

誤り箇所 ページ/行	誤りの内容	正しい内容
p.34/9行目	判定判別	安定判別
p.59/タイトル	2.7.2 ボード線図と	2.7.2 応答線図と
p.59/7行目	振動のボード線図	振動の応答線図
p.60/下5行目	ボード線図	応答線図
p.60/下1行目	ボード線図	応答線図
p.61/9行目	ボード線図	応答線図
p.61/図2.7.7	ボード線図	応答線図
p.67/下5行目	$2f_m$	f_m
p.69/下11行目	Fourie	Fourier
p.87/下14行目	同じ特性のフィルタのフィルタ	同じ特性のフィルタ
p.93/9行目	図中赤線(amplitude modulationと表記)に	図中のamplitude modulationに
p.113/6行目	ISO20186	ISO20816
p.115/図4.5.4(b)	コンデン	コンデンサ
p.116/表4.5.2	欠陥:軸受磨耗	軸受摩耗
p.119/表4.5.3	電動機 2倍成分(回転子の偏心)	電動機 2倍成分(回転子の偏心)
p.135/図4.9.2	ISO7919, 20186	ISO7919, 20816
p.135/図4.9.2	振動値が警報領域内の場合	振動値が正常領域内の場合
p.135/図4.9.2	ISO7919, 20186	ISO7919, 20816
p.150/下1行目	周方向位位置	周方向位置
p.153/図5.7.1	軸受アライメントがない正常な場合	軸受アライメントが正常な場合
p.171/5行目	振動現象として表れる	振動現象として現れる

誤り箇所 ページ/行	誤りの内容	正しい内容
p.171/下11行目	表5.15.1	図5.15.1
p.172/8行目	図5.15.1	図5.15.2
p.172/下3行目	なお, 図15.5.5	この文章は, 15.5全体の説明である. 先頭に改行を挿入する.
p.173/上図の図番	図5.15.2	図5.15.1
p.174/上図の図番	図5.15.1	図5.15.2
p.175/上図の図番	表5.15.5	図5.15.5
p.176/図の図番	表5.15.5	図5.15.5
p.177/図の図番	表5.15.5	図5.15.5
p.189/2行目	$\zeta = x/l$	$\xi = x/l$
p.190/式(6.2.4)	=許容残留比不つりあい	ε_{per} =許容残留比不つりあい
p.190/式(6.2.5)	[mm kg=gmm]	[μ m kg=gmm]
p.193/1行目	例題6.2.4】	【例題6.2.4】
p.193/3行目	図6.2.9(1)	図6.2.9(a)
p.194/6行目	圧電型加速時計	圧電型加速度計
p.200/4行目	上式	上式は形式的に次のように書ける .
p.203/15行目	修正おまり	修正おもり
p.205/下5行目	修正面Ⅱ	修正面2
p.207/下7行目	式(6.3.8)	式(6.3.10)
p.209/2行目	表6.3.2	表6.3.1
p.210/10行目	2.6 \angle -5	2.6 \angle -5°
p.211/図6.3.3	F=6 \angle 300°	F=6g \angle 300°
p.216/表番号	表6.3.2	表6.4.2

誤り箇所 ページ/行	誤りの内容	正しい内容
p.217/下4行目	$\Delta H=100 \Delta U=100m$	$\Delta H=100m$
p.226/上表タイトル	機械のタイプ分	機械のタイプ分類
p.226/図6.6.4	横軸説明末尾: 運転回転速	運転回転速度
p.227/下10行目	式(6.6.37)	式(6.6.8)
p.253/下13行目	発声している	発生している
p.278/9行目	:ラビリンスリール	ラビリンスシール
p.253/下7行目	収録し	収録した
p.281/表7.2.11	No.304の文中:1セルの旋回失速	1セルの旋回失速が発生
p.281/表7.2.11	No.304の文中:1セルの旋回失速	1セルの旋回失速が発生
p.281/表7.2.11	No.304の文中:2セル旋回失速... が時々発生	2セルの旋回失速が時々発生
p.281/下5行目	Nm^3/h	m^3/h
p.281/下4行目	60Mw	60MW
p.282/下1行目	圧縮機であり	圧縮機であり, 静翼角度を固定
p.283/9行目	低回転域	低回転域
p.301/下9行目	中心Ob	正: 中心O _b
p.303/図7.5.6	3円弧軸受け	3円弧軸受
p.304/下2行目	図7.5.78	図7.5.7
p.305/下17行目	図6.5.3	図6.6.3
p.315/12行目	スタータ	ステータ
p.315/13行目	磨耗が少	摩耗が少
p.320/13行目	ゾンマフェルド数	ゾンマーフェルト数
p.320/下6行目	図26	図7.7.12および図7.7.15

誤り箇所 ページ/行	誤りの内容	正しい内容
p.326/11行目	許容される軸方向と	許容される軸方向の吸収量と
p.327/図7.8.6	フローティグカム	フローティングカム
p.341/7行目	複雑である..	複雑である.
p.364/12行目	図9.9	図9.9(1)
p.364/下9行目	フィルタ	フィルタ
p.364/図9.9(2)	$f_c/2 \quad f_c$	$f_c \quad f_s$
p.366/2行目	接着剤の挿入し	接着剤を挿入し
p.366/下3行目	図9.110(2)(B)	図9.10(2)(B)
p.367/下1行目	(表IIを参照)	(表A.2の9.05を参照)
p.368/下の図	図番とタイトルなし	図9.16タービン翼の打撃試験と固有振動数
p.385/下14行目	図3.11.8	図3.43
p.390/下6行目	(1)機械振動と衝撃」に関する用語	(1)「機械振動と衝撃」に関する用語
p.398/5行目	満たされ場合	満たされる場合
p.401/11行目	相対振動または絶対振動	相対軸振動または絶対軸振動
p.404/下8行目	このずから	この図から
p.407/表10.5	最下行:監視装置 670:2000 機械保護装置	機械保護装置の規格 670:2014 (監視装置)
p.409/表10.6(1)	(1)定格点の±格点ので振動を計測する(2)	(1)定格点とその前後で振動を計測する
p.409/表10.6(1)	ベアリング、ハウジング.....	(2)ベアリング、ハウジング.....
p.416/5行目	表10.6	表10.8
p.417/参考文献	(2) ISO 10816-1	(2) ISO 20816-1
p.417/参考文献	(3) ISO 7919-1	(3)を削除
p.430/4行目	周波数的は	周波数は