

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.44・二輪車の運動・制御・安全 (Session No.44 - Dynamics, Control and Safety of Two- Wheeled Vehicles)																																																																												
講演タイトル (Title)	全天球カメラと球面ミラーを組み合わせた位置計測手法と 二輪車の運動計測への応用																																																																												
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	平澤 順治 (Junji Hirasawa) 茨城高専 (Ibaraki KOSEN, College of Technology)																																																																												
誤 (Incorrect)	5 ページ 表 4 (p.5 Table 4) <p style="text-align: center;">Table 4 Experimental results (camera 2 and 4)</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">time [s]</th> <th colspan="2">camera 1</th> <th colspan="2">camera 3</th> <th rowspan="2"> Z [m] </th> </tr> <tr> <th>h [px]</th> <th>v [px]</th> <th>h [px]</th> <th>v [px]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>2010</td><td>781</td><td>234</td><td>822</td><td>0.992</td></tr> <tr><td>1</td><td>2071</td><td>1024</td><td>340</td><td>1031</td><td>1.195</td></tr> <tr><td>2</td><td>1326</td><td>2021</td><td>906</td><td>1667</td><td>1.213</td></tr> <tr><td>3</td><td>189</td><td>1481</td><td>1631</td><td>1308</td><td>1.227</td></tr> <tr><td>4</td><td>525</td><td>266</td><td>1400</td><td>559</td><td>1.236</td></tr> <tr><td>5</td><td>1906</td><td>519</td><td>552</td><td>752</td><td>1.263</td></tr> <tr><td>6</td><td>2015</td><td>1401</td><td>306</td><td>1350</td><td>1.122</td></tr> <tr><td>7</td><td>2028</td><td>1313</td><td>210</td><td>1294</td><td>0.969</td></tr> <tr><td>8</td><td>2056</td><td>991</td><td>177</td><td>1004</td><td>0.964</td></tr> <tr><td>9</td><td>2005</td><td>761</td><td>249</td><td>805</td><td>1.013</td></tr> <tr><td>10</td><td>2065</td><td>1219</td><td>389</td><td>1191</td><td>1.223</td></tr> </tbody> </table>	time [s]	camera 1		camera 3		Z [m]	h [px]	v [px]	h [px]	v [px]	0	2010	781	234	822	0.992	1	2071	1024	340	1031	1.195	2	1326	2021	906	1667	1.213	3	189	1481	1631	1308	1.227	4	525	266	1400	559	1.236	5	1906	519	552	752	1.263	6	2015	1401	306	1350	1.122	7	2028	1313	210	1294	0.969	8	2056	991	177	1004	0.964	9	2005	761	249	805	1.013	10	2065	1219	389	1191	1.223
time [s]	camera 1		camera 3		Z [m]																																																																								
	h [px]	v [px]	h [px]	v [px]																																																																									
0	2010	781	234	822	0.992																																																																								
1	2071	1024	340	1031	1.195																																																																								
2	1326	2021	906	1667	1.213																																																																								
3	189	1481	1631	1308	1.227																																																																								
4	525	266	1400	559	1.236																																																																								
5	1906	519	552	752	1.263																																																																								
6	2015	1401	306	1350	1.122																																																																								
7	2028	1313	210	1294	0.969																																																																								
8	2056	991	177	1004	0.964																																																																								
9	2005	761	249	805	1.013																																																																								
10	2065	1219	389	1191	1.223																																																																								
正 (Correct)	<p style="text-align: center;">Table 4 Experimental results (camera 2 and 4)</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">time [s]</th> <th colspan="2">camera 2</th> <th colspan="2">camera 4</th> <th rowspan="2"> Z [m] </th> </tr> <tr> <th>h [px]</th> <th>v [px]</th> <th>h [px]</th> <th>v [px]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>234</td><td>822</td><td>896</td><td>506</td><td>1.211</td></tr> <tr><td>1</td><td>340</td><td>1031</td><td>1718</td><td>1083</td><td>1.317</td></tr> <tr><td>2</td><td>906</td><td>1667</td><td>1837</td><td>1400</td><td>1.161</td></tr> <tr><td>3</td><td>1631</td><td>1308</td><td>1937</td><td>1197</td><td>1.104</td></tr> <tr><td>4</td><td>1400</td><td>559</td><td>1922</td><td>902</td><td>1.121</td></tr> <tr><td>5</td><td>552</td><td>752</td><td>1833</td><td>920</td><td>1.215</td></tr> <tr><td>6</td><td>306</td><td>1350</td><td>1406</td><td>1590</td><td>1.265</td></tr> <tr><td>7</td><td>210</td><td>1294</td><td>644</td><td>1585</td><td>1.164</td></tr> <tr><td>8</td><td>177</td><td>1004</td><td>428</td><td>902</td><td>1.166</td></tr> <tr><td>9</td><td>249</td><td>805</td><td>1051</td><td>498</td><td>1.237</td></tr> <tr><td>10</td><td>389</td><td>1191</td><td>1756</td><td>1234</td><td>1.285</td></tr> </tbody> </table>	time [s]	camera 2		camera 4		Z [m]	h [px]	v [px]	h [px]	v [px]	0	234	822	896	506	1.211	1	340	1031	1718	1083	1.317	2	906	1667	1837	1400	1.161	3	1631	1308	1937	1197	1.104	4	1400	559	1922	902	1.121	5	552	752	1833	920	1.215	6	306	1350	1406	1590	1.265	7	210	1294	644	1585	1.164	8	177	1004	428	902	1.166	9	249	805	1051	498	1.237	10	389	1191	1756	1234	1.285
time [s]	camera 2		camera 4		Z [m]																																																																								
	h [px]	v [px]	h [px]	v [px]																																																																									
0	234	822	896	506	1.211																																																																								
1	340	1031	1718	1083	1.317																																																																								
2	906	1667	1837	1400	1.161																																																																								
3	1631	1308	1937	1197	1.104																																																																								
4	1400	559	1922	902	1.121																																																																								
5	552	752	1833	920	1.215																																																																								
6	306	1350	1406	1590	1.265																																																																								
7	210	1294	644	1585	1.164																																																																								
8	177	1004	428	902	1.166																																																																								
9	249	805	1051	498	1.237																																																																								
10	389	1191	1756	1234	1.285																																																																								

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】 69 【セッション名】 ガスエンジン・カーボンニュートラ ル化技術
講演タイトル (Title)	LES による混合気形成過程の分析に基づく低圧直噴 水素エンジンの性能向上検討
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	新村 暢大 東京都市大学大学院
誤 (Incorrect)	図 11 筒内の乱流運動エネルギーの経時変化 Fig. 11 Simulation Result on Comparison of Time- Changing Turbulence Kinetic Energy (TKE) between Opt. and Base Jet Spec.
正 (Correct)	図 11 LES から計算されたサブグリッドスケールの 乱流運動エネルギーの経時変化 Fig. 11 Simulation Result on Comparison of Time- Changing Turbulence Kinetic Energy (TKE) in Sub- Grid Scale between Opt. and Base Jet Spec.

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)