

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。

2017年4月7日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

タイトル

飛行力学

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 刷	対応刷数 1 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。

著者経歴
〇〇 〇〇 (●●●●・●●●●)
1980年 ××大学大学院修士課程修了
1980年 ××大学助手
1990年 ××大学助教授
2000年 ××大学教授

編集担当 ■■■■■ (森北出版)
編集責任 ◆◆◆◆ (森北出版)
紙 版 ○○○○
印 刷 ▲▲印刷
製 本 ▼▽製本

やさしく学べる△△工学 (第2版) © 〇〇 〇〇 2014
2001年〇月〇日 第1版第1刷発行 【本書の権利転載を禁ず】
2007年〇月〇日 第1版第〇刷発行
2010年〇月〇日 第2版第1刷発行
2014年〇月〇日 第2版第〇刷発行

著 者 〇〇 〇〇
発行者 森北 博巳
発行所 森北出版株式会社
東京都千代田区富士見1-4-11 (〒100-0071)
電話 03-3295-8441 / FAX 03-3294-8709
http://www.morikita.co.jp
日本書籍協会・自然科學者協会

※丁乱丁本はお取替えいたします。
Printed in Japan / ISBN978-4-627-xxxx-x

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
1	3	図 1.3(b)	右図のように	
1	19	図 1.14(b)	右図のように ($\dot{\Phi}, \dot{\Theta}, \dot{\Psi} \rightarrow P, Q, R$)	<p>(b) ロール・ピッチ・ヨー軸</p>
1	30	補足の1行目	…式(1.110)…	…式(1.111)…
1	40	式(2.3)	$= \begin{bmatrix} c(\lambda + \pi/2) & 0 & s(\lambda + \pi/2) \\ 0 & 1 & 0 \\ -s(\lambda + \pi/2) & 0 & c(\lambda + \pi/2) \end{bmatrix} \dots$	$= \begin{bmatrix} c(\lambda + \pi/2) & 0 & s(\lambda + \pi/2) \\ 0 & 1 & 0 \\ -s(\lambda + \pi/2) & 0 & c(\lambda + \pi/2) \end{bmatrix} \dots$
1	43	式(2.13)	… = $(\mathbf{F})_b$	… = $(\mathbf{F}_A)_b$
1	55	図(2.10) 姿勢の運動方程式(2.63)の囲み	右図のように (式の最後を Θ から Φ に変更)	<p style="text-align: center;">↓ 姿勢の運動方程式(キネマティクス方程式の拡張) 式(2.63)</p> <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;"> <div style="margin-right: 10px;">←</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> $\begin{bmatrix} \dot{\Phi} \\ \dot{\Theta} \\ \dot{\Psi} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & s\Phi t\Theta & c\Phi t\Theta \\ 0 & c\Phi & -s\Phi \\ 0 & s\Phi/c\Theta & c\Phi/c\Theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P \\ Q \\ R \end{bmatrix} + \frac{1}{r} \left\{ \begin{bmatrix} 0 & -c\Phi/c\Theta & s\Phi/c\Theta \\ c\Phi & s\Phi/s\Theta & c\Phi s\Theta \\ 0 & -c\Phi/t\Theta & s\Phi t\Theta \end{bmatrix} + t\lambda \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ s\Psi c\Theta & s\Psi s\Theta s\Phi + c\Psi c\Phi & s\Psi s\Theta c\Phi - c\Psi s\Phi \end{bmatrix} \right\} \begin{bmatrix} U \\ V \\ W \end{bmatrix}$ </div> <div style="margin-left: 10px;">↑</div> </div>

1	80	表 3.2	右の式を「 X 軸方向」行, 「制御微係数」列の今ある式の上に追加	$X_{\delta_e} = \frac{1}{m} \frac{\partial X}{\partial \delta_e} \Big _0$
1	82	式(3.93)	(3.94)	(3.94a,b)
1	86	式(3.109)	$\dots = \begin{bmatrix} c\alpha_0 & 0 & -s\alpha_0 \\ 0\alpha_0 & 1 & 0 \\ s\alpha_0 & 0 & c\alpha_0 \end{bmatrix} \dots$	$\dots = \begin{bmatrix} c\alpha_0 & 0 & -s\alpha_0 \\ 0 & 1 & 0 \\ s\alpha_0 & 0 & c\alpha_0 \end{bmatrix} \dots$
1	94	4.1 1行目	…では無次元量として…	…では変数や係数は無次元化して…
1	96	下から 1行目	$\dots \underbrace{S(\bar{c}C_{m0} + e_T C_T)}_0 \dots$	$\dots \underbrace{S(\bar{c}C_m + e_T C_T)}_0 \dots$
1	97	式(4.18) 下から 1行目	$\approx \frac{\rho U_0 S \bar{c}^2}{4 I_{yy}} \left(\frac{\partial C_m}{\partial \alpha} \right)_0$	$\approx \frac{\rho U_0 S \bar{c}^2}{4 I_{yy}} \left(\frac{\partial C_m}{\partial \hat{\alpha}} \right)_0$
1	108	8行目	…この式を $(1/2)\rho V_c^2 S$ で除して…	…この式をそれぞれ $(1/2)\rho V_c^2 S$ と $(1/2)\rho V_c^2 S \bar{c}$ で除して…
1	111	4行目	式(4.65), (4.47a,b), (4.48a,b)を…	式(4.65), (4.47b), (4.48b)を…
1	130	式(4.172)	$dL_a \approx \dots$	$dL \approx \dots$

1	197	式(6.30a) から 式(6.30d)	4箇所ある L'_δ を L'_{δ_a} に変更する	
1	198	式(6.32)	$A_s = \frac{L'_\delta \{-p_s - (-z_p)\} \{-p_s - (-\bar{z}_p)\}}{\{-p_s - (-p_r)\} \{-p_s - (-p_d)\} \{-p_s - (-\bar{p}_d)\}}$	$A_s = \frac{L'_{\delta_a} \{-p_s - (-z_p)\} \{-p_s - (-\bar{z}_p)\}}{\{-p_s - (-p_r)\} \{-p_s - (-p_d)\} \{-p_s - (-\bar{p}_d)\}}$
1	207	式(6.71)	$-z_{\beta 1} = \frac{L'_p}{2} \left(1 + \sqrt{1 + \frac{4g}{U_0} \frac{L'_r}{L'_p{}^2}} \right) \approx -p_r$	$-z_{\beta 1} = \frac{L'_p}{2} \left(1 + \sqrt{1 + \frac{4g}{U_0} \frac{L'_r}{L'_p{}^2}} \right) \approx L'_p \approx -p_r$
1	208	式(6.74b)	$\dots \approx \begin{cases} 180^\circ & \dots L_r > 0 \\ 0^\circ & \dots L_r < 0 \end{cases}$	$\dots \approx \begin{cases} 180^\circ & \dots L'_r > 0 \\ 0^\circ & \dots L'_r < 0 \end{cases}$
1	214	式(7.6) 4行目	$\dots + N'_{\delta_a} \delta_a + N'_r \delta_r$	$+ N'_{\delta_a} \delta_a + N'_{\delta_r} \delta_r$
1	215	式(7.11)	$M_q + \frac{M_{\dot{w}}}{1 - Z_{\dot{w}}}$	$M_q + \frac{M_{\dot{w}}(Z_q + U_0)}{1 - Z_{\dot{w}}}$
1	224	式(7.35)	$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} X(j\omega; T) ^2 \right) d\omega$	$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} X(j\omega; T) ^2 \right) d\omega$

1	225	図 7.9(a)	上の式を右図のように変更 (分数の横棒を入れる)	<div style="text-align: center;"> $\frac{\Phi_{wg}}{\sigma_w^2(L_w/\pi)}$ </div>
1	234	8.1 9 行目	…/ <u>操舵面</u> …	…/ <u>操舵面</u> …
1	234	8.2 4 行目	…エンジンによって <u>巨大</u> …	…エンジンによる <u>巨大</u> …
1	235	3 行目	…方式 <u>で</u> の小型…	…方式の小型…
1	238	8.3.2 1 行目	…を <u>U_0</u> としたとき…	…を <u>V_{c0}</u> としたとき…
1	240	下から 5 行目	…系の <u>MATLAB/Simulink</u> ブロック…	…系のブロック…
1	252	付録 1 行目	… (<u>安定軸</u>) …	… (<u>機体軸</u>) …
1	276	2.6 1 行目	… $\Phi = 0^\circ$, <u>$\lambda = 0^\circ$</u> , <u>$U_{b/I}$</u> = …	… $\Phi = 0^\circ$, <u>$U_{b/I}$</u> = …
1	276	2.6 3 行目	… $\begin{bmatrix} c\Theta \\ 0 \\ s\Theta \end{bmatrix}$ …	… $\begin{bmatrix} c\theta_0 \\ 0 \\ s\theta_0 \end{bmatrix}$ …
1	276	2.7 1 行目	… $(\mathbf{v}_{h/I})_h = \dots$	… $(\mathbf{v}_{b/I})_h = \dots$

1	280	5.7(d)	$\dots \begin{bmatrix} 0 & 10^{-4} \\ 20 & 7 \\ 1 & -8 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \dots$	$\dots \begin{bmatrix} 0 & 1/3 \times 10^{-4} \\ 20 & 7 \\ 1 & -8 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \dots$
1	284	9.1 3行目	$= 1 \cdot 1 - 2 \dots$	$= 1 \cdot 4 - 2 \dots$