

「2011 センサー 物理 I」の訂正について

本書には次のところに誤りがございます。深くお詫び申し上げますと共に、下記のように訂正の上、ご使用いただけますよう宜しくお願い申し上げます。

(株) 新興出版社啓林館編集部

ページ	箇所	誤	正
39	61	(問題文に条件を追加します。)	空気抵抗は無視できるものとする。
54	98	静摩擦係数を 0.4	静止摩擦係数を 0.4
55	①	s [m] : 変位	s [m] : 変位の大きさ (移動距離)
58	例題 19(2)	(1)の力のする仕事	<u>コースターが高さ h の所から最下点を通過するまでの間に、(1)の力のする仕事</u>
79	149	重力加速度を g [m/s ²]	重力加速度の大きさを g [m/s ²]
103	176(3)	おんさの振動数を変える	振動数の異なるおんさに取りかえる
105	184	弦の一端を電磁おんさにつなぎ、…電磁おんさの振動数を 150Hz にして振動	弦の一端を振動数が <u>150Hz</u> の電磁おんさにつなぎ、…電磁おんさを振動
別冊解答編			
5	15 側注	グラフの傾きが速度を示す。	グラフの傾きが <u>加速度</u> を示す。
15	38(3)	距離 $\frac{L}{2}$ 進む	距離 $\frac{L}{2}$ を進む
20	54(2)	(0.20N の摩擦力が図にありません。)	(斜面に平行で斜面上向きに摩擦力を追加)
38	111(3)	(式中) $\frac{1}{2} k^2 \times 0^2$	$\frac{1}{2} k \times 0^2$ (※ k の指数を取ります。)
40	117(2)	(式中) $= \mu' mg (x+d)$ $= \mu' mg$	$= -\mu' mg (x+d)$ $= -\mu' mg$