

頁	誤	正																								
493	(b)二次応力 (省略) 鉛直方向曲げモーメント M_1 により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。 (省略) 周方向曲げモーメント M_c により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。	(省略) 鉛直方向曲げモーメント M_1 により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。ただし、式(附 5.2.3-90)により求められたアタッチメントパラメータ β_1 に更に k_1 を乗じた値とする。 (省略) 周方向曲げモーメント M_c により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。ただし、式(附 5.2.3-103)により求められたアタッチメントパラメータ β_c に更に k_c を乗じた値とする。																								
495	(式附 5.2.3-134) $\sigma_{\phi 8} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{12} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{12}}{r_m^2 t \beta_1} \right) C_i^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-134)}$ (式附 5.2.3-135) $\sigma_{x 8} = \left[\frac{N_x}{M_{12} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{12}}{r_m^2 t \beta_1} \right) C_i^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-135)}$	(式附 5.2.3-134) $\sigma_{\phi 8} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{12} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{12}}{r_m^2 t \beta_1} \right) C_i \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-134)}$ (式附 5.2.3-135) $\sigma_{x 8} = \left[\frac{N_x}{M_{12} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{12}}{r_m^2 t \beta_1} \right) C_i \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-135)}$																								
495	鉛直方向曲げモーメント M_{12} により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。	鉛直方向曲げモーメント M_{12} により生じる胴の局部曲げ応力は、次による。ただし、式(附 5.2.3-90)により求められたアタッチメントパラメータ β_1 に更に k_1 を乗じた値とする。																								
498	$\sigma_{sz1} = \sigma_{x1} + \sigma_{x2} + \sigma_{x3} + \sigma_{x4} + \sqrt{(\sigma_{x7} + \sigma_{x8} + \sigma_{x9})^2 + (\sigma_{x61} + \sigma_{x71})^2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-169)}$	$\sigma_{sz1} = \sigma_{x1} + \sigma_{x2} + \sigma_{x3} + \sigma_{x4} + \sqrt{(\sigma_{x7} + \sigma_{x8} + \sigma_{x9})^2 + (\sigma_{x5} + \sigma_{x61} + \sigma_{x71})^2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-169)}$																								
505	$\sigma_s = \max[\sigma_{sz1}, \sigma_{sz2}, \sigma_{sx}] \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-249)}$	$\sigma_s = \max[\sigma_{sz1}, \sigma_{sz2}, \sigma_{sx}] \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-249)}$																								
510	$\tau_{b2} = \frac{\sqrt{Q^2 + (P + P_2)^2}}{2A_b} + \frac{Qu - M_c}{A_b(b - 2d_1)} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-292)}$	$\tau_{b2} = \frac{\sqrt{Q^2 + (P + P_2)^2}}{2A_b} + \frac{Qu - M_c}{A_b(a - 2d_1)} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.3-292)}$																								
519	(2) 記号の定義 <table border="1" data-bbox="362 1211 1166 1360"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>C_c^*</td> <td>応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>C_H</td> <td>水平方向設計震度</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>C_i^*</td> <td>応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	C_c^*	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—	C_H	水平方向設計震度	—	C_i^*	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—	(2) 記号の定義 <table border="1" data-bbox="1253 1211 2057 1360"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>C_c</td> <td>応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>C_H</td> <td>水平方向設計震度</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>C_i</td> <td>応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	C_c	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—	C_H	水平方向設計震度	—	C_i	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—
記号	記号の定義	単位																								
C_c^*	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—																								
C_H	水平方向設計震度	—																								
C_i^*	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—																								
記号	記号の定義	単位																								
C_c	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—																								
C_H	水平方向設計震度	—																								
C_i	応力の補正係数(参考文献(附 4.3-2)より得られる値)	—																								

頁	誤	正																														
520	<table border="1" data-bbox="369 250 1173 505"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>K_1^*, K_2^*</td> <td>参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>K_c</td> <td>第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)</td> <td>N/mm</td> </tr> <tr> <td>K_l</td> <td>第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)</td> <td>N/mm</td> </tr> <tr> <td>K_c^*, K_l^*</td> <td>参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	K_1^*, K_2^*	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—	K_c	第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)	N/mm	K_l	第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)	N/mm	K_c^*, K_l^*	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—	<table border="1" data-bbox="1251 250 2054 589"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>K_1, K_2</td> <td>参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>K_c</td> <td>参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)</td> <td>N/mm</td> </tr> <tr> <td>K_l</td> <td>参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)</td> <td>N/mm</td> </tr> <tr> <td>k_c, k_l</td> <td>参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	K_1, K_2	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—	K_c	参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)	N/mm	K_l	参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)	N/mm	k_c, k_l	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—
記号	記号の定義	単位																														
K_1^*, K_2^*	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—																														
K_c	第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)	N/mm																														
K_l	第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)	N/mm																														
K_c^*, K_l^*	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—																														
記号	記号の定義	単位																														
K_1, K_2	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—																														
K_c	参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の横方向に水平力が作用する場合)	N/mm																														
K_l	参考文献(附 4.3・1)による第1脚のばね定数(胴の長手方向に水平力が作用する場合)	N/mm																														
k_c, k_l	参考文献(附 4.3・2)によるアタッチメントパラメータの補正係数	—																														
530	$\beta = \left\{ 1 - \frac{1}{3}(\beta_1 / \beta_2 - 1)(1 - K_1^*) \right\} \sqrt{\beta_1 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・27)}$ $\beta = \left\{ 1 - \frac{4}{3}(1 - \beta_1 / \beta_2)(1 - K_2^*) \right\} \sqrt{\beta_1 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・28)}$	$\beta = \left\{ 1 - \frac{1}{3}(\beta_1 / \beta_2 - 1)(1 - K_1) \right\} \sqrt{\beta_1 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・27)}$ $\beta = \left\{ 1 - \frac{4}{3}(1 - \beta_1 / \beta_2)(1 - K_2) \right\} \sqrt{\beta_1 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・28)}$																														
531	$\sigma_{\phi 41} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 \beta_l t_e} \right) C_l^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・37)}$ $\sigma_{x 41} = \left[\frac{N_x}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 \beta_l t_e} \right) C_l^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・38)}$	<p>式(附 5.2.4・37)</p> $\sigma_{\phi 41} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 \beta_l t_e} \right) C_l \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・37)}$ <p>式(附 5.2.4・38)</p> $\sigma_{x 41} = \left[\frac{N_x}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 \beta_l t_e} \right) C_l \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4・38)}$																														
531	<p>ここで、アタッチメントパラメータ β_l は、次式による。ただし、二次応力を求める場合はさらに K_l^* を乗じた値とする。</p>	<p>ここで、アタッチメントパラメータ β_l は、次式による。ただし、二次応力を求める場合はさらに k_l を乗じた値とする。</p>																														
532	<p>シェルパラメータ γ は e) と同じであるが、アタッチメントパラメータ β_c は、次による。ただし、二次応力を求める場合はさらに K_c^* を乗じた値とする。</p>	<p>シェルパラメータ γ は e) と同じであるが、アタッチメントパラメータ β_c は、次による。ただし、二次応力を求める場合はさらに k_c を乗じた値とする。</p>																														

頁	誤	正												
532	$\sigma_{\phi 5} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_c}{r_m^2 \beta_c t_e} \right) C_c^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4-55)}$ $\sigma_{x5} = \left[\frac{N_x}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_c}{r_m^2 \beta_c t_e} \right) C_c^* \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4-56)}$	$\sigma_{\phi 5} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_c}{r_m^2 \beta_c t_e} \right) C_c \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4-55)}$ $\sigma_{x5} = \left[\frac{N_x}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_c}{r_m^2 \beta_c t_e} \right) C_c \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.4-56)}$												
541	<table border="1" data-bbox="388 505 1189 607"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>C_{Lj}</td> <td>応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	C_{Lj}	応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)	—	<table border="1" data-bbox="1260 505 2061 607"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>C_{ij}</td> <td>応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	C_{ij}	応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)	—
記号	記号の定義	単位												
C_{Lj}	応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)	—												
記号	記号の定義	単位												
C_{ij}	応力の補正係数 (参考文献 (附 4.3-2) より得られる値) ($j=1$: 周方向応力, $j=2$: 軸方向応力)	—												
542	<table border="1" data-bbox="388 654 1189 756"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>K_i</td> <td>参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	K_i	参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数	—	<table border="1" data-bbox="1260 654 2061 756"> <thead> <tr> <th>記号</th> <th>記号の定義</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>k_i</td> <td>参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	記号	記号の定義	単位	k_i	参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数	—
記号	記号の定義	単位												
K_i	参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数	—												
記号	記号の定義	単位												
k_i	参考文献 (附 4.3-2) によるアタッチメントパラメータの軸方向の補正係数	—												
550	<p>エルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β によって, 参考文献 (附 4.3-1) の表より値を求める (以下, *を付記する) ことにより, 次のようにして求めることができる。</p> $\beta_1 = k_1^* \cdot \sqrt[3]{\beta_1 \beta_2^2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-13)}$ $\theta_1 = \frac{M_1 K_1^*}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-14)}$ $\theta_2 = \frac{M_2 K_1^*}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-15)}$ $\theta_1 = \frac{-M_1 K_1^*}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-16)}$ $\theta_2 = \frac{-M_2 K_1^*}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-17)}$	<p>エルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β によって, 参考文献 (附 4.3-1) の表より値を求めることにより, 次のようにして求めることができる。</p> $\beta_1 = k_1 \cdot \sqrt[3]{\beta_1 \beta_2^2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-13)}$ $\theta_1 = \frac{M_1 K_1}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-14)}$ $\theta_2 = \frac{M_2 K_1}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-15)}$ $\theta_1 = \frac{-M_1 K_1}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-16)}$ $\theta_2 = \frac{-M_2 K_1}{r_m^3 \beta_1^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-17)}$												
554	<p>の θ_1 又は式 (附 5.2.5-15) の θ_2 と同様にして, シェルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β によって, 参考文献 (附 4.3-2) の表より値を求める (以下, *を付記する。) ことにより次式で求める。</p> $\theta_3 = \frac{M_c K_c^*}{r_m \beta_c^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-41)}$ <p>ここで, β_c は次式による。</p> $\beta_c = k_c^* \cdot \sqrt[3]{\beta_1^2 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-42)}$	<p>の θ_1 又は式 (附 5.2.5-15) の θ_2 と同様にして, シェルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β_c によって, 参考文献 (附 4.3-2) の表より値を求めることにより次式で求める。</p> $\theta_3 = \frac{M_c K_c}{r_m \beta_c^2 E} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-41)}$ <p>ここで, β_c は次式による。</p> $\beta_c = k_c \cdot \sqrt[3]{\beta_1^2 \beta_2} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.5-42)}$												

頁	誤	正
554	b. 鉛直方向 鉛直方向固有周期については、剛とみなす。	b. 鉛直方向 鉛直方向については、剛構造とみなす。
556	$\theta_0 = \frac{M_0 K_l^*}{r_m^3 \beta_l^2 E} \dots\dots\dots (\text{附解 5.2.5-9})$	$\theta_0 = \frac{M_0 K_l}{r_m^3 \beta_l^2 E} \dots\dots\dots (\text{附解 5.2.5-9})$
559	$\theta_0 = \frac{M_l K_l^*}{r_m^3 \beta_l^2 E} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-60})$	$\theta_0 = \frac{M_l K_l}{r_m^3 \beta_l^2 E} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-60})$
559	$M_l = \frac{R(a-b-c)}{1 + \frac{n A_{be} E_b K_l^* c^2}{r_m^3 \beta_l^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-64})$	$M_l = \frac{R(a-b-c)}{1 + \frac{n A_{be} E_b K_l c^2}{r_m^3 \beta_l^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-64})$
560	<p>運転時質量による鉛直方向曲げモーメント M_l により生じる胴の周方向応力及び軸方向応力は、シェルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β によって、参考文献(附 4.3-2)の表より値を求める(以下、*を付記する。)ことにより次式で求められる。</p>	<p>運転時質量による鉛直方向曲げモーメント M_l により生じる胴の周方向応力及び軸方向応力は、シェルパラメータ γ 及びアタッチメントパラメータ β_l によって、参考文献(附 4.3-2)の表より値を求める(以下、*を付記する。)ことにより次式で求められる。</p>
560	$\sigma_{\phi 3} = \left[\frac{N_\phi}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 t \beta_l} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-66})$ $\sigma_{x 3} = \left[\frac{N_x}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 t \beta_l} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-67})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β は次式で表される。</p>	$\sigma_{\phi 3} = \left[\frac{N_\phi}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 t \beta_l} \right) C_{11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-66})$ $\sigma_{x 3} = \left[\frac{N_x}{M_l / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_l}{r_m^2 t \beta_l} \right) C_{12} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-67})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_l は次式で表される。</p>
560	$\sigma_{\phi 12} = \max[\sigma_{\phi 12D}, \sigma_{\phi 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-70})$ $\sigma_{x 12} = \max[\sigma_{x 12D}, \sigma_{x 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-71})$ $\sigma_{2\phi 12} = \max[\sigma_{2\phi 12D}, \sigma_{2\phi 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-72})$ $\sigma_{2x 12} = \max[\sigma_{2x 12D}, \sigma_{2x 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-73})$	$\sigma_{\phi 12} = \max[\sigma_{\phi 12D} , \sigma_{\phi 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-70})$ $\sigma_{x 12} = \max[\sigma_{x 12D} , \sigma_{x 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-71})$ $\sigma_{2\phi 12} = \max[\sigma_{2\phi 12D} , \sigma_{2\phi 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-72})$ $\sigma_{2x 12} = \max[\sigma_{2x 12D} , \sigma_{2x 12U}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-73})$
561	$M_{lD} = \frac{R_D(a-b-c)}{1 + \frac{n \cdot A_{be} E_b K_l^* c^2}{r_m^3 \beta_l^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-76})$	$M_{lD} = \frac{R_D(a-b-c)}{1 + \frac{n A_{be} E_b K_l c^2}{r_m^3 \beta_l^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-76})$