

作成 2025 年 2 月 4 日

『次世代のものづくりに役立つ振動・波動系の有限要素解析』 正誤表

著者名 萩原一郎、橋口真宜、米大海

Ver.1.0

No	頁		誤	正
1	20	式(1.8)	$\mathbf{Z}_R = S\left(\frac{p}{u}\right) = -4a^2 \rho c \left(\frac{jka}{1-jka}\right) = 4a^2 \rho c \left(\frac{k^2 a^2}{1+k^2 a^2} - \frac{jka}{1+k^2 a^2}\right)$	$\mathbf{Z}_R = S\left(\frac{p}{u}\right) = -4\pi a^2 \rho c \left(\frac{jka}{1-jka}\right) = 4\pi a^2 \rho c \left(\frac{k^2 a^2}{1+k^2 a^2} - \frac{jka}{1+k^2 a^2}\right)$
2	22	式(1.14)	$L_r = L_w + 20 \log_{10} r + 11$	$L_w = L_r + 20 \log_{10} r + 11$