

[ ]内の誤りを【 】内の通り訂正します

『保線工学（上）』正誤表

38頁 上から5行目 式(1.31)

$$[\dots - X^2 / 2\pi R \dots] \Rightarrow \mathbf{[\dots - X^2 / 2\pi^2 R \dots]}$$

98頁 図2.16中の凡例

$$\left( \begin{array}{c} \text{ばね下} \\ \text{質量量/1軸} \\ \text{(kg)} \end{array} \right) \Rightarrow \left( \begin{array}{c} \text{ばね下} \\ \text{質量/1輪} \\ \text{(kg)} \end{array} \right)$$

129頁 図3.15

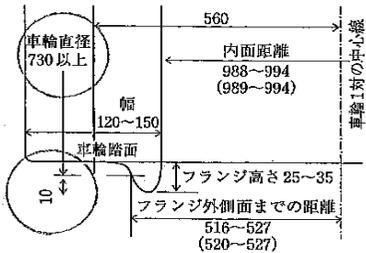


図3.15 在来狭軌線の輪軸の標準寸法

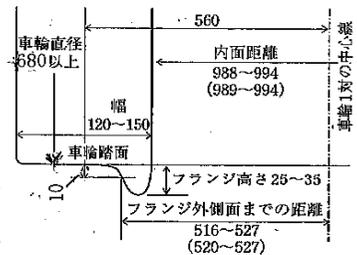


図3.15 在来狭軌線の輪軸の標準寸法

130頁 図3.16

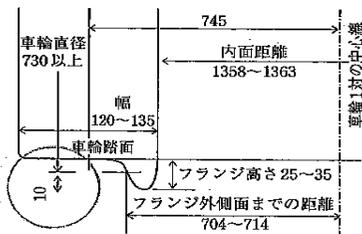


図3.16 新幹線の輪軸の標準寸法

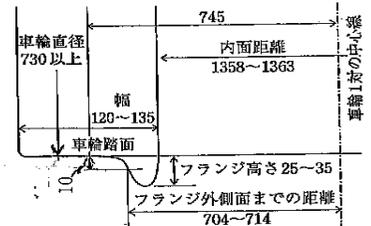


図3.16 新幹線の輪軸の標準寸法

131頁 図3.17 (a)基本当面の踏面勾配の表記

$$[\text{左から } 1/20 \quad 1/10] \Rightarrow \mathbf{[\text{左から } 1/10 \quad 1/20]}$$

154頁 図3.43 図中の [ 2 $\ell_2$  ]  $\Rightarrow$  【  $\ell_2$  】

図3.44 図中の中段の説明

$$[\text{軸距 } \ell = 2.1\text{m の場合}] \Rightarrow \mathbf{[\text{軸距 } 2\ell = 2.1\text{m の場合}]}$$

155頁 図3.45の右上の凡例

$$[\chi = 0.5] \Rightarrow \mathbf{[\kappa = 0.5]}$$

上から10行目 [ 軌道狂いにより輪軸が加振されたときの・・・ ]

$$\Rightarrow \mathbf{[\text{軌道狂いにより輪軸が周波数 } \omega \text{ で加振されたときの・・・}]}$$

上から 16 行目 [ 横軸は振動数に・・・ ] ⇒ 【 横軸は周波数に・・・ 】

上から 18 行目 [ 減衰係数比  $\varepsilon_2 = 2C_2/mv_1$  に関して・・・ ]

⇒ 【 無次元減衰係数  $\varepsilon_2 = 2c_2/mv_1$  に関して・・・ 】

上から 19 行目 [ 無次元振動数が・・・ ] ⇒ 【 無次元周波数  $\eta$  が・・・ 】

下から 8 行目 [ ばね係数比  $\kappa$  が定まると、減衰係数  $\varepsilon$  の・・・ ]

⇒ 【 ばね係数比  $\kappa = k_2/k_1$  が定まると、 $\varepsilon_2$  の・・・ 】

156 頁 下から 10 行目

[VDS(Vehicle Dynamicss Simulator)] ⇒ 【VDS(Vehicle Dynamics Simulator)】

177 頁 式(3.38) [  $\bar{Q}_{cf} = -\frac{W_0 V^2}{gR}$  ] ⇒ 【  $\bar{Q}_{cf} = \frac{W_0 V^2}{gR}$  】 ※-をはずす

218 頁 上から 11 行目 [  $T_i$  ] ⇒ 【  $T_i$  】

228 頁 中ほど ①係数  $a$  の項

[ 係数  $a$  は、載荷試験から得られた  $7.06 \times 10^{-6}$  とする。 ]

⇒ 【 係数  $a$  は、載荷試験から得られた  $14.7 \times 10^{-6}$  とする。 】

229 頁 式 4.25 [  $D_s = \gamma \frac{2K30}{2.2} SB$  ] ⇒ 【  $D_s = \gamma \frac{2K30 SB}{2.2^2}$  】

257 頁 上から 2 行目 [ 考慮する, ] ⇒ 【 考慮する. 】

260 頁 式 4.58 [  $Q_t$  ] ⇒ 【  $Q_t$  】

式 4.59 の説明 [  $P_t$  ] ⇒ 【  $P_{r12}$  】

261 頁 式 4.62 [  $P_{r1}$  ] ⇒ 【  $P_{r1}$  】

266 頁 上から 17 行目 [ 第 2 編図 2.21 ] ⇒ 【 第 2 編図 2.22 】

356 頁 図 6.1 [ 79 ] ⇒ 【 7° 09' 】

361 頁 表 6.2 備考 [ 「マンガクロッシング等を使用した分機器」 ] ⇒

【 「マンガクロッシング等を使用した分岐器」 】

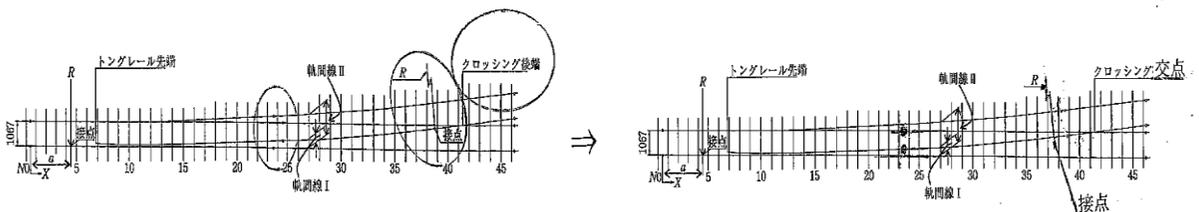
362 頁 下から 9 行目 [ 分岐器線側リード曲線 ] ⇒ 【 分岐線側リード曲線 】

370 頁 表 6.9 クロッシング角  $\theta$  [ 4° 46' 5" (・・・) ] ⇒ 【 3° 34' 30" (・・・) 】

分岐器の番数 [  $G/2\cot\theta/2$  ] ⇒ 【  $1/2\cot\theta/2$  】

分岐器後端の食い違い  $e_1, e_2$  [ 本文④参照 ] ⇒ 【 本文(4)参照 】

373 頁 図 6.14



- 374 頁 下から 5 行目 [  $X$ :まくらぎ番号  $n \cdots$  ]  $\Rightarrow$  【  $X_n$ :まくらぎ番号  $n \cdots$  】
- 384 頁 下から 2 行目 [  $m$ :ばね下質量[kN] ]  $\Rightarrow$  【  $m$ :ばね下質量[kN/m/s<sup>2</sup>] 】
- 385 頁 式(6.42) [  $a = \frac{\frac{57}{2}}{\tan \frac{\theta}{2}}$  ]  $\Rightarrow$  【  $a = \frac{\frac{57}{2}}{\tan \frac{\theta a}{2}}$  】
- 385 頁 式(6.42) [  $W = \frac{42}{\tan \frac{\theta}{2}}$  ]  $\Rightarrow$  【  $W = \frac{42}{\cos \frac{\theta a}{2}}$  】
- 385 頁 式(6.42) [  $\beta = -\tan^{-1} \left| \frac{W+5-28.5}{a+b} \right|$  ]  $\Rightarrow$  【  $\beta = \tan^{-1} \left| \frac{W+5-28.5}{a+b} \right|$  】
- 385 頁 【計算例】の代入値 [  $m=0.2$ [kN] ]  $\Rightarrow$  【  $m=20$ [kN]/ $9.8$ [m/s<sup>2</sup>]= $2.04081633$ [t] 】
- 391 頁 上から 12 行目 [ 区間  $X$  ]  $\Rightarrow$  【 区間  $x$  】
- 式(6.46) [  $X=(l_1 - l_2) - (a+b+C) = \cdots$  ]  $\Rightarrow$  【  $x = (l_1 + l_2) - (a+b+C) = \cdots$  】
- 404 頁 上から 15 行目 [ なる。レール底部に $\cdots$  ]  $\Rightarrow$  【 なる、レール底部に $\cdots$  】