

「閉軌道の補正」正誤表

頁	行	誤	正
2	左 16	$+ \int_{a(\phi)}^{b(\phi)} F(\phi) \frac{du}{d\phi} d\theta$	$+ \int_{a(\phi)}^{b(\phi)} \frac{dg}{d\phi} d\theta$
2	左 17	公式を使って $\eta(\phi)$	公式を使って <del><math>\eta(\phi)</math></del>
4	左 12	$\cos \pi v < 0$	$\cos \pi \Delta v > 0$
4	左 13	$\cos \pi v < 0$	$\cos \pi \Delta v < 0$
6	左 3	$\Delta \phi_i \Delta \phi_j$	$\Delta \theta_i \Delta \theta_j$
8	左 24	$P^{(1)} = P^{(1)} \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix} =$	$P^{(1)} \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{pmatrix} =$
8	右 16	更に、 $ P^{(1)} a ^T =$	更に、 $(P^{(1)} a)^T =$
9	左 9	$x_{k_1} = - \frac{\sum_{i=1}^n \dots}{\sum_{i=1}^n \dots}$	$x_{k_1} = - \frac{\sum_{i=1}^m \dots}{\sum_{i=1}^m \dots}$
9	右 12	$\dots -  e_1^T P^{(\ell)} b_2^{(\ell)} ^2$	$\dots -  e_1^T P^{(\ell)} b_2^{(\ell-1)} ^2$
11	左 3, 4	$a_1^{(\ell-1)}$ と...を入れかえ、	$\ell$ 列とベクトルに対応する列を入れかえ、
12	右 18	$M(s_3   s_2) \begin{pmatrix} y(s_2) \\ y(s_2) + \theta_{s_2} \end{pmatrix}$	$M(s_3   s_2) \begin{pmatrix} y(s_2) \\ y'(s_2) + \theta_{s_2} \end{pmatrix}$
12	右 21	$+M(s_3   s_1)$	$+M(s_3   s_2)$
12	右 22	$+M(s_3   s_1)$	$+M(s_3   s_2)$
13	左 12	$\dots \sin(\psi_{s_N} - \psi_{s_N}) \dots$	$\dots \sin(\psi_{s_N} - \psi_{s_j}) \dots$
15	左 3	$\dots \theta_{ij} (1 - \frac{\Delta p}{p_0}) \dots$	$\dots \theta_j (1 - \frac{\Delta p}{p_0}) \dots$
16	左 14	(4.6)の $z_c^{(i)}$ は(4.2)で	(4.6)の $z_c^{(k)}, z_c^{(\ell)}$ はそれぞれ $a_{kj} \theta_j, a_{lj} \theta_j$ で