

訂正：図 8.1、図 8.3 の座標系の基本ベクトル

変形前の座標において $\{\mathbf{i}_1, \mathbf{i}_2, \mathbf{i}_3\}$ ではなく $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$

変形後の座標において $\{\mathbf{I}_1, \mathbf{I}_2, \mathbf{I}_3\}$ ではなく $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$

訂正：図 8.4 のベクトル

$\{d\mathbf{R}_1, d\mathbf{R}_2, d\mathbf{R}_3\}$ ではなく $\{d\mathbf{r}_1, d\mathbf{r}_2, d\mathbf{r}_3\}$

訂正：式(8.51)

$dV = d\mathbf{R}_1 \cdot (d\mathbf{R}_2 \times d\mathbf{R}_3)$ ではなく $dV = d\mathbf{r}_1 \cdot (d\mathbf{r}_2 \times d\mathbf{r}_3)$

補足説明：8.3 節の(8.23)と(8.24)は

$$D_{ij} = \frac{1}{2}(v_i|_j + v_j|_i)$$

$$W_{ij} = \frac{1}{2}(v_i|_j - v_j|_i)$$

と書くことも出来る。

補足説明：8.7 節の \mathbf{R} は位置ベクトルであり、8.8 の \mathbf{R} は(8.13)にて与えられた剛体回転を表す反対称テンソルである。

補足説明：8.9 節の(A.48)の ρ_0 の下付き添え字 0 は変形前の配置であることを示している。

補足説明：8.9 節の(8.132)は現配置を基準配置にしているので、変位は 0 がかつ

$$D_{ij} = \frac{1}{2}(v_i|_j + v_j|_i) = \frac{1}{2}(v_i|_j + v_j|_i)$$

となる。