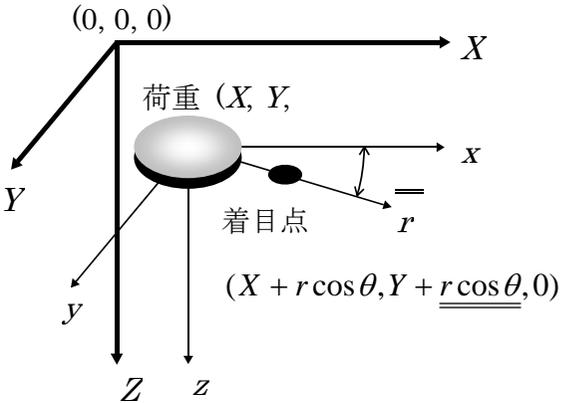
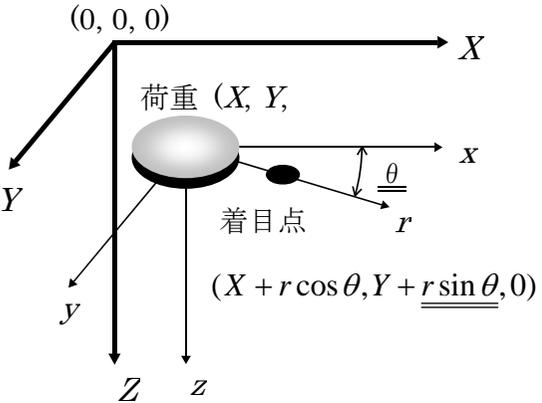


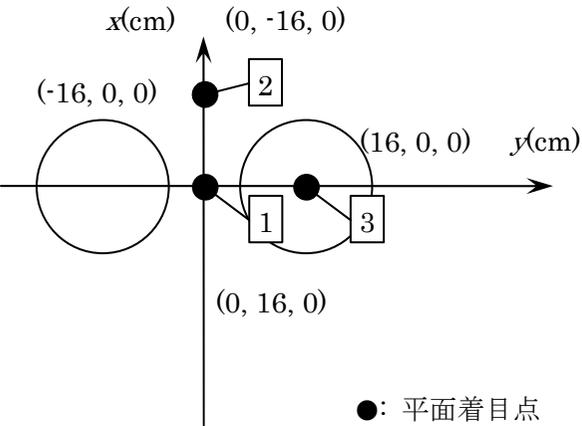
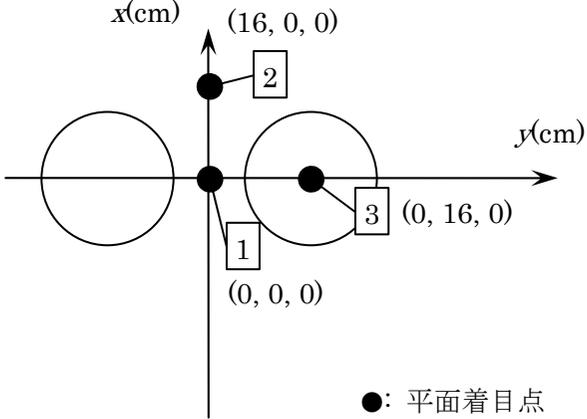
ページ、 行、図表番号	誤	正
P.32 4行目	$\mu = \frac{E}{(1+\nu)}$	$\mu = \frac{E}{2(1+\nu)}$
P.33 5行目	$\nabla^2 u_x + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_x = 0$	$\mu \nabla^2 u_x + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_x = 0$
P.33 6行目	$\nabla^2 u_y + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_y = 0$	$\mu \nabla^2 u_y + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_y = 0$
P.33 7行目	$\nabla^2 u_z + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_z = 0$	$\mu \nabla^2 u_z + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) + F_z = 0$
P.35 12行目	$u_r = u_x \cos \theta + \underline{u_x} \sin \theta$	$u_r = u_x \cos \theta + \underline{u_y} \sin \theta$
P.35 23行目	$\gamma_{\theta z} = \frac{\partial u_r}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta}$	$\gamma_{\theta z} = \frac{\partial u_\theta}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta}$
P.36 下から 3~4行目	$\left( \sigma_r + \frac{\partial \sigma_r}{\partial r} dr \right) (r + dr) d\theta dz - \sigma_r r d\theta dz$ $- \left( 2\sigma_\theta + \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} d\theta \right) dr dz \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) + \frac{\partial \tau_{\theta r}}{\partial \theta} d\theta (dr dz) \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right)$ $+ \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial \theta} dz (rd\theta dr) + F_r r d\theta dr dz = 0$	$\left( \sigma_r + \frac{\partial \sigma_r}{\partial r} dr \right) (r + dr) d\theta dz - \sigma_r r d\theta dz$ $- \left( 2\sigma_\theta + \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} d\theta \right) dr dz \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) + \frac{\partial \tau_{\theta r}}{\partial \theta} d\theta (dr dz) \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right)$ $+ \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} dz (rd\theta dr) + F_r r d\theta dr dz = 0$

ページ、 行、図表番号	誤	正
P.37 2行目	$\frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{\theta r}}{\partial z} + \frac{2\tau_{r\theta}}{r} + F_\theta = 0$	$\frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{\theta z}}{\partial z} + \frac{2\tau_{r\theta}}{r} + F_\theta = 0$
P.37 16行目	$\frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{\sigma_r}{r} + F_r = 0$	$\frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{\sigma_r - \sigma_\theta}{r} + F_r = 0$
P.40 1行目	$\begin{Bmatrix} \tilde{u}_r(\xi, z) \\ \tilde{u}_z(\xi, z) \\ \tilde{\sigma}_z(\xi, z) \\ \tilde{\tau}_{rz}(\xi, z) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \int_0^\infty ru_r(r, z)J_1(\xi r)dr \\ \int_0^\infty ru_z(r, z)J_0(\xi r)dr \\ \int_0^\infty r\sigma_z(r, z)J_0(\xi r)dr \\ \int_0^\infty r\tau_{rz}(r, z)J_1(\xi r)dr \end{Bmatrix} = [P_1(\xi, z)] \begin{Bmatrix} A(\xi) \\ B(\xi) \\ C(\xi) \\ D(\xi) \end{Bmatrix}$	$\begin{Bmatrix} \tilde{u}_r(\xi, z) \\ \tilde{u}_z(\xi, z) \\ \tilde{\sigma}_z(\xi, z) \\ \tilde{\tau}_{rz}(\xi, z) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \int_0^\infty ru_r(r, z)J_1(\xi r)dr \\ \int_0^\infty ru_z(r, z)J_0(\xi r)dr \\ \int_0^\infty r\sigma_z(r, z)J_0(\xi r)dr \\ \int_0^\infty r\tau_{rz}(r, z)J_1(\xi r)dr \end{Bmatrix} = [P_1(\xi, z)] \begin{Bmatrix} A(\xi) \\ B(\xi) \\ C(\xi) \\ D(\xi) \end{Bmatrix}$
P.40 3行目	$[P_1(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -\xi^2 e^{-\xi z} & \xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & \xi^2 e^{\xi z} & \xi(1+\xi z)e^{\xi z} \\ -\xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(2-4\nu+\xi z)e^{-\xi z} & -\xi^2 e^{\xi z} & \xi(2-4\nu-\xi z)e^{\xi z} \\ 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1-2\nu+\xi z)e^{-\xi z} & -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \underline{2\mu\xi(1-2\nu-\xi z)e^{\xi z}} \\ 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(-2\nu+\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(2\nu+\xi z)e^{\xi z} \end{bmatrix}$	$[P_1(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -\xi^2 e^{-\xi z} & \xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & \xi^2 e^{\xi z} & \xi(1+\xi z)e^{\xi z} \\ -\xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(2-4\nu+\xi z)e^{-\xi z} & -\xi^2 e^{\xi z} & \xi(2-4\nu-\xi z)e^{\xi z} \\ 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1-2\nu+\xi z)e^{-\xi z} & -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \underline{2\mu\xi^2(1-2\nu-\xi z)e^{\xi z}} \\ 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(-2\nu+\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \underline{2\mu\xi^2(2\nu+\xi z)e^{\xi z}} \end{bmatrix}$
P.40 7行目	$[P_2(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+2\nu-\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(1+2\nu+\xi z)e^{\xi z} \\ -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+4\nu-\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \underline{2\mu\xi^2(1+2\nu+\xi z)e^{\xi z}} \end{bmatrix}$	$[P_2(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+2\nu-\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(1+2\nu+\xi z)e^{\xi z} \\ -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+4\nu-\xi z)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \underline{2\mu\xi^2(1+4\nu+\xi z)e^{\xi z}} \end{bmatrix}$

ページ、 行、図表番号	誤	正
P.42 19行目	$\frac{\tau_{z\theta}(r,0)}{\cos\theta} - \frac{\tau_{zr}(r,0)}{\sin\theta} = \begin{cases} 2q_0 & (0 \leq r \leq a) \\ 0 & (r > a) \end{cases}$	$\frac{\tau_{z\theta}(r,0)}{\sin\theta} - \frac{\tau_{zr}(r,0)}{\cos\theta} = \begin{cases} 2q_0 & (0 \leq r \leq a) \\ 0 & (r > a) \end{cases}$
P.42 20行目	$\frac{\tau_{z\theta}(r,0)}{\cos\theta} + \frac{\tau_{zr}(r,0)}{\sin\theta} = 0 \quad (r > 0)$	$\frac{\tau_{z\theta}(r,0)}{\sin\theta} + \frac{\tau_{zr}(r,0)}{\cos\theta} = 0 \quad (r > 0)$
P.42 21行目	<p>また、z軸方向の応力成分 <math>\underline{\gamma}_z</math> は次式で表される。</p>	<p>また、z軸方向の応力成分 <math>\underline{\sigma}_z</math> は次式で表される。</p>
P.42 22行目	$\underline{\gamma}_z(r,0) = 0 \quad (r \geq 0)$	$\underline{\sigma}_z(r,0) = 0 \quad (r \geq 0)$
P.43 16行目	$\tau_{rz} = \mu \left( \frac{\partial u_r}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial r} \right)$	$\tau_{rz} = \mu \left( \frac{\partial u_r}{\partial z} + \frac{\partial u_z}{\partial r} \right)$
P.46 6行目	$[P_1(\xi, z)] = \begin{bmatrix} \xi^2 e^{\xi z} & \xi(1+\xi z)e^{\xi z} & -\xi^2 e^{-\xi z} & \xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & 2\xi e^{\xi z} & 2\xi e^{-\xi z} \\ -\xi^2 e^{\xi z} & -\xi(1+\xi z)e^{\xi z} & \xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & 2\xi e^{\xi z} & 2\xi e^{-\xi z} \\ -\xi^2 e^{\xi z} & -\xi(-2+\xi z+4\nu)e^{\xi z} & \xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(2+\xi z-4\nu)e^{-\xi z} & 0 & 0 \\ -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & -2\mu\xi^2(-1+\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & 0 & 0 \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{\xi z} & -2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & -2\mu\xi^2 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \end{bmatrix}$	$[P_1(\xi, z)] = \begin{bmatrix} \xi^2 e^{\xi z} & \xi(1+\xi z)e^{\xi z} & -\xi^2 e^{-\xi z} & \xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & 2\xi e^{\xi z} & 2\xi e^{-\xi z} \\ -\xi^2 e^{\xi z} & -\xi(1+\xi z)e^{\xi z} & \xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(1-\xi z)e^{-\xi z} & 2\xi e^{\xi z} & 2\xi e^{-\xi z} \\ -\xi^2 e^{\xi z} & -\xi(-2+\xi z+4\nu)e^{\xi z} & \xi^2 e^{-\xi z} & -\xi(2+\xi z-4\nu)e^{-\xi z} & 0 & 0 \\ -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & -2\mu\xi^2(-1+\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(1+\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & 0 & 0 \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{\xi z} & -2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z+2\nu)e^{\xi z} & 2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & 2\mu\xi^2(\xi z-2\nu)e^{-\xi z} & -2\mu\xi^2 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \end{bmatrix}$

ページ、 行、図表番号	誤	正
P.46 10行目	$[P_2(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \frac{2\mu\xi(1+\xi z+2\nu)e^{\xi z}}{} & -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & \frac{2\mu\xi(1+\xi z+2\nu)e^{-\xi z}}{} & 0 & 0 \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \frac{2\mu\xi(1+\xi z+2\nu)e^{\xi z}}{} & -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & \frac{2\mu\xi(1+\xi z+2\nu)e^{-\xi z}}{} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2\mu\xi^2 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \end{bmatrix}$	$[P_2(\xi, z)] = \begin{bmatrix} -2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \frac{2\mu\xi^2(1+\xi z+2\nu)e^{\xi z}}{} & -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & \frac{2\mu\xi^2(1+\xi z+2\nu)e^{-\xi z}}{} & 0 & 0 \\ 2\mu\xi^3 e^{\xi z} & \frac{2\mu\xi^2(1+\xi z+4\nu)e^{\xi z}}{} & -2\mu\xi^3 e^{-\xi z} & \frac{2\mu\xi^2(1-\xi z+4\nu)e^{-\xi z}}{} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2\mu\xi^2 e^{\xi z} & 2\mu\xi^2 e^{-\xi z} \end{bmatrix}$
P.49 図-2.22	 <p>荷重 (X, Y, 0) 着目点 (X + r cos θ, Y + r sin θ, 0)</p>	 <p>荷重 (X, Y, 0) 着目点 (X + r cos θ, Y + r sin θ, 0)</p>
P.56 図-3.6 凡例	● アスファルト表層	● 標準的な弾性係数の場合
P.58 図-3.8、図-3.9	$E_{1\sim 3}$ 、 $\mu_{1\sim 3}$	$E_{1\sim 3}$ : 弾性係数 $\nu_{1\sim 3}$ : ポアソン比
P.60 式 (3.2a,b)	単位の表示が抜けている	$p$ : tf、 $P = \text{kgf/cm}^2$ 、 $p' = \text{kgf/cm}^2$
P.60 式 (3.2b)	$p = 0.420 \cdot P + 0.290 \cdot p' + 1.444$	$p = 0.420 \cdot P + 0.290 \cdot p' + 1.448$

ページ、 行、図表番号	誤	正
P.62 図-3.14	バインダーのスティフネ	バインダーのスティフネス
P.62 上から 9 行目	—	追加「 $S_b = S_{bit}$ 」
P.63 下から 1 行目	$\theta = 0.1 \times 19 \times (1 + 2 \times 0.5) = \underline{38}$	$\theta = 0.1 \times 19 \times (1 + 2 \times 0.5) = \underline{3.8}$
	$E = 49749 \times (\underline{38})^{0.45} = 90716$	$E = 49749 \times (\underline{3.8})^{0.45} = 90716$
P.64 下から 6 行目	であるので (3.9b) より、	であるので (3.9a) より、
P.66 図-3.17	水平方向の垂直応力 $\sigma_x$	水平方向の垂直応力 $\sigma_x$ (MPa)
P.67 上から 22 行目	弾性係数を調整してやれば、	弾性係数を調整すれば、
P.67 下から 10 行目	動的作用するが	動的に作用するが
P.70 (2)セットアップの 3 行目	graphics.eva	graphics.ven
P.77 図-4.1	●の意味が明記されていない。また、 <u>4</u> 、 <u>5</u> 、 <u>6</u> の位置が分からない。	●：着目点 <u>4</u> ：x=30cm、 <u>5</u> ：x=60cm、 <u>6</u> ：x=90cm
P.93 上図	データ行：層数， 載荷点数， <u>着目点数入力</u>	データ行：層数， 載荷点数 (， <u>着目点数入力</u> は削除)

ページ、 行、図表番号	誤	正
<p>P.116 図-5.3.1</p>		 <p>座標表示修正</p>
<p>P.127 図-5.4.5</p>	<p>図-5.4.5 <math>\underline{\underline{\epsilon_x}}</math> の深さ方向の分布</p>	<p>図-5.4.5 <math>\underline{\underline{\epsilon_z}}</math> の深さ方向の分布</p>
<p>P.161 下から1行目</p>	<p>表-5.9.2より、解答は以下のようになる.</p>	<p>削除 (P.162、1行目と同じ)</p>
<p>P.162 図5.9.4</p>	<p>図5.9.4</p>	<p>図5.9.5</p>

ページ、 行、図表番号	誤	正
P.125 図-5.4.3	次ページ参照	

(2) 解析結果の表示

解析結果の出力画面を分割表示したものを図-5.4.3 に示す。

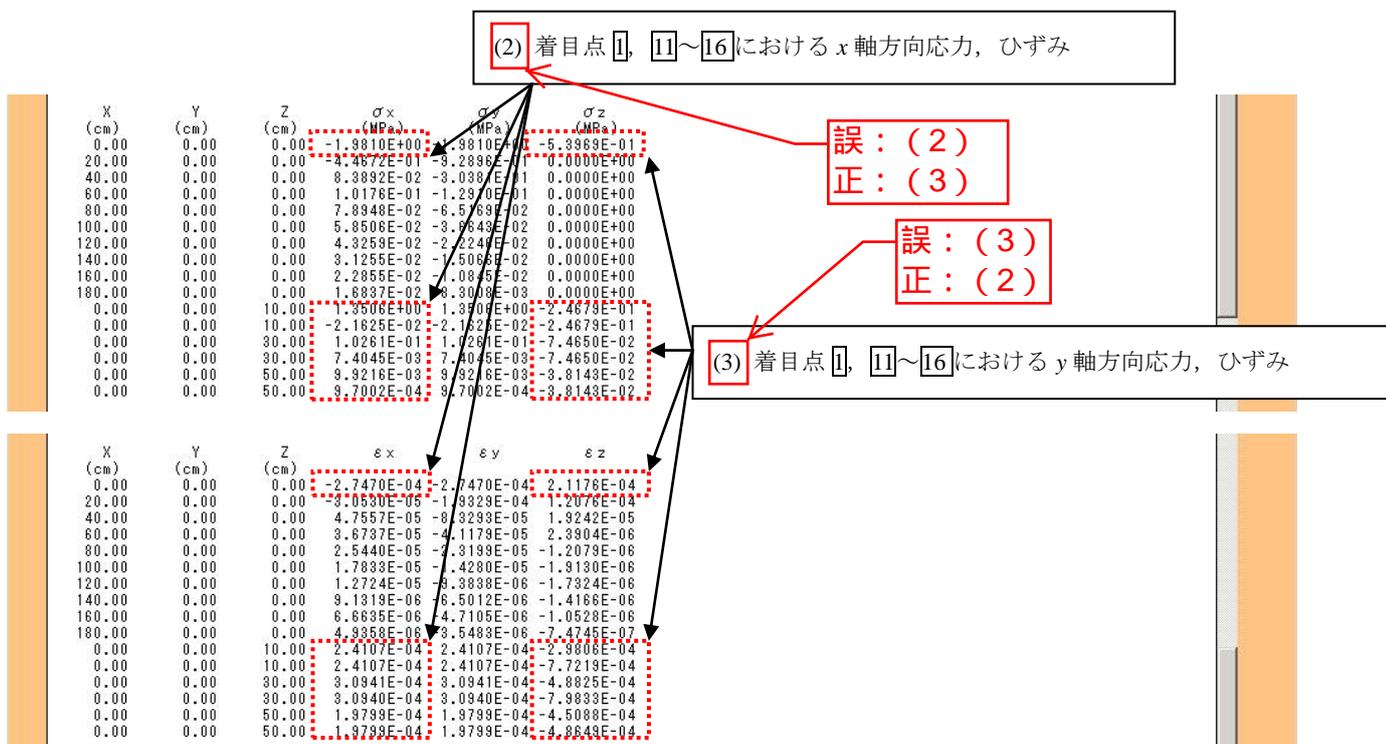


図-5.4.3 解析結果表示画面(分割表示)