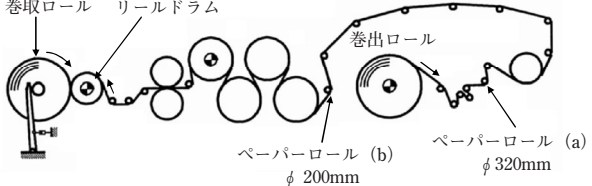
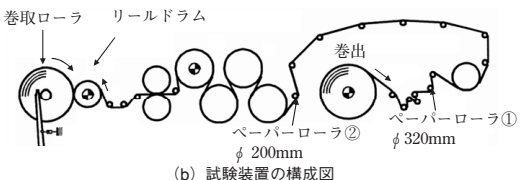


# 訂正のお願い

## 「ウェブハンドリングの基礎理論と応用」

本書本文に誤りがありましたので下記の箇所を訂正していただきますようお願い申し上げます。

2009/1/27更新

<p><b>P31</b> 式(2-18)</p> $\bar{z} = \frac{1}{L} \int_0^L z dx = \int_{-\infty}^{\infty} \xi f(\xi) d\xi$ <p style="text-align: center;">↑ f 削除</p>	<p><b>P106</b> 図4-13 「表面の構造」でSEM写真の単位</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th colspan="2">SEM写真の単位</th> <th colspan="2">ローラー表面</th> </tr> <tr> <th>誤</th> <th>正</th> <th>誤</th> <th>正</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>mm</td> <td>μm</td> <td>CD ↑ MD</td> <td>MD ↑ CD</td> </tr> </tbody> </table>	SEM写真の単位		ローラー表面		誤	正	誤	正	mm	μm	CD ↑ MD	MD ↑ CD
SEM写真の単位		ローラー表面											
誤	正	誤	正										
mm	μm	CD ↑ MD	MD ↑ CD										
<p><b>P47</b> 式(2-51)</p> $\mu_{eff} = \begin{cases} \mu_c & (h < \sigma) \\ \frac{\mu_c}{2} \left( 3 - \frac{h}{\sigma} \right) & (\sigma \leq h \leq 3\sigma) \\ 0 & (h > 3\sigma) \end{cases}$ <p style="text-align: center;">↑ 3追加</p>	<p><b>P124</b> 図5-7 ペーパーロール(a)、(b)が反対</p>  <p style="text-align: center;">ペーパーロール (b) φ 200mm      ペーパーロール (a) φ 320mm</p>												
<p><b>P82</b> 文章 上から5行目</p> <p style="text-align: center;">(ウェブ) を <math>1.0 \times 10^{-3} [m^3]</math> の空気……</p> <p style="text-align: center;">↑ 2→3乗に修正</p>	<p><b>P140</b> 文章 上から13行目</p> <p style="text-align: center;">左側の領域ではしわの発生は認められない……</p> <p style="text-align: center;">↑ 右側→左側に修正</p>												
<p><b>P84</b> 図3-21 ペーパーローラ①、②の番号が反対</p>  <p style="text-align: center;">(b) 試験装置の構成図</p>	<p><b>P144</b> 式(6-13)</p> $w = \frac{v_x F}{2E_x I} x z^2 + \frac{F}{6E_x I} x^3 - \frac{v_x F W^2}{8E_x I} x$ <p style="text-align: center;">↑ x追加</p>												
<p><b>P102</b> 式(4-47)</p> <p style="text-align: center;">B を θ に置きかえ</p> $h = R \left( \frac{6\eta(U_r + U_w)}{T} \right)^{\frac{2}{3}} \left( 0.589 - \frac{1.614}{\lambda} + \frac{1.764}{\lambda^2} \right) - \frac{k}{\eta t_w} \frac{T\theta}{U_r + U_w} \left( 1 + \frac{2x}{R\theta} \right)$ <p style="text-align: center;">↓</p>	<p><b>P148</b> 文章 上から11行目</p> <p style="text-align: center;">θ<sub>cr</sub> と T<sub>cr</sub> を求める方法について述べておこう……</p> <p style="text-align: center;">↑ T<sub>r</sub> → T<sub>cr</sub> に修正</p>												
<p><b>P103</b></p> <p>誤 図4-10 凝着成長理論 正 図4-10 凝着部成長理論</p>	<p><b>P148</b> 文章 上から15行目</p> <p style="text-align: center;">……ウェブ厚さ t<sub>w</sub>、……</p> <p style="text-align: center;">↑ τ<sub>w</sub> → t<sub>w</sub> に修正</p>												

**P176** 図7-15 下側のグラフ(Y軸)

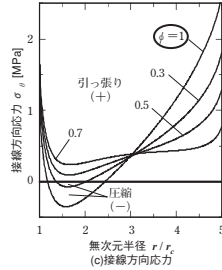
誤 半径方向応力  $\sigma_r$  [MPa]  
 正 接線方向応力  $\sigma_\theta$  [MPa]

**P270** 例題12

誤 【解答】式(10-16)および式(10-19)から、次式を得る。  
 正 【解答】式(10-15)および式(10-18)から、次式を得る。

**P178** 図7-16 右側のグラフ

誤  $\phi = 1$   
 正  $\phi = 0$

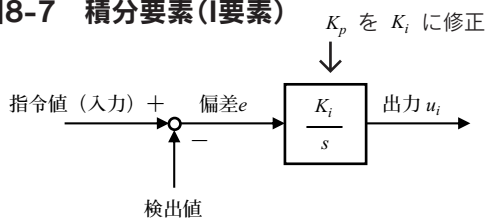


**P271** 式(10-24)

$$U_{slip} = 5.26 \times 10^{-2} T \left( \frac{\sigma}{R} \right)^{\frac{3}{2}} \text{ [m/s]}$$

↑  
Tを追加

**P193** 図8-7 積分要素(I要素)

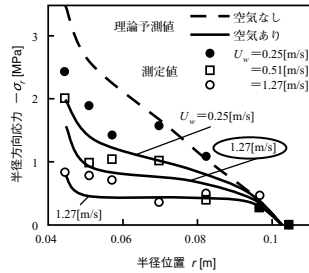


**P274** 文章 上から2行目

……  $E_x, E_z$  [GPa] である。  
 ↑  
 $E_x \rightarrow E_z$  に修正

**P230** 図9-26

誤 1.27[m/s]  
 正 0.51[m/s]



**P282** 式

$$B = -2.309 \times 10^{-3} \times \frac{50^2}{0.3 \times 0.3} \times \left( 3 + 10^{-6} \times \frac{150 \times 10^4}{0.3 \times 0.3} \right)^{-1} \times \frac{4}{\sqrt{1-0.3^2}}$$

↑  
- → + に修正

**P238** 式(9-72)

$$r^2 \frac{d^2 \sigma_r}{dr^2} \Big|_{r=r_c} + (1 - \nu_{r\theta} - g^2) \sigma_r \Big|_{r=r_c} = E_\theta (\alpha_c - \alpha_\theta) \Delta T$$

↑  
r を  $\theta$  に置きかえ

**P293** 式(10-108)

↓  $E_r$  を  $E_\theta$  に修正

$$\sigma_\theta = \frac{E_\theta}{1 - \nu_r \nu_\theta} \left\{ (1 + \alpha \nu_r) A r^\alpha + (1 - \beta \nu_r) B r^{-\beta} \right\} \frac{1}{r}$$

**P240** 式(9-77)

$$r_c \frac{d\sigma_r}{dr} \Big|_{r=r_c} + (1 - \nu_{r\theta} - g^2) \sigma_r \Big|_{r=r_c} = E_\theta (\beta_c - \beta_\theta) \Delta H$$

↑  
r を  $\theta$  に置きかえ

**P304** 式(10-166)

↓ \* 追記

$$\Delta T^*(s) = \frac{\omega_n^2}{s(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)} T_{ref}$$

**P243** 式(9-91)

$$\sigma_w J_\theta(0) = \int_0^t \left[ J_\theta(t-t') \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial t'} \right] dt'$$

↑  
T を  $\sigma$  に置きかえ

**P305** 式(10-167)

↓ \* 追記

$$\Delta T^*(s) = \left( \frac{1}{s} - \frac{s + 2\zeta\omega_n}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2} \right) T_{ref}$$