『例題で身につける構造力学』
お詫びと訂正

2023.4

『例題で身につける構造力学』をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。
さて、本書の記述に間違いがございました。謹んでお詫び申し上げますとともに、ここに訂正申し上げます。

- **p.206, 式 (8.78)**

$$S_{\mathrm{b}} = \frac{12EI}{L^3}v_{\mathrm{b}} - \frac{6EI}{L^2}\theta_{\mathrm{b}} - \frac{wL}{2}\ , \qquad M_{\mathrm{b}} = -\frac{6EI}{L^2}v_{\mathrm{b}} + \frac{4EI}{L}\theta_{\mathrm{b}} + \frac{wL^2}{12}$$

- **p.206, 式 (8.79)**

$$S_{\mathrm{a}} = -\frac{12EI}{L^3}v_{\mathrm{b}} + \frac{6EI}{L^2}\theta_{\mathrm{b}} - \frac{wL}{2}\ , \qquad M_{\mathrm{a}} = -\frac{6EI}{L^2}v_{\mathrm{b}} + \frac{2EI}{L}\theta_{\mathrm{b}} - \frac{wL^2}{12}$$

- **p.215, 式 (8.105)**

$$\frac{EI}{L^3}\begin{bmatrix} 12 & 6L & -12 & 6L & 0 & 0 \\ 6L & 4L^2 & -6L & 2L^2 & 0 & 0 \\ -12 & -6L & 24 & 0 & -12 & 6L \\ 6L & 2L^2 & 0 & 8L^2 & -6L & 2L^2 \\ 0 & 0 & -12 & -6L & 12 & -6L \\ 0 & 0 & 6L & 2L^2 & -6L & 4L^2 \end{bmatrix}\begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ v_2 \\ \theta_2 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} \frac{wL}{2} \\ \frac{wL^2}{12} \\ wL \\ 0 \\ \frac{wL}{2} \\ -\frac{wL^2}{12} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} V_1 \\ M_1 \\ 0 \\ 0 \\ V_3 \\ M_3 \end{Bmatrix}$$

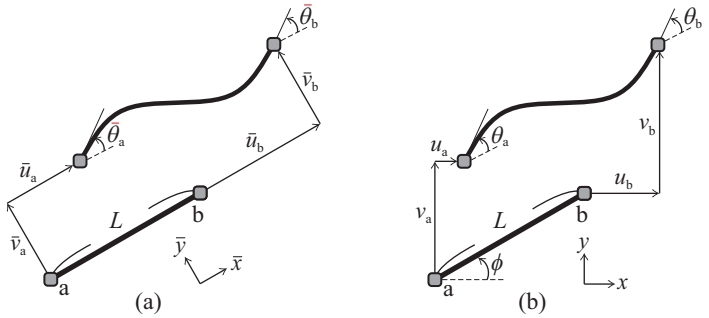
- **p.224, 図 8.14(a)**

- **p.269, 式 (C.78)**

$$\theta_{\mathrm{A}} = \int_0^{2L} \frac{1}{EI}\left(-\frac{1}{2}wx^2 + wLx - M\right)(-1)\ dx = -\frac{2wL^3}{3EI} + \frac{2ML}{EI}$$

- **p.276, 式 (C.108)**

$$[k_{(1)}] = \frac{1}{4}\begin{bmatrix} 12 & 12 & -12 & 12 \\ 12 & 16 & -12 & 8 \\ -12 & -12 & 12 & -12 \\ 12 & 8 & -12 & 16 \end{bmatrix}\ , \qquad [k_{(2)}] = \frac{1}{4}\begin{bmatrix} 12 & 12 & -12 & 12 \\ 12 & 16 & -12 & 8 \\ -12 & -12 & 12 & -12 \\ 12 & 8 & -12 & 16 \end{bmatrix}$$



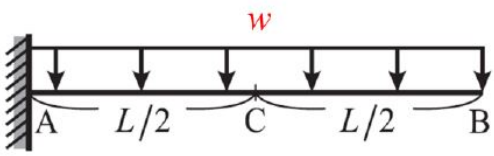
- **p.276, 式 (C.109)**

$$[K_{(1)}] = \begin{bmatrix} 3 & 3 & -3 & 3 & 0 & 0 \\ 3 & 4 & -3 & 2 & 0 & 0 \\ -3 & -3 & 3 & -3 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & -3 & 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad [K_{(2)}] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 3 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & 4 & -3 & 2 \\ 0 & 0 & -3 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 3 & 2 & -3 & 4 \end{bmatrix}$$

- **p.277, 式 (C.111)**

$$\begin{bmatrix} 3 & 3 & -3 & 3 & 0 & 0 \\ 3 & 4 & -3 & 2 & 0 & 0 \\ -3 & -3 & 6 & 0 & -3 & 3 \\ 3 & 2 & 0 & 8 & -3 & 2 \\ 0 & 0 & -3 & -3 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 3 & 2 & -3 & 4 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \theta_2 \\ v_3 \\ \theta_3 \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} 6 \\ 2 \\ 6 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} V_1 \\ M_1 \\ V_2 \\ 0 \\ -3 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

- **p.277, 式 (C.112)**

$$\begin{bmatrix} 8 & -3 & 2 \\ -3 & 3 & -3 \\ 2 & -3 & 4 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \theta_2 \\ v_3 \\ \theta_3 \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ -3 \\ 0 \end{Bmatrix} \quad \rightarrow \quad \begin{Bmatrix} \theta_2 \\ v_3 \\ \theta_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} -1 \\ -6 \\ -4 \end{Bmatrix}$$

- **p.229, 例題A.1(c)**