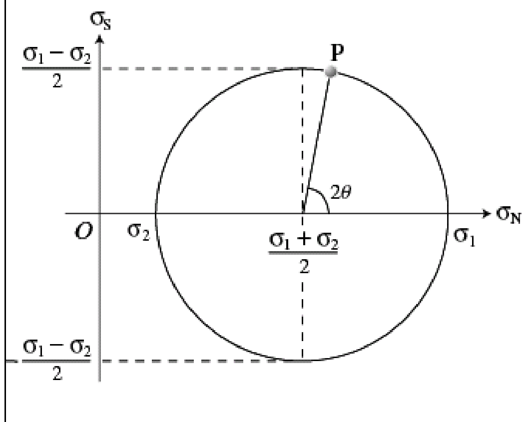
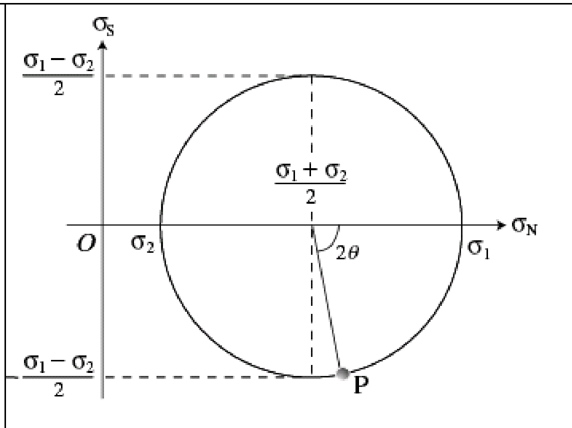
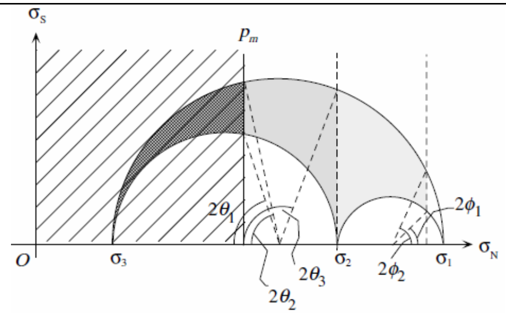
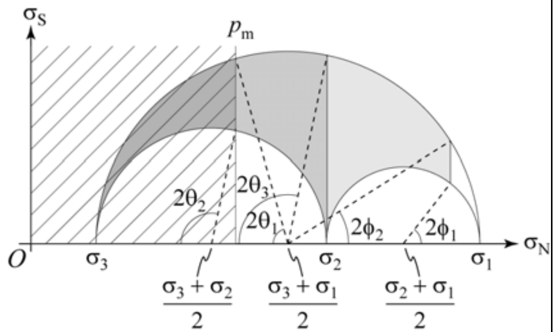
	誤	正	年月日
p. 14，下から１行目と３行目	$q\sqrt{1+q^2}$	$2q\sqrt{1+q^2}$	041015
p. 15，2行目	$(q + \surd(q^2 + 1), 1, 0)^{\mathrm{T}}$	$(-q + \surd(q^2 + 1), 1, 0)^{\mathrm{T}}$	170125
p. 15，2行目	$(q - \surd(q^2 + 1), 1, 0)^{\mathrm{T}}$	$(-q - \surd(q^2 + 1), 1, 0)^{\mathrm{T}}$	170125
p. 25の最後の式から次ページの第３行まで		$ds - ds_0 \approx \left(u_1 + \frac{\partial u_1}{\partial x_1} dx_1 + dx_1 - u_1 \right) - dx_1$ $= \frac{\partial u_1}{\partial x_1} dx_1 = E_{11} dx_1 \quad \therefore \frac{ds - ds_0}{ds_0} = E_{11}$	041206
p. 58，最初の式	$q(r) =$	$g(r) =$	
p. 61，式(3. 52)［ ］内の第３項	$\rho_{\mathrm{m}}(t_{\mathrm{c}} - h - b - t_{\mathrm{o}})$	$\rho_{\mathrm{m}} g(t_{\mathrm{c}} - h - b - t_{\mathrm{o}})$	041004
p. 67，17行目	$\int_{h}^{h}{}_{\mathrm{c}}\Delta\rho(\mathrm{z})\mathrm{dz}$	$\int_{h}^{h_{\mathrm{c}}}\Delta\rho(\mathrm{z})\mathrm{dz}$	050706
p. 74，図4. 3	$T_{\mathrm{II}}/\Delta S,\quad T_{\mathrm{III}}/\Delta S$	$T_{\mathrm{II}}/(\Delta S)^2,\quad T_{\mathrm{III}}/(\Delta S)^3$	041005
p. 84	$\dot{\varepsilon}$	$\dot{E}$	041006
p. 84，式(4. 39)	$1/\dot{\varepsilon}_{xx}$	$\dot{E}_{xx}$	041006
p. 84，式(4. 40)の１行前	のとき，$(a-z)\dot{\varepsilon}_{xx}$ である．したがって上昇速度は	のときの**上昇**量が $(a-z)\dot{E}_{xx}$ である．したがって**下降**速度は	041006
p. 85，式(4. 42)第２項	$Gv\frac{\partial T}{\partial z}$	$Gz\frac{\partial T}{\partial z}$	041006
p. 86，下行の行列の第22成分	$\sigma_1 \cos^2\theta + \sigma_2 \sin^2\theta$	$\sigma_1 \sin^2\theta + \sigma_2 \cos^2\theta$	111128

<table>
<tr>
<td>p. 87，図4. 10b

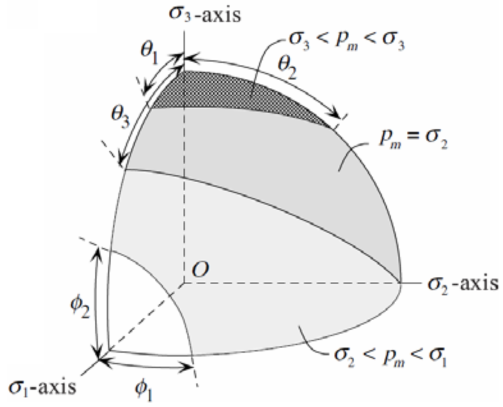
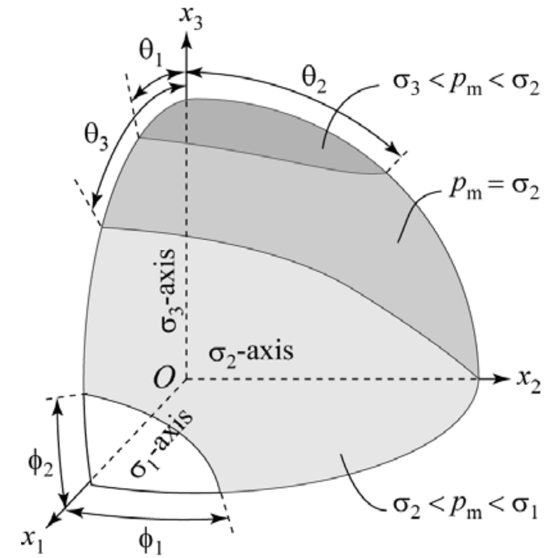
（注釈：　引張りが正符号の流儀では，左側の図が正しいが，ここでは圧縮を正符号とするσを使っているので，右側の図が正しい．圧縮をやはり正とする土質力学では，θを本書のように∠BAOとは定義せず，∠ABOと定義することにより，左側の図を正当化している．）</td>
<td>


</td>
<td>


</td>
<td>100527</td>
</tr>
<tr>
<td>p. 96，図4. 18a</td>
<td>


</td>
<td>


</td>
<td>130607</td>
</tr>
</table>

<table>
<tr><td>p. 96，図4. 18b</td><td>
</td><td>
</td><td>130607</td></tr>
<tr><td>p. 108，第２段落第１行</td><td>clack</td><td>crack</td><td>041012</td></tr>
<tr><td>p. 109，式(6. 1)の次の行</td><td>$(0,\pm\sigma_T)$</td><td>$(\sigma_T,0)$と$(0,\pm2\sigma_T)$</td><td>041012</td></tr>
<tr><td>p. 109，式(6. 1)の２行下</td><td>図6.1</td><td>図6.2</td><td>041012</td></tr>
<tr><td>p. 110，式(6. 5)の次の行</td><td>shear angle</td><td>angle of shear</td><td>041012</td></tr>
<tr><td>p. 111，図6. 5のキャプション</td><td>(a) クーロン−ナビエの最大剪断応力説．(b) モールの応力円と強度崩落線の関係．水平の破線は，破壊がおこらない場合の最大剪断応力を示す．破壊がする場合には，強度包絡線とσ_1, σ_3をむすぶモール円との接点が，この岩体において実現されうる最大剪断応力となる．粗く点を打った領域の剪断応力を，岩石は破壊のために保持できない．(b) 剪断面角θと主応力軸および変位のセンスの関係．σ_2軸は紙面と直交している．つまり破壊面は σ_2軸をふくむ．</td><td>(a) クーロン−ナビエの最大剪断応力説を説明するモールダイアグラム．(b) 剪断面角θと主応力軸および変位のセンスの関係．σ_2軸は紙面と直交している．つまり破壊面は σ_2軸をふくむ．</td><td>041012</td></tr>
<tr><td>p. 111，式(6. 6)</td><td>180°</td><td>90°</td><td>110615</td></tr>
</table>

p. 111，式(6. 6)の次の行	tan (180° – 2θ) = –cot 2θ	tan (90° – 2θ) = 1 / tan 2θ	110615
p. 111，式(6. 7)	$-1/\mu$	$1/\mu$	110615
p. 119，式(6. 22)の４行上	$\tan\alpha = \mp 1/\mu_f$	$\tan\alpha = \mp\mu_f$	041012
p. 139，本文最終行	~~およびyとy+dy~~でかこまれる~~微小~~直方体	でかこまれる直方体	101025
p. 140，式(8. 2)の4行上	$\sigma_{xx} < F\ (z < w)$, $\sigma_{xx} = F\ (z = w)$, $\sigma_{xx} > F\ (z > w)$	$\sigma_{xx}\|_{z<w} < F/t_e$ $\sigma_{xx}\|_{z=w} = F/t_e$ $\sigma_{xx}\|_{z>w} > F/t_e$	101025
p. 140，式(8. 2)の次の行	上で短縮. . . 下側では	下側で短縮. . . 上側では	101025
p. 141，第1行	二軸性応力	平面応力	101025
p. 141，第3行	代入し，式を	代入すると	101025
p. 141，第5行	板は薄く，たわみは小さい. . . 無視できる.	ここではy方向の運動を無視するので，ε_{yy}=0.	101025
p. 141，第6行	ε_{zz}=0 を代入すると	ε_{yy}=0 を代入すると	101025
p. 141，式(8. 6)の下4行	扇形. . . と書ける．ゆえに，	前ページの脚注2のとおり，	101025
p. 141，式(8. 9)の大括弧[ ]の中身	$\dfrac{d^2w}{dx^2}(w-z)z$	$\dfrac{d^2w}{dx^2}(w-z)^2$	101025
p. 148，第３段落	軟化する硬化	軟化する効果	041025
p. 151，第2段落5行目	4.0×10^{15}, 1.5×10^{-5}	4.0×10^{14}, 1.5×10^{-4}	130607
p. 151，第2段落6行目	2.4%	5%	130607
p. 151，第2段落9行目	1.3×10^{8}，4桁小さく	1.3×10^{9}，2桁小さく	130607
p. 151，第3段落1行目	3.8	12	130607
p. 158，図8.18キャプションの２行	は線は	破線は	130607
p. 159，図8.19中の文字	ber，bei，ker，kei	Ber，Bei，Ker，Kei	130607
p. 167，２行目	$\dot{H}/H = -2\eta/\rho D$	$\dot{H}/H = -2\eta/\rho gD$	041026
p. 167，３行目	$\tau = 2\eta/\rho D$	$\tau = 2\eta/\rho gD$	041026
p. 173，式(9. 48)およびその１行上	∇^2	∇^4	041029
p. 175，式(9. 60)	$\varphi^{(i)}_{zzzz} + 2\varphi^{(i)}_{zz} + \varphi^{(i)} = 0$	$\varphi^{(i)}_{zzzz} - 2k^2\varphi^{(i)}_{zz} + k^4\varphi^{(i)} = 0$ これは式(9. 16)と同じ形なので，式(9. 17)の形の一般解を持つ．	041029
p. 175，式(9. 61)	$\varphi^{(i)} = a^{(i)}e^{-kz} + b^{(i)}ze^{-kz}c^{(i)}e^{kz} + d^{(i)}ze^{kz}$	$\varphi^{(i)} = a^{(i)}e^{-kz} + b^{(i)}ze^{-kz} + c^{(i)}e^{kz} + d^{(i)}ze^{kz}$	041029
p. 183，本文第２段落第６行	地殻硬化	地殻厚化	041027

p. 206，10. 7 節第１行	20～20km	約20km	041102
p. 207，最初の数式	$=\frac{1}{2}A$	$=\frac{1}{2}A^2$	041104
p. 207，式(10. 53)の１行上	$M=(4\pi/6)L^3$	$M=(4\pi/6)L^3\rho$	041104
p. 208，脚注４	式(10.62)	式(10.51)	041104
p. 209，図10. 18	$\eta = T_{\mathrm{E}} / \dot{E}_{\mathrm{E}}$	$2\eta = T_{\mathrm{E}} / \dot{E}_{\mathrm{E}}$	041104
p. 209，図10. 18のキャプション	傾き	傾きの半分	041104
P. 221，図11. 4	S0 と S1 が逆に記入されている		040927
p. 230，式(11. 21)の１行前	$\varepsilon_1 = n_1 s_1$, $\varepsilon_2 = n_2 s_2$, $\varepsilon_3 = n_3 s_3$	$\varepsilon_1 = 4\gamma n_1 s_1$, $\varepsilon_2 = 4\gamma n_2 s_2$, $\varepsilon_3 = 4\gamma n_3 s_3$	041025
p. 250，式(12. 22)の２行下	$\sin\theta = \frac{\partial\tilde{h}}{\partial x}\sqrt{1+\left(\frac{\partial\tilde{h}}{\partial x}\right)^2}$	$\sin\theta = \frac{\partial\tilde{h}}{\partial x}\left[1+\left(\frac{\partial\tilde{h}}{\partial x}\right)^2\right]^{-1/2}$	041108
p. 254，本文下から２行目	$\mathbf{a}\times(\mathbf{b}\times\mathbf{c})$	$\mathbf{a}\cdot(\mathbf{b}\times\mathbf{c})$	041013
p.　267，式(A. 64)の次の行	２つの角 θ と φ は回転軸の方向を規定し，	２つの角 θ と φ は図A. 5の場合，回転軸の方向をあらわす．それらを固定すると，	040605
p. 258，式(A. 21)	$\mathbf{Q}\cdot\mathbf{A}\cdot\mathbf{Q}^{\mathrm{T}} = \begin{pmatrix}\lambda_1 & 0 & 0\\ 0 & \lambda_2 & 0\\ 0 & 0 & \lambda_3\end{pmatrix}$　　(A.20)	$\mathbf{B} = \mathbf{Q}\cdot\mathbf{A}\cdot\mathbf{Q}^{\mathrm{T}} = \begin{pmatrix}\lambda_1 & 0 & 0\\ 0 & \lambda_2 & 0\\ 0 & 0 & \lambda_3\end{pmatrix}$　　(A.20)	041013
p. 258，式(A. 21)の次の行から式(A. 21)まで（**A**と**B**は同一の固有値を持ち，主軸方向のみが違うことに注意）	**A**	**B**	041013
p. 259，第２行平方根の中身	$(a-b)^2+4c\,2$	$(a-b)^2+4c^2$	041013
p. 259，本文最下行	楕円対	楕円体	041013
p. 261，式(A. 29)	$\mathbf{T}' = \mathbf{R}^{\mathrm{T}}\cdot\mathbf{T}\cdot\mathbf{R}$	$\mathbf{T}' = \mathbf{R}\cdot\mathbf{T}\cdot\mathbf{R}^{\mathrm{T}}$	041013
p. 261，式(A. 31)の次の行	$\mathbf{e} = \mathrm{ee}$	$\mathbf{e} = \mathrm{ee}^{\mathrm{T}}$	150626
p. 262，９行目の式	$\left\Vert\left(\sum_i X_{i1}\cdot\mathbf{e}^{(i)}\right), \mathbf{e}^{(2)}, \mathbf{e}^{(3)}\right\Vert$ $= \left\Vert\left(X_{11}\cdot\mathbf{e}^{(1)} + X_{21}\cdot\mathbf{e}^{(2)} + X_{31}\cdot\mathbf{e}^{(3)}\right), \mathbf{e}^{(2)}, \mathbf{e}^{(3)}\right\Vert$ $= X_{11}$	$\left\Vert\left(\sum_i X_{i1}\mathbf{e}^{(i)}\right), \mathbf{e}^{(2)}, \mathbf{e}^{(3)}\right\Vert$ $= \left\Vert\left(X_{11}\mathbf{e}^{(1)} + X_{21}\mathbf{e}^{(2)} + X_{31}\mathbf{e}^{(3)}\right), \mathbf{e}^{(2)}, \mathbf{e}^{(3)}\right\Vert$ $= X_{11}$	041013

p. 262，第12行	$\therefore\quad X_{11} = \mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(1)},$ $X_{22} = \mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(2)},$ $X_{33} = \mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(3)}.$	$\therefore\quad X_{11} = \left\|\left(\mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(1)}\right), \mathbf{e}^{(2)}, \mathbf{e}^{(3)}\right\|,$ $X_{22} = \left\|\mathbf{e}^{(1)}, \left(\mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(2)}\right), \mathbf{e}^{(3)}\right\|,$ $X_{33} = \left\|\mathbf{e}^{(1)}, \mathbf{e}^{(2)}, \left(\mathbf{X}\cdot\mathbf{e}^{(3)}\right)\right\|.$	041013
p. 266，式(A. 52)	$= \left(\frac{\partial F_1}{\partial x_1}, \frac{\partial F_2}{\partial x_2}, \frac{\partial F_3}{\partial x_3}\right)^{\mathrm{T}}$	$= \left(\frac{\partial F}{\partial x_1}, \frac{\partial F}{\partial x_2}, \frac{\partial F}{\partial x_3}\right)^{\mathrm{T}}$	041013
p. 266，式(A. 56) （重複削除）	$= \sum_{i,j}\left(\frac{\partial a_j}{\partial x_i}\right) e^{(i)} e^{(j)} = \sum_{i,j}\left(\frac{\partial a_j}{\partial x_i}\right) e^{(i)} e^{(j)}$	$= \sum_{i,j}\left(\frac{\partial a_j}{\partial x_i}\right) e^{(i)} e^{(j)}$	041013
p. 267，最終行から次ページ第１段落最後まで	回転行列**Q**があたえられたなら，回転軸と回転角をいかにして計算できるだろうか．．．固有ベクトルが回転軸の方向をあらわすのである．	回転行列**P**があたえられたなら，いかにして回転角が計算できるだろうか．目的の回転角をαとする．回転軸と第３座標軸を平行に選ぶなら，**P**が**P′**に変換されるとすると， $\mathbf{P}' = \begin{pmatrix} \cos\alpha & \sin\alpha & 0 \\ -\sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ であって， $\mathrm{tr}\,\mathbf{P}' = 1 + 2\cos\alpha.$ (A.65) しかるに行列のトレースは不変量なので，座標軸の方向によらない．したがって与えられた**P**のトレースを式(A.65)の左辺に代入することにより，αが計算できる．	041013
p. 279，文献[91]	1863	1963	040426
p．279，文献[108]	Lockner，1995	Lockner，D.A.，1995	050714
p. 281，文献[208]	田中隆・小草欽治，1981．地質雑，vo. 87，p. 725-736.	古川隆治・富沢昭文，1985．石油技協誌，50，43-52.	050706

この表の最後の列は，この表に当該項目を追加した日を示す．
正誤表の最新版は，http://www.kueps.kyoto-u.ac.jp/~yamaji/RT/RT.html にあります．