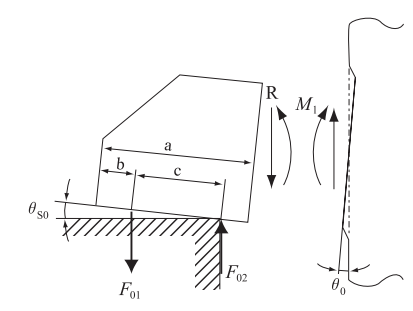
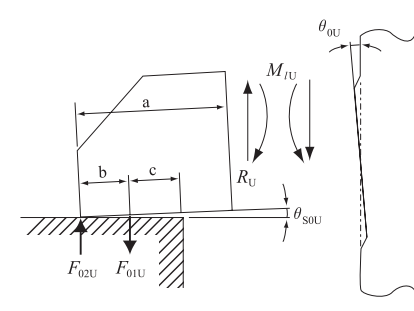


頁	誤	正
561	$\sigma_{\phi 12D} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{1D} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{1D}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-78})$ $\sigma_{x 12D} = \left[\frac{N_x}{M_{1D} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{1D}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-79})$ $\sigma_{2\phi 12D} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_{1D} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{1D}}{r_m \beta t^2} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-80})$ $\sigma_{x 12D} = \left[\frac{M_x}{M_{1D} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{1D}}{r_m \beta t^2} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-81})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_i は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k^* を乗じた値とする。</p>	$\sigma_{\phi 12D} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{1D} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{1D}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-78})$ $\sigma_{x 12D} = \left[\frac{N_x}{M_{1D} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{1D}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{12} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-79})$ $\sigma_{2\phi 12D} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_{1D} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{1D}}{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-80})$ $\sigma_{x 12D} = \left[\frac{M_x}{M_{1D} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{1D}}{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-81})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_i は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_i を乗じた値とする。</p>
561	反力 R_V によるせん断応力は次式で表される。	反力 R_D によるせん断応力は次式で表される。
562	 <p>附図 5.2.5-9 鉛直上向き荷重により胴及びびラグに作用するモーメントと力</p>	 <p>附図 5.2.5-9 鉛直上向き荷重により胴及びびラグに作用するモーメントと力</p>
562	$\theta_{0U} = \frac{M_{1U} K_l^*}{r_m^3 \beta_i^2 E} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-87})$	$\theta_{0U} = \frac{M_{1U} K_l}{r_m^3 \beta_i^2 E} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-87})$
562	$M_{1U} = \frac{R_U a}{1 + \frac{nA_{bc} E_b K_l^* b^2}{r_m^3 \beta_i^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-91})$	$M_{1U} = \frac{R_U a}{1 + \frac{nA_{bc} E_b K_l b^2}{r_m^3 \beta_i^2 E L_b}} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-91})$

頁	誤	正
563	$\sigma_{\phi 12U} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{IU} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{IU}}{r_m \beta t} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-93})$ $\sigma_{x 12U} = \left[\frac{N_x}{M_{IU} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{IU}}{r_m \beta t} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-94})$ $\sigma_{2\phi 12U} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_{IU} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{IU}}{r_m \beta t^2} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-95})$ $\sigma_{x 12U} = \left[\frac{M_x}{M_{IU} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{IU}}{r_m \beta t^2} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-96})$ <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。ただし、二次応力を求める場合は更に k_i^* を乗じた値とする。</p>	$\sigma_{\phi 12U} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_{IU} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{IU}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-93})$ $\sigma_{x 12U} = \left[\frac{N_x}{M_{IU} / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{M_{IU}}{r_m^2 \beta t} \right) C_{12} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-94})$ $\sigma_{2\phi 12U} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_{IU} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{IU}}{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-95})$ $\sigma_{x 12U} = \left[\frac{M_x}{M_{IU} / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6M_{IU}}{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-96})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_i は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_i を乗じた値とする。</p>
564	$\sigma_{\phi 5} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_1 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_1 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-100})$ $\sigma_{x 5} = \left[\frac{N_x}{M_1 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_1 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-101})$ $\sigma_{2\phi 5} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_1 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_1 }{r_m \beta t^2} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-102})$ $\sigma_{2x 5} = \left[\frac{M_x}{M_1 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_1 }{r_m \beta t^2} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-103})$ $\sigma_{\phi 6} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_2 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_2 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-104})$ $\sigma_{x 6} = \left[\frac{N_x}{M_2 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_2 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-105})$ $\sigma_{2\phi 6} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_2 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_2 }{r_m \beta t^2} \right) C_{11}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-106})$ $\sigma_{2x 6} = \left[\frac{M_x}{M_2 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_2 }{r_m \beta t^2} \right) C_{12}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-107})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_i は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_i^* を乗じた値とする。</p>	$\sigma_{\phi 5} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_1 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_1 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-100})$ $\sigma_{x 5} = \left[\frac{N_x}{M_1 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_1 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{12} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-101})$ $\sigma_{2\phi 5} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_1 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_1 }{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-102})$ $\sigma_{2x 5} = \left[\frac{M_x}{M_1 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_1 }{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-103})$ $\sigma_{\phi 6} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_2 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_2 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-104})$ $\sigma_{x 6} = \left[\frac{N_x}{M_2 / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_2 }{r_m^2 \beta t} \right) C_{12} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-105})$ $\sigma_{2\phi 6} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_2 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_2 }{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-106})$ $\sigma_{2x 6} = \left[\frac{M_x}{M_2 / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_2 }{r_m \beta t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-107})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_i は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_i を乗じた値とする。</p>

頁	誤	正
565	$\sigma_{\phi 7} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_c }{r_m^2 \beta_c t} \right) C_{c1}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-109})$ $\sigma_{x 7} = \left[\frac{N_x}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_c }{r_m^2 \beta_c t} \right) C_{c2}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-110})$ <p>二次応力</p> $\sigma_{2\phi 7} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_c / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_c }{r_m \beta_c t^2} \right) C_{c1}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-111})$ $\sigma_{2x 7} = \left[\frac{M_x}{M_c / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_c }{r_m \beta_c t^2} \right) C_{c2}^* \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-112})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_c は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_c^* を乗じた値とする。</p>	$\sigma_{\phi 7} = \left[\frac{N_{\phi}}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_c }{r_m^2 \beta_c t} \right) C_{c1} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-109})$ $\sigma_{x 7} = \left[\frac{N_x}{M_c / (r_m^2 \beta)} \right]^* \left(\frac{ M_c }{r_m^2 \beta_c t} \right) C_{c2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-110})$ $\sigma_{2\phi 7} = \left[\frac{M_{\phi}}{M_c / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_c }{r_m \beta_c t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-111})$ $\sigma_{2x 7} = \left[\frac{M_x}{M_c / (r_m \beta)} \right]^* \left(\frac{6 M_c }{r_m \beta_c t^2} \right) \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-112})$ <p>ここで、アタッチメントパラメータ β_c は次式で表される。ただし、二次応力を求める場合は更に k_c を乗じた値とする。</p>
567	$\sigma_{12} = \frac{1}{2} \left\{ \sigma_{\phi z 2} + \sigma_{xz 2} + \sqrt{(\sigma_{\phi z 2} - \sigma_{xz 2})^2 + 4(\tau_{11} + \tau_{12} + \tau_{16})^2} \right\} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-127})$ <p>【絶対値和】</p> $\sigma_{\phi z 2} = \sigma_{\phi 1} + \sigma_{\phi 2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-128})$ $\sigma_{xz 2} = \sigma_{x 1} + \sigma_{x 2} + \sigma_{x 4} + \sigma_{x 11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-129})$ <p>【SRSS 法】</p> $\sigma_{\phi z 2} = \sigma_{\phi 1} + \sigma_{\phi 2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-130})$ $\sigma_{xz 2} = \sigma_{x 1} + \sigma_{x 2} + \sqrt{\sigma_{x 4}^2 + \sigma_{x 11}^2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-131})$	<p>【絶対値和】</p> $\sigma_{12} = \frac{1}{2} \left\{ \sigma_{\phi z 2} + \sigma_{xz 2} + \sqrt{(\sigma_{\phi z 2} - \sigma_{xz 2})^2 + 4(\tau_{11} + \tau_{12} + \tau_{16})^2} \right\} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-127})$ $\sigma_{\phi z 2} = \sigma_{\phi 1} + \sigma_{\phi 2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-128})$ $\sigma_{xz 2} = \sigma_{x 1} + \sigma_{x 2} + \sigma_{x 4} + \sigma_{x 11} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-129})$ <p>【SRSS 法】</p> $\sigma_{12} = \frac{1}{2} \left\{ \sigma_{\phi z 2} + \sigma_{xz 2} + \sqrt{(\sigma_{\phi z 2} - \sigma_{xz 2})^2 + 4 \left[\tau_{11} + \sqrt{\tau_{12}^2 + \tau_{16}^2} \right]^2} \right\} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-274})$ $\sigma_{\phi z 2} = \sigma_{\phi 1} + \sigma_{\phi 2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-130})$ $\sigma_{xz 2} = \sigma_{x 1} + \sigma_{x 2} + \sqrt{\sigma_{x 4}^2 + \sigma_{x 11}^2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-131})$
574	$\sigma_{2\phi x 2} = \sigma_{\phi 10} + \sigma_{2\phi 10} + \sigma_{\phi 2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-215})$	$\sigma_{2\phi x 2} = \sqrt{(\sigma_{\phi 10} + \sigma_{2\phi 10})^2 + \sigma_{\phi 2}^2} \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-215})$
575	$M_{IV} = \max[M_{ID}, M_{IU}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-231})$ $R_V = \max[R_D, R_U] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-232})$	$M_{IV} = \max[M_{ID} , M_{IU}] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-231})$ $R_V = \max[R_D , R_U] \dots\dots\dots (\text{附 5.2.5-232})$
580	<p>b. 脚の応力</p> <p>(6) b. e) で求めた脚の組合せ応力が許容応力 f_i 以下であること。</p> <p>附表 5.2.5-2 脚の許容応力</p>	<p>b. ラグの応力</p> <p>(6) b. e) で求めたラグの組合せ応力が許容応力 f_i 以下であること。</p> <p>附表 5.2.5-2 ラグの許容応力</p>

頁	誤	正
589	$\frac{R}{t} \leq \frac{0.204 \left(\frac{E}{\tau_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = \frac{\sigma_y}{\sqrt{3}} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-14)}$ $\frac{0.204 \left(\frac{E}{\tau_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \leq \frac{R}{t} \leq \frac{1.446 \left(\frac{E}{\tau_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = \frac{0.6S_y}{\sqrt{3}} + \frac{0.4S_y}{\sqrt{3}} \left(\frac{1.446 - \frac{R}{t} \left(\frac{L}{R} \right)^{0.4} \left(\frac{S_y}{E} \right)^{0.81}}{1.242} \right)$ $\dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-15)}$ $\frac{1.446 \left(\frac{E}{\tau_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \leq \frac{R}{t} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = 0.8 \frac{4.83E}{\left(\frac{L}{R} \sqrt{\frac{R}{t_m}} \right)^2} \frac{t_m}{R} \sqrt{1 + 0.0239 \left(\frac{L}{R} \sqrt{\frac{R}{t_m}} \right)^3}$ $\dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-16)}$	$\frac{R}{t} \leq \frac{0.204 \left(\frac{E}{S_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = \frac{S_y}{\sqrt{3}} \quad \dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-14)}$ $\frac{0.204 \left(\frac{E}{S_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \leq \frac{R}{t} \leq \frac{1.446 \left(\frac{E}{S_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = \frac{0.6S_y}{\sqrt{3}} + \frac{0.4S_y}{\sqrt{3}} \left(\frac{1.446 - \frac{R}{t} \left(\frac{L}{R} \right)^{0.4} \left(\frac{S_y}{E} \right)^{0.81}}{1.242} \right)$ $\dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-15)}$ $\frac{1.446 \left(\frac{E}{S_y} \right)^{0.81}}{\left(\frac{L}{R} \right)^{0.4}} \leq \frac{R}{t} \quad : \quad \bar{\tau}_{cr} = 0.8 \frac{4.83E}{\left(\frac{L}{R} \sqrt{\frac{R}{t_m}} \right)^2} \frac{t_m}{R} \sqrt{1 + 0.0239 \left(\frac{L}{R} \sqrt{\frac{R}{t_m}} \right)^3}$ $\dots\dots\dots \text{(附 5.2.6-16)}$
590	<p>「(8) 座屈評価」内 (式 (附 5.2.6-18) 下)</p> <p>ここで、第 1 項分母の液圧を受ける場合の軸圧縮座屈応力 $\sigma_{c,cr}$ は、基準座屈応力の算定式 (附 5.2.6-3) ~ (附 5.2.6-5) から求めた $\sigma_{cr,s}$ と、液圧を受けない場合の軸圧縮座屈応力の算定式 (附 5.2.6-6) ~ (附 5.2.6-8) から求めた $\bar{\sigma}_{c,cr}$ を、それぞれ $\bar{\sigma}_{cr}$ に置き換えたものを式 (附 5.2.6-1) 又は式 (附 5.2.6-2) に代入して求める。</p> <p>同様に、第 2 項分母の液圧を受ける場合の曲げ座屈応力 $\sigma_{b,cr}$ は、基準座屈応力の算定式 (附 5.2.6-3) ~ (附 5.2.6-5) から求めた $\sigma_{cr,s}$ と、液圧を受けない場合の曲げ座屈応力の算定式 (附 5.2.6-6) ~ (附 5.2.6-8) から求めた $\bar{\sigma}_{b,cr}$ を、それぞれ $\bar{\sigma}_{cr}$ に置き換えたものを式 (附 5.2.6-1) 又は式 (附 5.2.6-2) に代入して求める。</p>	<p>ここで、第 1 項分母の液圧を受ける場合の軸圧縮座屈応力 $\sigma_{c,cr}$ は、基準座屈応力の算定式 (附 5.2.6-3) ~ (附 5.2.6-5) から求めた $\sigma_{cr,s}$ と、液圧を受けない場合の軸圧縮座屈応力の算定式 (附 5.2.6-9) ~ (附 5.2.6-11) から求めた $\bar{\sigma}_{c,cr}$ を、それぞれ $\bar{\sigma}_{cr}$ に置き換えたものを式 (附 5.2.6-1) 又は式 (附 5.2.6-2) に代入して求める。</p> <p>同様に、第 2 項分母の液圧を受ける場合の曲げ座屈応力 $\sigma_{b,cr}$ は、基準座屈応力の算定式 (附 5.2.6-3) ~ (附 5.2.6-5) から求めた $\sigma_{cr,s}$ と、液圧を受けない場合の曲げ座屈応力の算定式 (附 5.2.6-6) ~ (附 5.2.6-8) から求めた $\bar{\sigma}_{b,cr}$ を、それぞれ $\bar{\sigma}_{cr}$ に置き換えたものを式 (附 5.2.6-1) 又は式 (附 5.2.6-2) に代入して求める。</p>
604	<p>b. 強度評価は、本附属書 5.1.3 項の規定に従い、「6.3.1(4) 固有周期の計算」で得られた固有周期に対応した設計震度を設定し、基礎ボルトの評価を行う。</p>	<p>b. 強度評価は、本附属書 5.1.3 項の規定に従い、上記 a. で得られた固有周期に対応した地震力を設定し、基礎ボルトの評価を行う。</p>
635	$\left. \begin{aligned} m_{11} &= \frac{1}{4} \pi \rho d_1^2 \left(\frac{d_2^2 + d_1^2}{d_2^2 - d_1^2} \right) \\ m_{12} = m_{21} &= -\frac{\pi}{2} \rho d_1^2 d_2^2 \left(\frac{1}{d_2^2 - d_1^2} \right) \\ m_{22} &= \frac{1}{4} \pi \rho d_2^2 \left(\frac{d_2^2 + d_1^2}{d_2^2 - d_1^2} \right) \end{aligned} \right\} \dots\dots\dots \text{(附解 4.4.1-2)}$	$\left. \begin{aligned} m_{11} &= \frac{1}{4} \pi \rho d_1^2 \left(\frac{d_2^2 + d_1^2}{d_2^2 - d_1^2} \right) \\ m_{12} = m_{21} &= -\frac{\pi}{2} \rho d_1^2 d_2^2 \left(\frac{1}{d_2^2 - d_1^2} \right) \\ m_{22} &= \frac{1}{4} \pi \rho d_2^2 \left(\frac{d_2^2 + d_1^2}{d_2^2 - d_1^2} \right) \end{aligned} \right\} \dots\dots\dots \text{(附解 4.4.1-2)}$
641	<p>附解図 4.4.2-2</p>	<p>附解図 4.4.2-1</p>