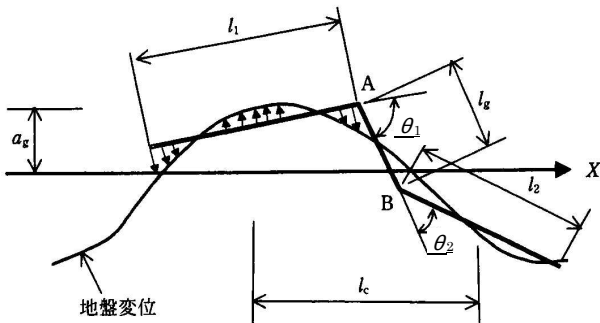
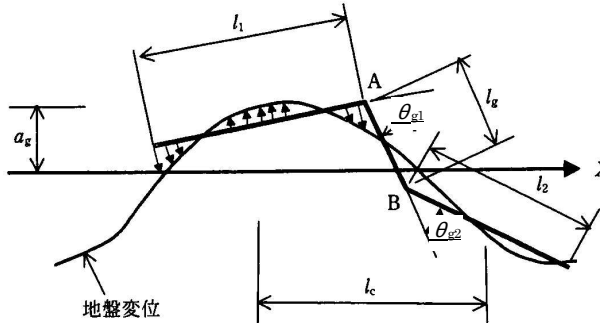
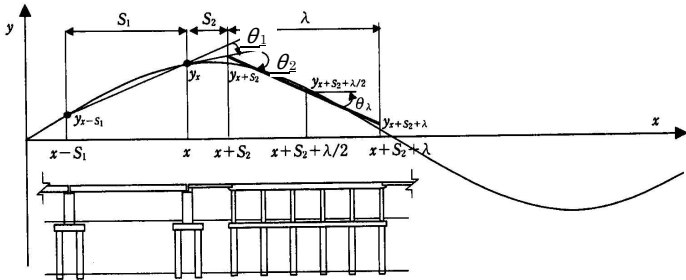
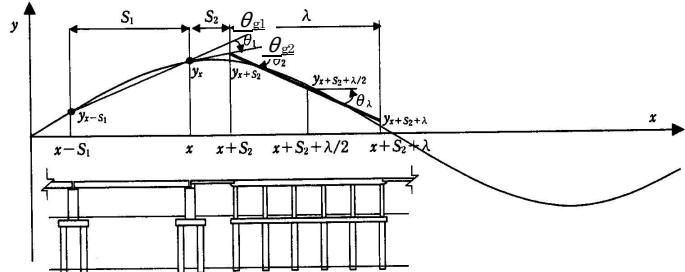


鉄道構造物等設計標準・同解説 変位制限 正誤表

ページ, 行	誤	正	対象刷
p.27 27 行	c)道および車両の不整に伴う車両動揺の影響	c)軌道および車両の不整に伴う車両動揺の影響	第 1 刷
付属資料 5 p.120 16 行	そして、この値を <u>付属図 5.1</u> に示されている.....	そして、この値を <u>付属表 5.1</u> に示されている.....	第 1 刷
付属資料 8 p.132 付属図 8.4, 付属図 8.5	高速新幹線車両 300km/h, 左右加振 高速新幹線車両 300km/h, 左右加振 付属図 8.4 地震波安全限界倍率 付属図 8.5 地震波による走行安全限界変位	高速新幹線車両 300km/h, 左右加振 高速新幹線車両 300km/h, 左右加振 付属図 8.4 地震波安全限界倍率 付属図 8.5 地震波安全限界振幅	第 1 刷
付属資料 11 p.142 21 行	T_g^* : 剛性低減を考慮した表層地盤の固有周期(s) ($T_g^* = T_g \cdot \alpha_g$)	T_g^* : 剛性低減を考慮した表層地盤の固有周期(s) ($T_g^* = T_g / \alpha_g$)	第 1 刷
付属資料 11 p.143 式(8)	$x = \frac{L}{2\pi} \tan^{-1} \frac{\frac{1}{S_1} (\delta_{L0} - \delta_{L1} \cos \frac{2\pi}{L} S_1) + \frac{1}{S_2} (\delta_{L0} - \delta_{L2} \cos \frac{2\pi}{L} S_2)}{\frac{\delta_{L1}}{S_1} \sin \frac{2\pi}{L} S_1 - \frac{\delta_{L2}}{S_2} \sin \frac{2\pi}{L} S_2}$	$x = \frac{L}{2\pi} \tan^{-1} \frac{\frac{1}{S_1} (\delta_{g0} - \delta_{g1} \cos \frac{2\pi}{L} S_1) + \frac{1}{S_2} (\delta_{g0} - \delta_{g2} \cos \frac{2\pi}{L} S_2)}{\frac{\delta_{g1}}{S_1} \sin \frac{2\pi}{L} S_1 - \frac{\delta_{g2}}{S_2} \sin \frac{2\pi}{L} S_2}$	第 1 刷
付属資料 11 p.144 上 12 行目	(1) 地盤変位による角折れ	(1) 地盤変位による角折れおよび目違い	第 1 刷

ページ, 行	誤	正	対象刷
付属資料 11 p.145 上 5～7 行目	(2) 慣性力による<u>角折れ</u> 隣接するラーメン高架橋の高さが異なり, 固有周期に差がある場合には, 慣性力による<u>折れ角</u>を考慮する. 慣性力によって生じる軌道面における線路直角方向の<u>折れ角</u>は, …	(2) 慣性力による<u>目違い</u> 隣接するラーメン高架橋の高さが異なり, 固有周期に差がある場合には, 慣性力による<u>目違い</u>を考慮する. 慣性力によって生じる軌道面における線路直角方向の<u>目違い</u>は, …	第 1 刷
付属資料 11 p.145 下 3 行	(a) A 点の θ_1 が最大となる場合	(a) A 点の θ_{g1} が最大となる場合	第 1 刷
付属資料 11 p.145 付属図 11.6			第 1 刷
付属資料 11 p.146 式 (15)	$-\frac{6a_g L}{\pi l_1^3} A_2 \cos \frac{2\pi(x+l_c)}{L}$	$-\frac{6a_g L}{\pi l_2^3} A_2 \cos \frac{2\pi(x+l_c)}{L}$	第 2 刷 以前
付属資料 11 p.147 付属図 11.7			第 1 刷

ページ, 行	誤	正	対象刷
付属資料 12 p.151 式(2)	$0 \leq x \leq L_c \quad y = \frac{h}{2} e^{\beta(x-L_c)} \cos(x-L_c)$ $L_c < x \leq 2L_c \quad y = -\frac{h}{2} e^{-\beta(x-L_c)} \cos(x-L_c) + h$	$0 \leq x \leq L_c \quad y = \frac{h}{2} e^{\beta(x-L_c)} \cos \underline{\beta}(x-L_c)$ $L_c < x \leq 2L_c \quad y = -\frac{h}{2} e^{-\beta(x-L_c)} \cos \underline{\beta}(x-L_c) + h$	第2刷 以前
付属資料 12 p.156 参考文献	1)宮本岳史, 石田弘明, 松尾雅樹: 地震時の鉄道車両の挙動解析, 機論C, Vol.64, No.626, pp.236-243, 1998 2)涌井一, 松本信之, 松浦章夫, 田辺誠: 鉄道車両と線路構造物の連成応答解析法に関する研究, 土木学会論文集, No.513/ -31, pp.129-138, 1995 3) (略) 4) (略)	1)宮本岳史, 石田弘明, 松尾雅樹: 地震時の鉄道車両の挙動解析, 機論C, Vol.64, No.626, pp.236-243, 1998 2)曾我部正道, 宮本岳史, 涌井一, 松本信之: 横方向の振動変位の影響を考慮した構造物の不同変位の照査法, 第12回鉄道技術・政策連合シンポジウム (J-RAIL2005) 講演論文集, 2006 3)涌井一, 松本信之, 松浦章夫, 田辺誠: 鉄道車両と線路構造物の連成応答解析法に関する研究, 土木学会論文集, No.513/ -31, pp.129-138, 1995 4) (略) 5) (略)	第2刷 以前