

P	項目	誤	正
81	問 7-8 選択肢	<p>① <math>Q_2 = \varepsilon_2 E_1 + \varepsilon_2 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \Lambda</math> (以下, 省略)</p> <p>② <math>Q_2 = \varepsilon_1 E_1 + \varepsilon_1 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \Lambda</math> (以下, 省略)</p> <p>③ <math>Q_2 = (1 - \varepsilon_2) E_1 + \varepsilon_2 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \Lambda</math> (以下, 省略)</p>	<p>① <math>Q_2 = \varepsilon_2 E_1 + \varepsilon_2 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \dots</math> (以下, 省略)</p> <p>② <math>Q_2 = \varepsilon_1 E_1 + \varepsilon_1 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \dots</math> (以下, 省略)</p> <p>③ <math>Q_2 = (1 - \varepsilon_2) E_1 + \varepsilon_2 (1 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2) E_1 + \dots</math> (以下, 省略)</p>
220	問 8-13 右下 1 行	ロッキングの影響が大きいときに	ロッキングの影響が大きいときにはこれを回避するように対策をとった要素を用いることも必要となる.
135	問 1-5 解説	$(dl)^2 - (dl_0)^2 = dx \cdot dx - dX \cdot dX$ $= dx \cdot dx - (F^{-1} \cdot dx) \cdot (F^{-1} \cdot dx)$ $= dx \cdot dx - (dx \cdot F^{-T}) \cdot (F^{-1} \cdot dx)$ $= dx \cdot dx - dx \cdot (F \cdot F^T)^{-1} \cdot dx$ $= dx \cdot (I - F \cdot F^T)^{-1} \cdot dx$	$(dl)^2 - (dl_0)^2 = dx \cdot dx - dX \cdot dX$ $= dx \cdot dx - (F^{-1} \cdot dx) \cdot (F^{-1} \cdot dx)$ $= dx \cdot dx - (dx \cdot F^{-T}) \cdot (F^{-1} \cdot dx)$ $= dx \cdot dx - dx \cdot (F \cdot F^T)^{-1} \cdot dx$ $= dx \cdot (I - (F \cdot F^T)^{-1}) \cdot dx$
159	問 2-20 解説 図 2		
6	問 1-18 式	$\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T - (\text{tr}D)T$ $\hat{T}_{(j)} = \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W - (\text{tr}D)T$	$\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T + (\text{tr}D)T$ $\hat{T}_{(j)} = \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W + (\text{tr}D)T$
146 147	問 1-18 解説・解答 式	$\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T - (\text{tr}D)T$ $\hat{T}_{(j)} = \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W - (\text{tr}D)T$ $\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T - (\text{tr}D)T$ $= \dot{T} - (D + W) \cdot T - T \cdot (D + W)^T - (\text{tr}D)T$ $= \dot{T} - W \cdot T - T \cdot W^T - (\text{tr}D)T$ $- D \cdot T - T \cdot D^T$ $= \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W - (\text{tr}D)T - D \cdot T - T \cdot D$ $= \hat{T}_{(j)} - D \cdot T - T \cdot D$	$\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T + (\text{tr}D)T$ $\hat{T}_{(j)} = \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W + (\text{tr}D)T$ $\dot{S} = \dot{T} - L \cdot T - T \cdot L^T + (\text{tr}D)T$ $= \dot{T} - (D + W) \cdot T - T \cdot (D + W)^T + (\text{tr}D)T$ $= \dot{T} - W \cdot T - T \cdot W^T + (\text{tr}D)T$ $- D \cdot T - T \cdot D^T$ $= \dot{T} - W \cdot T + T \cdot W + (\text{tr}D)T - D \cdot T - T \cdot D$ $= \hat{T}_{(j)} - D \cdot T - T \cdot D$