

## 自動車技術ハンドブック①基礎・理論編

### 【正誤表】

第7章 操縦安定性の基礎・理論  
263ページ左段3行目 $2K_0 < K_1 + K_2$

【誤】

$$2K_0 < K_1 + K_2$$

【正】

$$2K_0 > K_1 + K_2$$