

正誤表 (2020 年 5 月 14 日)

以下の通り訂正させていただきます。

1 刷	誤	正
p.10 1 行目	方向余弦は $\overrightarrow{PQ} = i + j + 3k$	方向余弦は, $\overrightarrow{PQ} = i + j + 3k$
p.10 4 行目	$li + mj + nk = \frac{1}{\sqrt{11}}(i + j + 3k)$	$l = \frac{1}{\sqrt{11}}, m = \frac{1}{\sqrt{11}}, n = \frac{3}{\sqrt{11}}$
p.27 8 行目	<b>逆格子ベクトル</b>	<b>基本逆格子ベクトル</b>
p.33 (2.8) 式	$\frac{dC}{ct} = 0$	$\frac{dC}{ct} = \mathbf{0}$
p.42 4 行目	単位従 <b>主</b> 法線ベクトル	単位従 <b>法</b> 線ベクトル
p.42 9 行目	よつて, $\tau = \frac{-B}{A^2+B^2}$	よつて, $\tau = \frac{B}{A^2+B^2}$ .
p.43 4 行目	単位 <b>法</b> 線ベクトル	単位 <b>主</b> 法線ベクトル
p.56 下から 7 行目	$Q(x, y, z - \frac{z}{2}), R(x, y + \frac{y}{2}, z)$	$Q(x, y, z - \frac{\Delta z}{2}), R(x, y + \frac{\Delta y}{2}, z)$
p.56 下から 6 行目	$S(x, y, z + \frac{z}{2}), T(x, y - \frac{y}{2}, z)$	$S(x, y, z + \frac{\Delta z}{2}), T(x, y - \frac{\Delta y}{2}, z)$
p.57 下から 9 行目	$i \cdot \text{rot} \mathbf{A} \Delta y \Delta z$	$i \cdot \text{rot} \mathbf{A} \Delta y \Delta z$
p.58 (3.23) 式	$\nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B})$ $= (\nabla \cdot \mathbf{B}) \mathbf{A} + (\mathbf{A} \cdot \nabla) \mathbf{B} + \mathbf{A} \cdot (\nabla \cdot \mathbf{B}) - \dots$	$\nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B})$ $= (\mathbf{B} \cdot \nabla) \mathbf{A} - (\mathbf{A} \cdot \nabla) \mathbf{B} + \mathbf{A}(\nabla \cdot \mathbf{B}) - \dots$
p.71 2 行目	ガウスの発散定理の <b>左辺</b>	ガウスの発散定理の <b>右辺</b>
p.77 16 行目	$\int_S (-1 - 2y) dy dx = - \int_0^1 \int_{2y}^2 (1 + 2y) dy dx$	$\int_S (-1 - 2y) dx dy = - \int_0^1 \int_{2y}^2 (1 + 2y) dx dy$
p.85 12 行目	$\mathbf{A}_u = \dots$	$\mathbf{A}_u = \dots$
p.85 15 行目	$\mathbf{A}_v = \dots$	$\mathbf{A}_v = \dots$
p.85 16 行目	$\mathbf{A}_w = \dots$	$\mathbf{A}_w = \dots$
p.92 (5.24) 式	$\nabla \Psi = \dots + \frac{w_\phi}{h_3} \frac{\partial \Psi}{\partial w} = \dots$	$\nabla \Psi = \dots + \frac{w_\phi}{h_3} \frac{\partial \Psi}{\partial \phi} = \dots$
p.93 4 行目	$\frac{\partial}{\partial w} (A_u h_1 h_2) du dv dw$	$\frac{\partial}{\partial w} (A_w h_1 h_2) du dv dw$
p.94 11 行目	( <a href="#">図 3.8</a> 参照).	( <a href="#">図 3.9</a> 参照).

1 刷	誤	正
p.107 図 6.1 Im 軸	$y$	$yi$
p.112 11 行目	コーシー・リーマン	コーシー-リーマン
p.112 22 行目	$= \left( \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} \right) k$	$= \left( \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} \right) k$
p.114 4 行目	$\dots = -\frac{\partial v}{\partial x} = 2y$	$\dots = -\frac{\partial v}{\partial x} = -2y$
p.114 11 行目	$\dots = -\frac{\partial v}{\partial y} = \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2}$	$\dots = -\frac{\partial v}{\partial y} = \frac{y^2 - x^2}{(x^2 + y^2)^2}$
p.118 14 行目	$e^{z+2\pi i} = e^{z+2\pi i} = e^z e^{2\pi i}$	$e^{z+2\pi i} = e^z e^{2\pi i}$
p.123 10 行目	$(\sin z)'$	$(\sinh z)'$
p.139 10 行目	$g(z) = g(1) + g'(z-1) +$	$g(z) = g(1) + g'(1)(z-1) +$
p.139 16 行目	$\dots = \frac{-1}{z-1} + 1 + (z-1) + \dots$	$\dots = \frac{-1}{z-1} + 1 - (z-1) + \dots$
p.139 21 行目	$\frac{g''(-1)}{3!}$	$\frac{g'''(-1)}{3!}$
p.147 16 行目	である。したがって...	である (p.150 の脚注 4) を参照). したがって...
p.157 8 行目	上式の左辺は $\cos \frac{2n\pi}{L}x + 1$ となる.	上式の右辺は $\frac{1}{2}(\cos \frac{2n\pi}{L}x + 1)$ となる.
p.158 8 行目	(9.2) 式の左辺の	(9.2) 式の右辺の
p.163 4 行目	$= \frac{2}{n\pi}$	$= \frac{2}{\pi}$
p.164 キャプション		(点線の説明の追加) 点線は (9.20) 式の右辺の $\sin$ 関数の各項を図示したもの.
p.171 12 行目	$\frac{1}{2\pi} \int_0^\pi 1 \cdot e^{-inx} dx$	$\frac{1}{2\pi} \int_0^\pi 1 \cdot dx$
p.171 14 行目	$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^0 e^{-inx} dx$	$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^0 -1 \cdot e^{-inx} dx$
p.186 6 行目	$R \rightarrow 0$	$R \rightarrow \infty$
p.192 3 行目	$\int_{C_2} g(z) dz$	$\int_{C_3} g(z) dz$
p.193 10 行目	$\delta[f(x)] = \frac{\delta(x-x_0)}{f'(x_0)}$	$\delta[f(x)] = \frac{\delta(x-x_0)}{ f'(x_0) }$
p.193 13 行目	$x\delta'(x) = \delta(x)$	$x\delta'(x) = -\delta(x)$
p.197 10 行目	$h(t) = \cos \Omega_0 t + \frac{i}{\pi} I = e^{i\Omega_0 t}$	$h(t) = \cos \Omega_0 t + \frac{i}{\pi} I = e^{i\Omega_0 t}$ . □
p.197 18 行目	取り出す際に有用となることがある. □	取り出す際に有用となることがある.
p.205 2 行目	その上で、(解) に示す	その上で、以下の解答に示す
p.216 16 行目	になっている.	になっている (ホイヘンスの原理).
p.217 5 行目	$N$ の値が多いと	$N$ が大きいと
p.221 10 行目	$\tau = \frac{-4}{25}$	$\tau = \frac{4}{25}$
p.222 一番下の行	$\operatorname{div} \operatorname{rot} \mathbf{A} = \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{r})$	$\operatorname{div} \operatorname{rot} \mathbf{A} = \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A})$
p.225 5 行目	$\dots = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \frac{z^{n-m} w^n}{(n-m)! m!} = \dots$	$\dots = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \frac{z^{n-m} w^m}{(n-m)! m!} = \dots$
p.226 下から 2 行目	$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(y) \frac{g(x)}{f'(x)} dy = \frac{g(x_0)}{f'(x_0)}$	$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(y) \frac{g(x)}{ f'(x) } dy = \frac{g(x_0)}{ f'(x_0) }$