>$0 < \Omega < \pi$ とすると, $\overline{HP'}$ の…</u>
2	23	下から4行目	…次のように書ける.	…次のように書ける. <u>これはすべての Ω で成り立つことがわかる.</u>
2	35	式(2.86)	$c(\langle \mathbf{n}_I, \mathbf{m} \rangle \mathbf{n}_I - \langle \mathbf{n}_I, \mathbf{m} \rangle) = \dots$	$c(\langle \mathbf{n}_I, \mathbf{m} \rangle \mathbf{n}_I - \langle \mathbf{n}_I, \mathbf{m} \rangle \mathbf{n}_I) = \dots$
2	39	9行目	$\dots = \sqrt{\dots + (a_2 b_3 - a_3 b_2)^2}$	$\dots = \sqrt{\dots + (a_1 b_2 - a_2 b_1)^2}$
2	42	式(3.1)	$\dots + a^2 \mathbf{e}_3$	$\dots + a^3 \mathbf{e}_3$
2	44	式(3.11) 3行目	(右辺の分子) $\langle \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3 \times \mathbf{e}^1 \rangle \mathbf{e}^3 \dots$	$\langle \langle \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3 \times \mathbf{e}^1 \rangle \mathbf{e}^3 \dots$
2	57	16行目	…ベクトル \mathbf{a} をみなせば…	…ベクトル \mathbf{a} とみなせば…
2	58	演習問題 3.2	(3行目) $\dots \delta_i^j a_j = a^i$	$\dots \delta_i^j a_j = a_i$
2	59	演習問題 3.4(1)	$\mathbf{e}_r = \dots$ $\mathbf{e}_\theta = \dots$ $\mathbf{e}_\phi = \dots$	$e_r = \dots$ $e_\theta = \dots$ (e はボールドではない) $e_\phi = \dots$
2	59	演習問題 3.5(1)	$\mathbf{e}_r = \dots$ $\mathbf{e}_\theta = \dots$ $\mathbf{e}_z = \dots$	$e_r = \dots$ $e_\theta = \dots$ (e はボールドではない) $e_z = \dots$
2	62	式(4.3)	$2q + 3q' = (2q_0 + 3q'_0) + (2q_0 + 3q'_0)i + (2q_0 + 3q'_0)j + (2q_0 + 3q'_0)k$	$2q + 3q' = (2q_0 + 3q'_0) + (2q_1 + 3q'_1)i + (2q_2 + 3q'_2)j + (2q_3 + 3q'_3)k$

2	70	図 4.1	(図 4.1(b)のキャプションの 3 行目) …, $q, -q'$ (同一点) に収縮する.	…, $q, -q$ (同一点) に収縮する.
2	71	7 行目	…を用いて,	…を用いて, <u>$\Delta\Omega\mathbf{I}/2$</u> と書けることがわかる. ゆえに,
2	71	式(4.36)	$\delta q = 1 + \frac{\Delta\Omega}{2}\mathbf{I}$	$q = 1 + \frac{\Delta\Omega}{2}\mathbf{I} + O(\delta q^2)$
2	71	13 行目	… $\delta q = q_I(\Delta\Omega)$ …	… $q = q_I(\Delta\Omega)$ …
2	71	式(4.39)	$q_I(\Omega) = \left(1 - \frac{1}{2!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^2 + \frac{1}{4!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^4 + \dots\right) + \mathbf{I}\left(\frac{\Omega}{2} - \frac{1}{3!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^3 + \frac{1}{5!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^5 + \dots\right)$	$q_I(\Omega) = \left(1 - \frac{1}{2!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^2 + \frac{1}{4!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^4 - \dots\right) + \mathbf{I}\left(\frac{\Omega}{2} - \frac{1}{3!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^3 + \frac{1}{5!}\left(\frac{\Omega}{2}\right)^5 - \dots\right)$
2	75	1 行目	式(4.4)を $i^2 = j^2 = k^2 = 1$ とし, …	式(4.4)を $i^2 = j^2 = k^2 = 1$ とし, …
2	75	3 行目	式(4.4)の代わりに $j^2 = k^2 = 0$ とすれば, …	式(4.4)の代わりに $i^2 = j^2 = k^2 = 0$ とすれば, …
2	91	15 行目	とくに, その空間が…	とくに, その部分空間が…
2	101	12 行目	…式 (5.74) は式 (5.67) と同じ内容を…	…式 (5.74) は式 (5.69) と同じ内容を…
2	101	16 行目	…式 (5.75) は式 (5.69) と同じ内容を…	…式 (5.75) は式 (5.71) と同じ内容を…
2	103	3 行目	$\langle \mathbf{x}, \mathbf{a} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{b} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{b} \rangle = 0$ のとき…	$\langle \mathbf{x}, \mathbf{a} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{b} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{c} \rangle = 0$ のとき…
2	103	下から 3 行目	… \mathbf{x} がその空間に属す (直交補空間に…	… \mathbf{x} がその部分空間に属す (その直交補空間に…
2	103	下から 2 行目	… \mathbf{x} がその空間に直交する (直交補空間に…	… \mathbf{x} がその部分空間に直交する (その直交補空間に…
1	105	下から 4 行目	Byro-Corrochano[3]	Byro-Corrochano[3]

2	122	1行目	…ベクトル \mathbf{v}_{k+1} の…	…ベクトル \mathbf{u}_{k+1} の…
2	127	6行目	…, $\mathbf{a} \wedge \mathbf{b} (= \mathbf{b} \wedge \mathbf{a})$ が次の…	…, $\mathbf{a} \wedge \mathbf{b} (= -\mathbf{b} \wedge \mathbf{a})$ が次の…
2	127	式(6.73) 2行目	$= \frac{\langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle (\mathbf{a}\mathbf{b} + \mathbf{b}\mathbf{a}) - a\ \mathbf{b}\ ^2 - \langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle^2}{\dots} = \dots$	$= \frac{\langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle (\mathbf{a}\mathbf{b} + \mathbf{b}\mathbf{a}) - a\ \mathbf{b}\ ^2 a - \langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle^2}{\dots} = \dots$
2	131	8行目	…は, GAVIEWER, …	…は, CLUCalc, …
2	131	9行目	…は, CLUCalc とよぶ…	…は, GAVIEWER とよぶ…
1	131	9行目	Byro-Corrochano[3]	Byro-Corrochano[3]
2	142	式(7.28)	$= e_0 \wedge \mathbf{x} \wedge \mathbf{n}^* + h e_0 \wedge I e_0 \wedge (\mathbf{x} \wedge \mathbf{n}^* + h I)$	$= e_0 \wedge \mathbf{x} \wedge \mathbf{n}^* + h e_0 \wedge I = e_0 \wedge (\mathbf{x} \wedge \mathbf{n}^* + h I)$
3	143	式(7.34) 2行目	$= e_0 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u} + \mathbf{x}_1 \wedge e_0 \wedge \mathbf{u} \mathbf{x}_1 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u}$	$= e_0 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u} + \mathbf{x}_1 \wedge e_0 \wedge \mathbf{u} + \mathbf{x}_1 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u}$
2	143	下から 11行目	… = $\mathbf{x}_1 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u}_3$ が得られ, …	… = $\mathbf{x}_1 \wedge \mathbf{x}_2 \wedge \mathbf{u}$ が得られ, …
2	143	下から 9行目	$h = x_1, x_2, u_3 $	$h = x_1, x_2, u $
2	155	式(7.88)	… $n'_1 x + n'_2 y + n'_3 z = h'$ $n''_1 x + n''_2 y + n''_3 z = h''$	… $n'_1 x + n'_2 y + n'_3 z = h'$ $n''_1 x + n''_2 y + n''_3 z = h''$
2	157	3行目	…Sepmple and …	…Semple and …
2	157	6行目	…Sepmple and …	…Semple and …
2	167	式(8.19) 2行目	$= -\frac{1}{2} \ \mathbf{x} - \mathbf{c}\ ^2 - \frac{r^2}{2}$	$= -\frac{1}{2} \ \mathbf{x} - \mathbf{c}\ ^2 + \frac{r^2}{2}$

2	174	10 行目	$\cdots \pi_1 \cup \pi_1 (\pi_1 \wedge \pi_1)$ である.	$\cdots \pi_1 \cup \pi_2 (\pi_1 \wedge \pi_2)$ である.
2	174	式(8.46)	$l = \pi_1 \wedge \pi_1$	$l = \pi_1 \wedge \pi_2$
2	175	下から 4 行目	\cdots 双対表現 $\pi_i (= \Pi^*) (i=1,2,3) \cdots$	\cdots 双対表現 $\pi_i (= \Pi_i^*) (i=1,2,3) \cdots$
2	179	式(8.63)	$= -\mathbf{t}(e_0 e_\infty + \mathbf{t} e_\infty e_0) = 2\mathbf{t}$	$= -\mathbf{t}(e_0 e_\infty + e_\infty e_0) = 2\mathbf{t}$
2	183	17 行目	\cdots , 逆元 $\mathbf{V}^{-1} = v^{-1} v^{-1} \cdots v^{-1}$ に \cdots	\cdots , 逆元 $\mathbf{V}^{-1} = v_1^{-1} v_2^{-1} \cdots v_k^{-1}$ に \cdots
2	183	式(8.81)	$\cdots = (-1)^k \mathbf{v}_1^{-1} \mathbf{v}_2^{-1} \cdots \mathbf{v}_k^{-1}$	$\cdots = (-1)^k v_1^{-1} v_2^{-1} \cdots v_k^{-1}$ (v はボールドではない)
2	185	式(8.89)	$= 1 + h \mathbf{n} e_\infty - h' \mathbf{n} e_\infty \mathbf{n} = \cdots$	$= 1 + h \mathbf{n} e_\infty - h' \mathbf{n} e_\infty = \cdots$
1	196	下から 2 行目	Byro-Corrochano[3]	Bayro-Corrochano[3]
1	201	11 行目	\cdots 記録する装置である.	\cdots 記録する操作である.
2	203	式(9.3)	$\cdots + \sin \beta \sin \gamma \cos \alpha$	$\cdots + \sin \beta \sin \gamma \cos a$
2	206	表 9.1 3, 5	3. 直交射影 (orthogonal projection) $d = f \sin \theta$ \cdots 5. 等距離射影 (equidistance projection) $d = f \theta$	3. 等距離射影 (equidistance projection) $d = f \theta$ \cdots 5. 直交射影 (orthogonal projection) $d = f \sin \theta$
2	207	図 9.8 キャプション 3 行目	3. 直交射影. 4. 等立体射影. 5. 等距離射影.	3. 等距離射影. 4. 等立体射影. 5. 直交射影.
1	208	下から 11 行目	\cdots 焦点距離が一致する.	\cdots 焦点距離が同じ意味をもつ.
1	214	最下行～	ある双局面 \cdots	与えられた双局面 \cdots

1	218	7行目	Byro-Corrochano[3]	Byro-Corrochano[3]
1	221	[3]	Byro-Corrochano[3]	Byro-Corrochano[3]
1	223	2.1 2行目	$\triangle ABC$	$\triangle OAB$
1	223	2.2 1行目	t の 2 次式...	t の関数...
2	226	2.6 6行目	$\dots + (a_2 b_3 - a_3 b_2)^2$	$\dots + (a_1 b_2 - a_2 b_1)^2$
2	226	2.7 6行目	$\dots = \sqrt{(a_2 b_3 - a_3 b_2)^2 + (a_3 b_1 - a_1 b_3)^2 + (a_2 b_3 - a_3 b_2)^2}$	$\dots = \sqrt{(a_2 b_3 - a_3 b_2)^2 + (a_3 b_1 - a_1 b_3)^2 + (a_1 b_2 - a_2 b_1)^2}$
1	228	2.14 5行目	...の単位ベクトル \mathbf{n} の方向に...	...の単位法線ベクトル \mathbf{n} の方向に...
2	230	3.4(1)	(3.4(1)の解答内すべて) e_r e_θ e_ϕ	e_r e_θ e_ϕ (e はボードではない)
2	231	3.5(1)	(3.5(1)の解答内すべて) \mathbf{e}_r \mathbf{e}_θ \mathbf{e}_z	e_r e_θ e_z (e はボードではない)
2	234	4.2 3行目	... $x = \pi/2$ が特異点であり, $x \approx 0$ のとき $\cos^{-1} x$ が...	... $x = \pm 1$ が特異点であり, $x \approx \pm 1$ のとき $\sin^{-1} x$ が...
2	234	4.4 4行目	... (x 軸の周りの 90° 回転) を...	... (x 軸の周りの 180° 回転) を...
2	234	4.4 6行目	... l の周りの 90° 回転...	... l の周りの 180° 回転...

2	235	4.6 8行目	…, パラメータを $\alpha'', \beta'', \gamma'', \delta''$ は…	…, パラメータ $\alpha'', \beta'', \gamma'', \delta''$ は…
2	240	6行目	$n_{n_3} = \dots$	$n_3 = \dots$
1	245	9.1 2行目	これを距離 1 の…	これを南極から距離 1 の…
1	247	9.4(3) 二行目	…回転 R を施せばよい.	…回転 R を仮想天球に施す.