

鋼構造シリーズ 12
座屈設計ガイドライン 改訂第 2 版 [2005 年版]

正誤表
(第 1 刷に対応)

頁	行, 段落等	誤	正																																																																																																																																																										
3	下 5 行目	オーストラリア	オーストリア																																																																																																																																																										
6	下 18 行目	1986.1	1996.1																																																																																																																																																										
13	下 8 行目	[土木学会, 1984]	[土木学会, 1994]																																																																																																																																																										
14	上 2 行目	[建築学会, 1986]	[建築学会, 1996]																																																																																																																																																										
31	下 6 行目	式 (4.3.2) 左辺 $U(\theta, P)$	$V(\theta, P)$																																																																																																																																																										
38	図 5.2.1	—	図の左右が逆 . ヤング率の表の N は表 5.2.1 のとおり																																																																																																																																																										
48	上 14 行目	まとめておく .	まとめておく [土木学会, 2002] .																																																																																																																																																										
83	下 15 行目	式 (8.2.10) の左辺 $\delta_{\max}$	$\sigma_{\max}$																																																																																																																																																										
92	下 3 行目	ECCS-d 曲線	ECCS-c 曲線																																																																																																																																																										
108	式 (9.2.4)	$\sqrt{1 - \left(\frac{Q}{Q_P}\right)}$	$\sqrt{1 - \left(\frac{Q}{Q_P}\right)^2}$																																																																																																																																																										
112	表 9.3.2	表 9.3.2 式(9.3.7)の修正係数 $C_{b1} \sim C_{b3}, K$ <table><thead><tr><th>荷重状態と 支持状態</th><th>曲げモーメント図</th><th>k^{*1}</th><th>C_{b1}</th><th>C_{b2}</th><th>C_{b3}</th><th>$M_{\max}$</th></tr></thead><tbody><tr><td></td><td></td><td>0.5</td><td>1.0</td><td>—</td><td>1.144</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.323 1.514</td><td>—</td><td>0.992 2.271</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.879 2.15</td><td>—</td><td>0.939 2.15</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0</td><td>2.704</td><td>—</td><td>0.676</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>2.752 3.149</td><td>—</td><td>0 0</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.132 0.972</td><td>0.459 0.304</td><td>0.525 0.98</td><td>$\frac{q\ell^2}{8}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.285 0.712</td><td>1.562 0.652</td><td>0.753 1.07</td><td>$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0</td><td>1.365</td><td>1.553</td><td>1.73</td><td>$\frac{P\ell}{4}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.565 0.938</td><td>1.267 0.715</td><td>2.64 4.80</td><td>$\frac{P\ell}{8}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.046 1.01</td><td>0.43 0.41</td><td>1.12 1.89</td><td>$\frac{P\ell}{4}$</td></tr></tbody></table> (注) *1 梁の水平曲げに対する両端支持状態: 単純支持 $k=1.0$, 固定支持 $k=0.5$: 有効長さ *2 スパン中央の曲げモーメント	荷重状態と 支持状態	曲げモーメント図	k^{*1}	C_{b1}	C_{b2}	C_{b3}	$M_{\max}$			0.5	1.0	—	1.144	M			1.0 0.5	1.323 1.514	—	0.992 2.271	M			1.0 0.5	1.879 2.15	—	0.939 2.15	M			1.0	2.704	—	0.676	M			1.0 0.5	2.752 3.149	—	0 0	M			1.0 0.5	1.132 0.972	0.459 0.304	0.525 0.98	$\frac{q\ell^2}{8}$			1.0 0.5	1.285 0.712	1.562 0.652	0.753 1.07	$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$			1.0	1.365	1.553	1.73	$\frac{P\ell}{4}$			1.0 0.5	1.565 0.938	1.267 0.715	2.64 4.80	$\frac{P\ell}{8}$			1.0 0.5	1.046 1.01	0.43 0.41	1.12 1.89	$\frac{P\ell}{4}$	表 9.3.2 式(9.3.7)の修正係数 $C_{b1} \sim C_{b3}, K$ <table><thead><tr><th>荷重状態と 支持状態</th><th>曲げモーメント図</th><th>k^{*1}</th><th>C_{b1}</th><th>C_{b2}</th><th>C_{b3}</th><th>$M_{\max}$</th></tr></thead><tbody><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.0 1.0</td><td>—</td><td>1.0 1.144</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.323 1.514</td><td>—</td><td>0.992 2.271</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.879 2.15</td><td>—</td><td>0.939 2.15</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>2.704 3.093</td><td>—</td><td>0.676 1.546</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>2.752 3.149</td><td>—</td><td>0 0</td><td>M</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.132 0.972</td><td>0.459 0.304</td><td>0.525 0.98</td><td>$\frac{q\ell^2}{8}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.285 0.712</td><td>1.562 0.652</td><td>0.753 1.07</td><td>$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.365 1.07</td><td>1.553 0.432</td><td>1.73 3.06</td><td>$\frac{P\ell}{4}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.565 0.938</td><td>1.267 0.715</td><td>2.64 4.80</td><td>$\frac{P\ell}{8}$</td></tr><tr><td></td><td></td><td>1.0 0.5</td><td>1.046 1.01</td><td>0.43 0.41</td><td>1.12 1.89</td><td>$\frac{P\ell}{4}$</td></tr></tbody></table> (注) *1 梁の水平曲げに対する両端支持状態: 単純支持 $k=1.0$, 固定支持 $k=0.5$: 有効長さ *2 スパン中央の曲げモーメント	荷重状態と 支持状態	曲げモーメント図	k^{*1}	C_{b1}	C_{b2}	C_{b3}	$M_{\max}$			1.0 0.5	1.0 1.0	—	1.0 1.144	M			1.0 0.5	1.323 1.514	—	0.992 2.271	M			1.0 0.5	1.879 2.15	—	0.939 2.15	M			1.0 0.5	2.704 3.093	—	0.676 1.546	M			1.0 0.5	2.752 3.149	—	0 0	M			1.0 0.5	1.132 0.972	0.459 0.304	0.525 0.98	$\frac{q\ell^2}{8}$			1.0 0.5	1.285 0.712	1.562 0.652	0.753 1.07	$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$			1.0 0.5	1.365 1.07	1.553 0.432	1.73 3.06	$\frac{P\ell}{4}$			1.0 0.5	1.565 0.938	1.267 0.715	2.64 4.80	$\frac{P\ell}{8}$			1.0 0.5	1.046 1.01	0.43 0.41	1.12 1.89	$\frac{P\ell}{4}$
荷重状態と 支持状態	曲げモーメント図	k^{*1}	C_{b1}	C_{b2}	C_{b3}	$M_{\max}$																																																																																																																																																							
		0.5	1.0	—	1.144	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.323 1.514	—	0.992 2.271	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.879 2.15	—	0.939 2.15	M																																																																																																																																																							
		1.0	2.704	—	0.676	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	2.752 3.149	—	0 0	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.132 0.972	0.459 0.304	0.525 0.98	$\frac{q\ell^2}{8}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.285 0.712	1.562 0.652	0.753 1.07	$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$																																																																																																																																																							
		1.0	1.365	1.553	1.73	$\frac{P\ell}{4}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.565 0.938	1.267 0.715	2.64 4.80	$\frac{P\ell}{8}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.046 1.01	0.43 0.41	1.12 1.89	$\frac{P\ell}{4}$																																																																																																																																																							
荷重状態と 支持状態	曲げモーメント図	k^{*1}	C_{b1}	C_{b2}	C_{b3}	$M_{\max}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.0 1.0	—	1.0 1.144	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.323 1.514	—	0.992 2.271	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.879 2.15	—	0.939 2.15	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	2.704 3.093	—	0.676 1.546	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	2.752 3.149	—	0 0	M																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.132 0.972	0.459 0.304	0.525 0.98	$\frac{q\ell^2}{8}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.285 0.712	1.562 0.652	0.753 1.07	$\frac{q\ell^2}{24}^{*2}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.365 1.07	1.553 0.432	1.73 3.06	$\frac{P\ell}{4}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.565 0.938	1.267 0.715	2.64 4.80	$\frac{P\ell}{8}$																																																																																																																																																							
		1.0 0.5	1.046 1.01	0.43 0.41	1.12 1.89	$\frac{P\ell}{4}$																																																																																																																																																							
113	上 4 行目	M_1/M_2	M_2/M_1																																																																																																																																																										
115	上 21 行目	$\kappa_{\nu, req} = 18$	$\kappa_{\nu, req} = 38$																																																																																																																																																										
116	図 9.3.8	GJ/z	GJ/EI_z																																																																																																																																																										
117	上 15 行目	λ_{0b} は	λ_{b0} は																																																																																																																																																										
118	上 17 行目	ここに, $Z = 1 + A(\lambda_B - \lambda_{b0}) + \lambda_b^2, \dots$	ここに, $Z = 1 + A(\lambda_b - \lambda_{b0}) + \lambda_b^2, \dots$																																																																																																																																																										
141	図 10.3.4	caption 等価モーメント係数	軸力と 1 軸曲げの面内相関強度																																																																																																																																																										
298	下 2 行目	式 (16.2.1) 右辺 $= \pi^2 EI / (0.5S)^2$	$= \pi^2 EI / (0.5K_N S)^2$																																																																																																																																																										