講演番号:152 文献番号:20236152

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	セッション No.120　振動・騒音・乗り心地 I
講演タイトル （Title）	伝達関数合成法を用いた転動状態におけるタイヤ-サスペンション連成解析の開発
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	為井　祐子 （Yuko TAMEI） 住友ゴム工業 （）
誤 (Incorrect)	2 ページ　2.2 節　下記ハイライト部 式(1)，式(2)より，下の式(3)を導くことができ，すなわち，タイヤーサスペンション連成状態でのタイヤーサスペンション間軸力***R***は，タイヤ単体でのタイヤー固定軸間軸力 R’とタイヤ軸コンプライアンス***HT*22**，及び，サスペンション単体でのサスペンション軸コンプライアンス***HT*22**で表現できることになる．
正 (Correct)	式(1)，式(2)より，下の式(3)を導くことができ，すなわち，タイヤーサスペンション連成状態でのタイヤーサスペンション間軸力***R***は，タイヤ単体でのタイヤー固定軸間軸力 R’とタイヤ軸コンプライアンス***HT*22**，及び，サスペンション単体でのサスペンション軸コンプライアンス***HS***で表現できることになる．

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	【セッション No.】123 【セッション名】 自動運転・運転支援 V -車両制御・遠隔操作- 【講演番号】162
講演タイトル （Title）	LPV モデルを制御対象としたモデルマッチングと最適オブザーバの組合せによるロバスト操舵制御則の再評価
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	太田　利夫 広島工業大学
誤 (Incorrect)	図 6，図 7
正 (Correct)	図 6，図 7 の図入れ替え 図 6 横の文章削除 「~~レーションモデルおよび，制御則を組み合わせSIMULINK®による MBD(Model Based Design)によって開発~~し」

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)

学術講演会予稿集正誤表

(Errata of Proceedings/Summarized Papers)

学術講演会セッション番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	セッション番号　133 セッション名　ドライバ感性・生理
講演タイトル （Title）	EU 法に対応した日本語版カロリンスカ眠気尺度の提案
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	内山　祐司（豊田中央研究所）・中島　清文（トヨタ自動車）
誤 (Incorrect)	① P. 1 「1. まえがき」の第 2 段落「車載を義務化した[6]. 」 ② P. 3 「2. 5. 精神運動覚醒検査(PVT)」の第 1 段落「この視覚刺激は 2 秒から 8 秒のランダムな間隔で提示された. 」 ③ P. 3 「2. 8. データ解析」の第 3 段落「400 ms 以上続く閉眼を閉眼とみなし, 」 ④ Fig.3B と Fig.5B における縦軸の目盛りの値
正 (Correct)	① 「車載を義務化した(6). 」 ② 「この視覚刺激は 2 秒から 10 秒のランダムな間隔で提示された. 」 ③ 該当する文章を削除. ④ Fig.3B と Fig.5B における縦軸の目盛りの値を 100 倍してください.

学術講演会運営事務局　jsae@gakkai-web.net　宛にご提出ください。
(Please send to　jsae@gakkai-web.net)