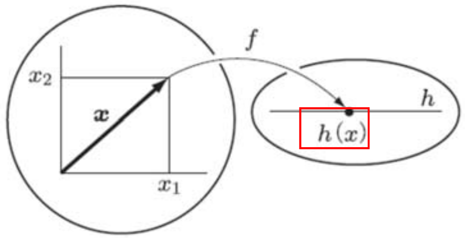
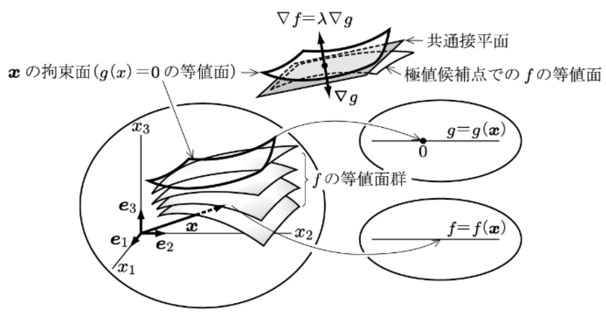
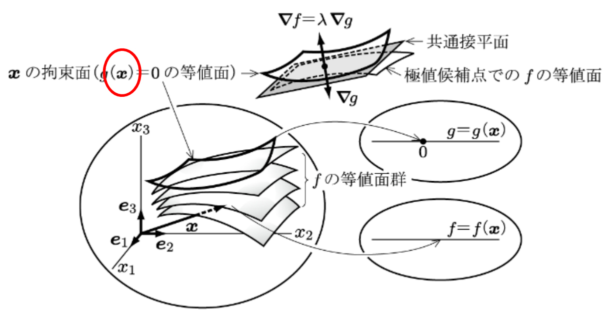
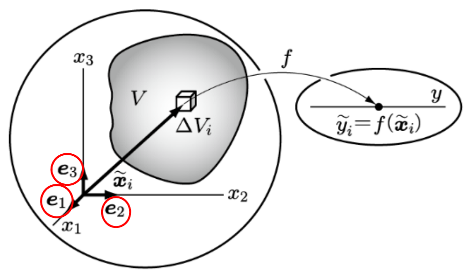
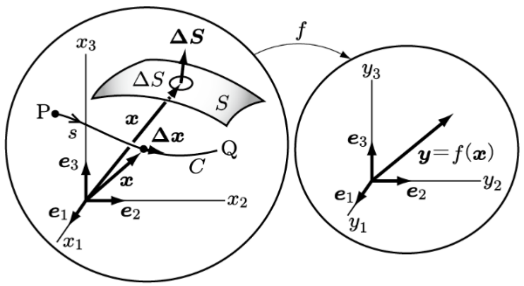
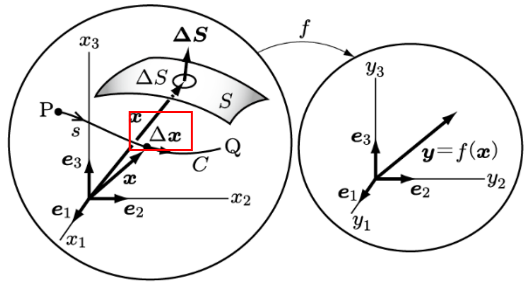
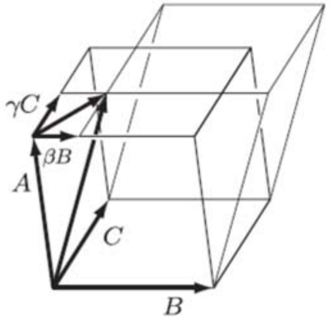
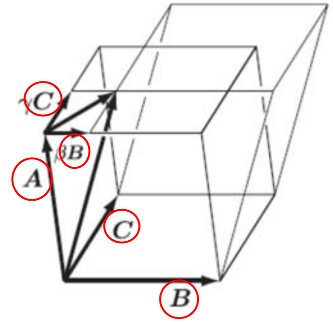
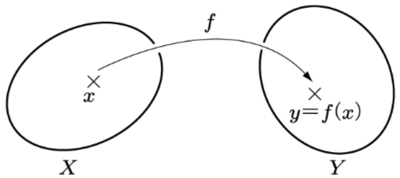
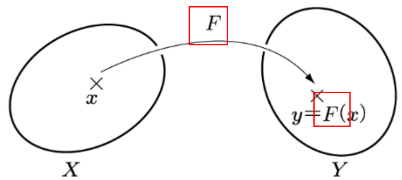
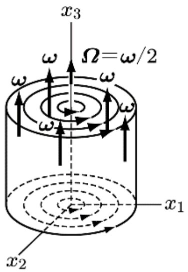
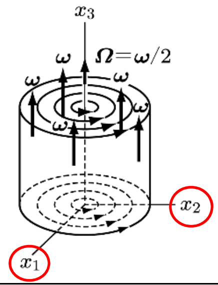
対応刷数	頁	行数，図・表・式番号	誤	正
1	4	6 行目	…内で $y=f(X)$ となる元 x が…	…，内で $y=f(x)$ となる元 x が…
1	10	16 行目	或るベクトルの集合について，…	或るベクトルの加群から選んだ集合について，…
2	29	図 3.6 左側の図		$h(\boldsymbol{x})$　$\boldsymbol{x}$を太字にする
2	35	13 行目	…作用してベクトルを作る．	…作用してベクトル値関数を作る．
1	42	図 3.20		 $\boldsymbol{x}$を太字にする
3	49	図 4.5	右のように修正	
1	49	下から 8 行目	例えば，$\rho=f(\boldsymbol{x})$ が…	例えば，$\rho=\rho(\boldsymbol{x})$ が…

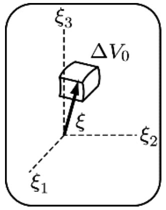
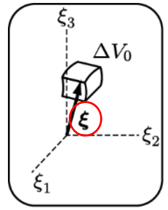
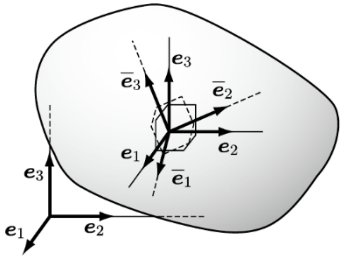
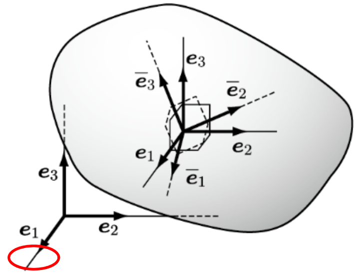
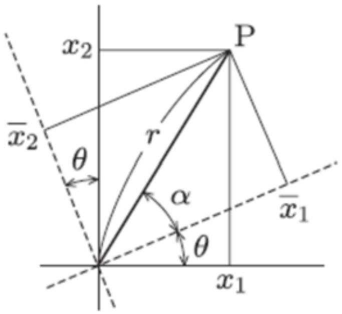
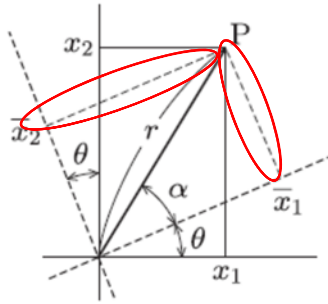
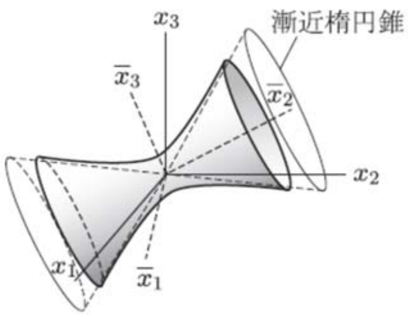
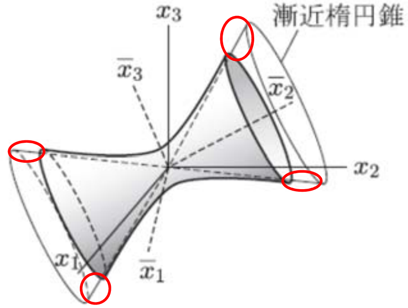
2	50	図 4.6		 Δは太字ではない
2	62	下から 13 行目	なる $\sum\sum dU_{ij}$ では	なる $\sum_i\sum_j dU_{ij}$ では
3	66	下から 4 行目	…如何なる物資も，…	…如何なる物質も，…
1	74	下から 11 行目	$\cdots=\sum_{i=1}^{3}a_{ijj}=\cdots$	$\cdots=\sum_{j=1}^{3}a_{ijj}=\cdots$
2	75	7 行目	…a_{ijj}，a_{iji}，a_{iik} という…	…a_{ijj}，a_{kjk}，a_{iik} という…
1	79	下から 3 行目	$z=z_{\boldsymbol{A}}(\boldsymbol{x},\boldsymbol{y})$	$z=z_{\boldsymbol{A}}(\boldsymbol{x},\boldsymbol{y})=\sum_{i=1}^{3}\sum_{j=1}^{3}a_{ij}x_iy_j$
2	81	2～3 行目	発散はベクトルから作られるスカラーである．	発散は，ベクトル値関数から作られるスカラー関数である．
1	82	1 行目	位置ベクトル $\boldsymbol{x}=\boldsymbol{x}_1\boldsymbol{e}_1+\boldsymbol{x}_2\boldsymbol{e}_2+\boldsymbol{x}_3\boldsymbol{e}_3=\boldsymbol{x}_i\boldsymbol{e}_i$ の大きさ…	位置ベクトル $\boldsymbol{x}=x_1\boldsymbol{e}_1+x_2\boldsymbol{e}_2+x_3\boldsymbol{e}_3=x_i\boldsymbol{e}_i$ の大きさ… （赤字部は太字ではない）
2	82	課題 6.5 (6)	$\Phi=\frac{1}{2}\left(a_{ii}b_{jj}-a_{ij}a_{ji}\right)$	$\Phi=\frac{1}{2}\left(a_{ii}a_{jj}-a_{ij}a_{ji}\right)$

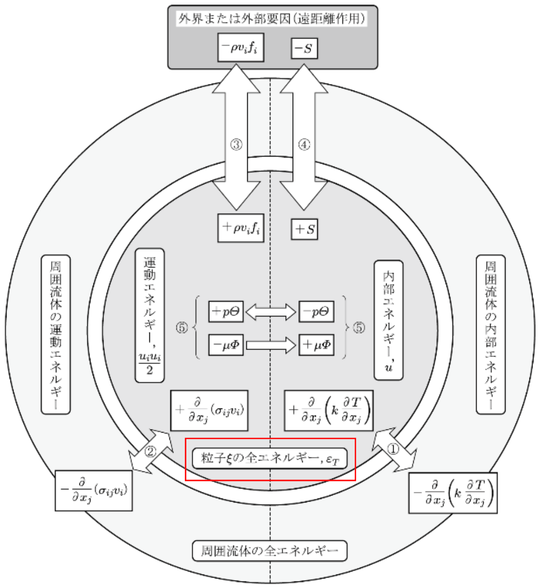
2	87	図 6.1		 （赤丸内は太字）
2	99	8〜9 行目	…の勾配（というベクトル）の発散（というスカラー）を，	…の勾配（というベクトル値関数）の発散（というスカラー関数）を，
4	100	7.4 節 2 行目	$\iiint_V \frac{\partial v_j}{\partial x_j} dV = \iint_S v_j n_j dS$	$\iiint_V \frac{\partial v_i}{\partial x_i} dV = \iint_S v_i n_i dS$
4	100	7.4 節 4 行目	$\iiint_V \frac{\partial v_j}{\partial x_j} dV = \iint_S v_j n_j dS$	$\iiint_V \frac{\partial v_i}{\partial x_i} dV = \iint_S v_i n_i dS$
4	100	7.4 節 6 行目	…v_j を F と書けば，	…v_i を F と書けば，
4	100	7.4 節 7 行目	$\iiint_V \frac{\partial F}{\partial x_j} dV = \iint_S F n_j dS$	$\iiint_V \frac{\partial F}{\partial x_i} dV = \iint_S F n_i dS$
4	102	例題 7.1 1〜4 行目	**例題 7.1●**　式(7.9)で $F = x_j$ ならどうなるか．結果を解釈せよ． **解答◆**　式(7.9)で $F \to x_j$ と転ずれば， $\iiint_V \frac{\partial x_j}{\partial x_j} dV = \iint_S x_j n_j dS$ であるが，$\partial x_j / \partial x_j = \delta_{jj} = 3$ であるから，	**例題 7.1●**　式(7.9)で $F = x_i$ ならどうなるか．結果を解釈せよ． **解答◆**　式(7.9)で $F \to x_i$ と転ずれば， $\iiint_V \frac{\partial x_i}{\partial x_i} dV = \iint_S x_i n_i dS$ であるが，$\partial x_i / \partial x_i = \delta_{ii} = 3$ であるから，
1	108	図 8.1		
3	109	13 行目	…出てくること，或いは，…	…出てくること，さらに，…
3	116	7〜8 行目	…或いは単一形式と呼んだ…	…或いは単一次形式と呼んだ…

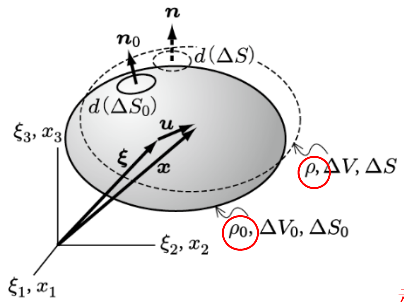
4	120	1 行目	これによって，対称テンソルとはテンソルの機能を代表する…	これによって，対称テンソルではその機能を代表する…
2	121	12 行目	$\cdots\left(f_{ij}=-f_{ij}\right)$と，…	$\cdots\left(f_{ij}=-f_{ji}\right)$と，…
2	122	7 行目	$= \ \varepsilon_{ijk}F(\boldsymbol{x}_1,\boldsymbol{x}_2,\boldsymbol{x}_3) \overset{(8.10)}{=} \underset{②}{\varepsilon_{ijk}x_{p1}x_{q2}x_{r3}f_{pqr}}$	$= \ \varepsilon_{ijk}F(\boldsymbol{x}_1,\boldsymbol{x}_2,\boldsymbol{x}_3) \overset{(8.10)}{=} \underset{②}{\varepsilon_{ijk}x_{u1}x_{v2}x_{w3}f_{uvw}}$
2	122	8～13 行目	①と②を較べると， $x_{pi}x_{qj}x_{rk}=\varepsilon_{ijk}x_{p1}x_{q2}x_{r3}$ 両辺に ε_{pqr} を掛けると， $\varepsilon_{pqr}x_{pi}x_{qj}x_{rk} = \varepsilon_{pqr}\varepsilon_{ijk}x_{p1}x_{q2}x_{r3}=\varepsilon_{ijk}(\varepsilon_{pqr}x_{p1}x_{q2}x_{r3})$ $\overset{(6.12)}{=} \varepsilon_{ijk}\det \boldsymbol{X}$ (8.20) 但し(ただ)，$\boldsymbol{X} \Leftrightarrow x_{ij}$ である．	となる．式中 f_{pqr}，f_{uvw} は， $f_{pqr} \overset{(8.11)}{=} F(e_p,e_q,e_r)=\varepsilon_{pqr}F(e_1,e_2,e_3)$，$f_{uvw}=\cdots=\varepsilon_{uvw}F(e_1,e_2,e_3)$ であるから，①，②より $x_{pi}x_{qj}x_{rk}\varepsilon_{pqr}F(e_1,e_2,e_3)=\varepsilon_{ijk}x_{u1}x_{v2}x_{w3}\varepsilon_{uvw}F(e_1,e_2,e_3)$ または， $\varepsilon_{pqr}x_{pi}x_{qj}x_{rk}=\varepsilon_{ijk}(\varepsilon_{uvw}x_{u1}x_{v2}x_{w3}) \overset{(6.12)}{=} \varepsilon_{ijk}\det \boldsymbol{X}$ (8.20) が得られる．但し(ただ)，$\boldsymbol{X} \Leftrightarrow x_{ij}$ である． 一部再修正あり（対応刷数 3「式（8.20）上の行」）もご参照ください
3	122	式（8.20）の上の行	または,	となるが，$\boldsymbol{F}\left(\boldsymbol{e}_1,\boldsymbol{e}_2,\boldsymbol{e}_3\right)$は任意であるから,
4	124	図 8.25	（図の右側） $=f\times g=\left(x_i y_i\right)\left(y_j g_j\right)$	$=f\times g=\left(x_i f_i\right)\left(y_j g_j\right)$
4	127	式（8.24） 式（8.25）	$\cdots=v_j\boldsymbol{e}_j$ $\cdots=\bar{v}_i\bar{\boldsymbol{e}}_i$	$\cdots=v_i\boldsymbol{e}_i$ $\cdots=\bar{v}_j\bar{\boldsymbol{e}}_j$
4	127	最下行	$\cdots\left(=\left(\boldsymbol{A}\cdot\boldsymbol{e}_k\right)\boldsymbol{e}_k\right)$	$\cdots\left(=\left(\boldsymbol{A}\cdot\boldsymbol{e}_i\right)\boldsymbol{e}_i\right)$
4	128	2 行目	$\bar{\boldsymbol{e}}_j=\left(\bar{\boldsymbol{e}}_j\cdot\boldsymbol{e}_k\right)\boldsymbol{e}_k \overset{(8.26)}{=} l_{kj}e_k$	$\bar{\boldsymbol{e}}_j=\left(\bar{\boldsymbol{e}}_j\cdot\boldsymbol{e}_i\right)\boldsymbol{e}_i \overset{(8.26)}{=} l_{ij}e_i$
4	128	4 行目	…，$\bar{\boldsymbol{E}}\Leftrightarrow\bar{\boldsymbol{e}}_i$ は，…	…，$\bar{\boldsymbol{E}}\Leftrightarrow\bar{\boldsymbol{e}}_j$ は，…

4	128	6 行目	$\boldsymbol{e}_i=(\boldsymbol{e}_i\cdot\bar{\boldsymbol{e}}_k)\bar{\boldsymbol{e}}_k \overset{(8.26)}{=} l_{ik}\bar{\boldsymbol{e}}_k$	$\boldsymbol{e}_i=(\boldsymbol{e}_i\cdot\bar{\boldsymbol{e}}_j)\bar{\boldsymbol{e}}_j \overset{(8.26)}{=} l_{ij}\bar{\boldsymbol{e}}_j$
4	130	式（8.31）	$\boldsymbol{v} \overset{(8.25)}{=} \bar{v}_i\bar{\boldsymbol{e}}_i \overset{(8.24)}{=} v_j\boldsymbol{e}_j \overset{(8.28)}{=} v_j l_{ji}\bar{\boldsymbol{e}}_i = l_{ji}v_j\bar{\boldsymbol{e}}_i$ $\therefore\ \bar{v}_i=l_{ji}v_j \Leftrightarrow\cdots$	$\boldsymbol{v} \overset{(8.25)}{=} \bar{v}_j\bar{\boldsymbol{e}}_j \overset{(8.24)}{=} v_i\boldsymbol{e}_i \overset{(8.28)}{=} v_i l_{ij}\bar{\boldsymbol{e}}_j = l_{ij}v_i\bar{\boldsymbol{e}}_j$ $\therefore\ \bar{v}_j=l_{ij}v_i \Leftrightarrow\cdots$
4	130	下から 7 行目	$\cdots\bar{v}_i=l_{ji}v_j$ の両辺に l_{ki} を掛けて,	$\cdots\bar{v}_j=l_{ij}v_i$ の両辺に l_{kj} を掛けて,
4	130	下から 6 行目	$l_{ki}\bar{v}_i=l_{ki}l_{ji}v_j \overset{(8.30)}{=} \delta_{kj}v_j=v_k$.	$l_{kj}\bar{v}_j=l_{kj}l_{ij}v_i \overset{(8.30)}{=} \delta_{ki}v_i=v_k$.
3	160	下から 8 行目	$\cdots(\partial\boldsymbol{v}(\boldsymbol{x},t)/\partial t=0)$ でも…	$\cdots(\partial\boldsymbol{v}(\boldsymbol{x},t)/\partial t=\boldsymbol{0})$ でも…　　0 は太字
2	162	4 行目	$\cdots\Delta V$ からの単位時間当たり正味流出体積だが,	$\cdots\Delta V$ の単位体積当たりの正味体積流出率だが,
2	162	7 行目	…運動量の増加に他ならない.	…運動量の増加率に他ならない.
2	162	下から 8 行目	…厳密に $dh=c_p dT$ になる.	…厳密に $dh=c_p dT$ になる（付録の熱力学の関係式配線図の66）.
1	168	11.3 7 行目	…転であり,勾配を足して 2 で割って変化に要した微小時間で割れば,…	…転であり,速度勾配を足して 2 で割れば,…
2	171	3，6，7 行目	$\Delta\boldsymbol{\theta}\Leftrightarrow\Delta\theta_j$ （3 箇所）	$\boldsymbol{\Delta\theta}\Leftrightarrow\Delta\theta_j$　　（$\Delta\theta$ の $\boldsymbol{\Delta}$ は太字）
2	171	4 行目	$\cdots=\Delta\boldsymbol{\theta}\wedge d\boldsymbol{\xi}$	$\cdots=\boldsymbol{\Delta\theta}\wedge d\boldsymbol{\xi}$　　（$\boldsymbol{\Delta}$ は太字）
2	171	8 行目	または　$\Delta\boldsymbol{\theta}=\cdots$	または　$\boldsymbol{\Delta\theta}=\cdots$　　（$\boldsymbol{\Delta}$ は太字）
2	171	9 行目	すなわち，$\Delta\boldsymbol{\theta}$ は…	すなわち，$\boldsymbol{\Delta\theta}$ は…　　（$\boldsymbol{\Delta}$ は太字）
2	171	下から 9 行目	$\cdots\Delta\boldsymbol{\theta}=(1/2)\mathrm{rot}\,\boldsymbol{u}$ である.	$\cdots\boldsymbol{\Delta\theta}=(1/2)\mathrm{rot}\,\boldsymbol{u}$ である.　　（$\boldsymbol{\Delta}$ は太字）
2	177	11 行目	$S_{12}=(1/2)(\beta+\alpha)=\cdots$	$S_{12}\approx(1/2)(\beta+\alpha)=\cdots$

2	177	12 行目	$\cdots = \frac{1}{2}(\alpha - \beta) = 0$	$\cdots \approx \frac{1}{2}(\alpha - \beta) = 0$
2	177	下から 3 行目	$S_{12} = \frac{1}{2}(\alpha + \beta) = \cdots$	$S_{12} \approx \frac{1}{2}(\alpha + \beta) = \cdots$
2	177	最下行	$\cdots = \frac{1}{2}\left(\frac{\partial u_2}{\partial \xi_1} - \frac{\partial u_1}{\partial \xi_2}\right)$	$\cdots \approx \frac{1}{2}\left(\frac{\partial u_2}{\partial \xi_1} - \frac{\partial u_1}{\partial \xi_2}\right)$
2	180	8 行目	…微小回転ベクトル $\boldsymbol{\Delta\theta}$	…微小回転ベクトル $\boldsymbol{\Delta\theta}$ （Δ は太字）
3	180	11 行目	…すなわち本節最初の…	…すなわち前節最初の…
4	185	図 12.3		
3	185	下から 2 行目	…，或る点周りの…	…，それぞれの点の周りの…
4	189	下から 2 行目	…体積 dV は，…	…体積 ΔV は，…
1	193	12.5 1 行目	前節では，ξ 空間の体積要素と…	**12.2 節**では，ξ 空間の体積要素と…
3	203	10 行目	…連続体中の或る点で…	…連続体中のそれぞれの点で…
4	207	10 行目	“ばねの伸びと力の関係”	“ばねの伸び縮みと力の関係”

3	208	図 13.16 左の囲み	 **ξ**空間	 **ξ**空間　（**ξ** は太字）
3	208	6 行目	…，但し微小な変数となる．	…，但し大きさの微小なベクトル値変数となる．
1	215	図 14.2		
2	220	図 14.6		 （破線にする）
4	223	下から 9 行目	…，基底として使うために…	…，デカルト基底として使うために…
2	226	図 14.9		 （赤丸内破線ではなく実線）

4	229	下から 7 行目	それは前記の漸近楕円錐の内側に現れ，…	それは，先の一葉双曲面と漸近楕円錐を共有してその内側に現れ，
4	234	下から 7，2 行目	衣怙最屓	依怙最屓
3	234	最下行	$\left.\begin{array}{l}\bar{\sigma}'_{11} = \cdots \\ \overline{\sigma'}_{22} = \cdots \\ \overline{\sigma'}_{33} = \cdots\end{array}\right\}$	$\left.\begin{array}{l}\bar{\sigma}'_{11} = \cdots \\ \bar{\sigma}'_{22} = \cdots \\ \bar{\sigma}'_{33} = \cdots\end{array}\right\}$ （¯ は σ の上にだけかかる）
1	240	15.4 1 行目	**15. 2 節**では，…	**15. 1 節**では，…
4	242	13 行目	“ばねの伸びと力の関係”	“ばねの伸び縮みと力の関係”
2	252	3 行目	となる．従って，	となる．任意の V に対してこれが成立するためには，
2	255	下から 9 行目	**16. 3 節**で述べたように，	**16. 1 節**で述べたように，
1	261	図 16.6		粒子 ξ の全エネルギー，ε_T ↓ 粒子 $\boldsymbol{\xi}$ の全エネルギー，ε_T　（赤字部分を太字にする） 追加修正あり（対応刷数 3「図 16.6」もご参照ください

3	261	図 16.6	（図左側の「運動エネルギー」の囲み） $\frac{u_i u_i}{2}$	$\frac{v_i v_i}{2}$
3	267	図 17.3	右のように修正	 赤丸内を追加
4	267	5 行目	ばねに掛かる力は伸びた状態で…	ばねに掛かる力は伸び縮みした状態で…
1	298	6 行目	…，$n_{0,p}\Delta S_0$ が D/Dt (ξ 一定での時間微分)…	…，$n_{0,p}\Delta S_0$ が D/Dt ($\boldsymbol{\xi}$ 一定での時間微分)…　（太字にする）
3	301	下から 8～4 行目		この 5 行内にある行列の（　）を行列式を表す｜　｜に変更（6 箇所）
3	303	課題 16.3 3 行目	$\rho c_p \frac{\partial T}{\partial t} = k \frac{\partial T}{\partial x^2}$.	$\rho c_p \frac{\partial T}{\partial t} = k \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$.
3	303	課題 16.3 6 行目	$\rho c \frac{\partial T}{\partial t} = k \frac{\partial T}{\partial x^2}$	$\rho c \frac{\partial T}{\partial t} = k \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$