

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.89 -ノッキング (Session No.89 - Knocking)
講演タイトル (Title)	ノッキング検出精度向上に向けた検出周波数最適化 と検証結果 (Knock Detection Frequency Optimization and Experimental Validation for Enhanced Knock Detection Accuracy)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	仁木 智哉 (Tomoya Niki) 株式会社 SUBARU (SUBARU CORPORATION)
誤 (Incorrect)	$DT = MED + STD \times C \quad (1)$ $KDTL = MED_{k1} + STD_{k1} \times C_{k1} \quad (2)$ $FDTL = MED_{k0} + STD_{k0} \times C_{k0} \quad (3)$ $SN_{P.O.A.} = 10 \log_{10} \sum_i^n (10^{(SN_i/10)}) \quad (4)$
正 (Correct)	$DT = MAX - MED = STD \times C \quad (5)$ $KDTL = MAX_{k1} - MED_{k1} = STD_{k1} \times C_{k1} \quad (6)$ $FDTL = MAX_{k0} - MED_{k0} = STD_{k0} \times C_{k0} \quad (7)$ $SN_{P.O.A.} = 10 \log_{10} \sum (10^{(SN_i/10)}) \quad (8)$

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.93 セッション名 潤滑油・潤滑剤
講演タイトル (Title)	ルールベース手法を用いたギヤピッチングの検出手 法(Detection Method for Gear Pitting Using a Rule- Based Approach)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	秋口 隼之丞 (Junnosuke Akiguchi) ENEOS
誤 (Incorrect)	パワースペクトル (power spectrum)
正 (Correct)	フーリエスペクトル (fourier spectrum)

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. : 98 セッション名 : 金属材料 I
講演タイトル (Title)	コールドスプレーバルブシートの材料開発
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	伊澤 佳典 日産自動車株式会社
誤 (Incorrect)	(1)P.1 主題 (英) 「Material devlopment for cold spray valve seat」 (2)P.1 右 19 行目 「体状態として、さらに時効処理を行い、軟化させた状態でコールドスプレーに供し、ガスタービンエンジンの」 (3)P.1 右 22 行目 「粉末に対して溶体化処理や焼き入れ処理、時効処理などの」 (4)P.2 右 Table1 「Cu-14Ni-3Si-1.5Fe-2V-2Cr-1Al-0.5P」 (5)P.3 左 Fig.4 「Consition:MR16DDT」 (6)P.5 右 4 行目 「に複合被膜 CL3 と基材とした Al 合金 A5056 材(Cu-5Mg-0.1Mn-0.1Cr)の界面の」
正 (Correct)	(1)P.1 主題 (英) 「Material Devlopment for Cold Spray Valve Seat」 (2) P.1 右 19 行目 「体状態として軟化させた状態でコールドスプレーに供し、成膜後に時効処理を行い、ガスタービンの」 (3)P.1 右 22 行目 「粉末に対して溶体化処理や焼き入れ処理などの」 (4)P.2 右 Table1 「Cu-14Ni-3Si-1.5Fe-2V-2Cr-1Al」 (5)P.3 左 Fig.4 「Condition:MR16DDT」 (6)P.5 右 4 行目 「に複合被膜 CL3 と基材とした Al 合金 A5056 材(Al-5Mg-0.1Mn-0.1Cr)の界面の」

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)	No.102 車両の運動と制御 III
講演タイトル (Title)	車両運動特性の変化がドライバーの運転操作に与える影響の解析
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	前田 義紀 トヨタ自動車
誤 (Incorrect)	$J = \int_0^T \left[\delta + \tau_L \frac{d\delta}{dt} + h \left\{ y + \tau_L \frac{dy}{dt} - y_{OL} \right\} \right]^2 dt$
正 (Correct)	$J = \int_0^T \left[\delta + \tau_L \frac{d\delta}{dt} + h \left\{ y + \tau_h \frac{dy}{dt} - y_{OL} \right\} \right]^2 dt$

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.119 車体開発Ⅲ
講演タイトル (Title)	カーネル QA を用いたフレーム断面形状の最適化
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	霜田 航 マツダ株式会社
誤 (Incorrect)	P1. 左列 下より 4 行目から 2 行目 $x = [A_x, A_y, B_x, B_y, C_x, C_y, D_x, E_x, E_y, F_x, F_y, G_x]$ で表され る 12 次元のベクトルである. P2. 右列 上より 4 行目から 5 行目 P2. 左列 上より 7 行目から 8 行目 P4. 左列 上より 14 行目 P4. 左列 上より 29 行目から 30 行目 説明変数xの各成分$A_x, A_y, \dots, G_x$ P4. 左列(12)式 $M = [A_x, A_y, \dots, G_x] = \begin{bmatrix} A_x^{(1)} & A_y^{(1)} & \dots & G_x^{(1)} \\ A_x^{(2)} & A_y^{(2)} & \dots & G_x^{(2)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_x^{(95)} & A_y^{(95)} & \dots & G_x^{(95)} \end{bmatrix}$ P4. 右列(14)式 $x^q = [\langle q_1, A_x \rangle, \langle q_2, A_y \rangle, \dots, \langle q_{12}, G_x \rangle]^t$
正 (Correct)	P1. 左列 下より 4 行目から 2 行目 $x = [A_x, A_y, B_x, B_y, C_x, C_y, D_x, E_x, E_y, F_x, F_y, G_y]$ で表され る 12 次元のベクトルである. P2. 右列 上より 4 行目から 5 行目 P2. 左列 上より 7 行目から 8 行目 P4. 左列 上より 14 行目 P4. 左列 上より 29 行目から 30 行目 説明変数xの各成分$A_x, A_y, \dots, G_y$ P4. 右列(12)式 $M = [A_x, A_y, \dots, G_y] = \begin{bmatrix} A_x^{(1)} & A_y^{(1)} & \dots & G_y^{(1)} \\ A_x^{(2)} & A_y^{(2)} & \dots & G_y^{(2)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_x^{(95)} & A_y^{(95)} & \dots & G_y^{(95)} \end{bmatrix}$

	P4. 左列(14)式 $x^q = [\langle q_1, A_x \rangle, \langle q_2, A_y \rangle, \dots, \langle q_{12}, G_y \rangle]^t$
--	---

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)	No.123 通信・エレクトロニクス I -設計・開発-																
講演タイトル (Title)	SDV 時代におけるプリント配線板の耐湿寿命設計と 耐湿試験の再定義																
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	堀川 敦 日産自動車																
誤 (Incorrect)	Table. 4 1.474E+04 Table. 4 Model Parameters <table><tr><th>Parameter</th><th>Sample A</th><th>Sample B</th><th>Unit</th></tr><tr><td>X_0</td><td>38.1</td><td>67.1</td><td>[%RH]</td></tr><tr><td>T_0</td><td>58.0</td><td>73.3</td><td>[°C]</td></tr><tr><td>C</td><td>5.097E+04</td><td>1.474E+04</td><td>[°C・h]</td></tr></table>	Parameter	Sample A	Sample B	Unit	X_0	38.1	67.1	[%RH]	T_0	58.0	73.3	[°C]	C	5.097E+04	1.474E+04	[°C・h]
Parameter	Sample A	Sample B	Unit														
X_0	38.1	67.1	[%RH]														
T_0	58.0	73.3	[°C]														
C	5.097E+04	1.474E+04	[°C・h]														
正 (Correct)	1.474E+04																

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)	日時：10/16（木）午前 セッション番号：123 セッション名：通信・エレクトロニクス I -設計・開発-
講演タイトル (Title)	高密度実装電子部品のはんだ剥離現象の解析と設計 指針の提案
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	柴田靖文
誤 (Incorrect)	Table1 Solder metal used for experiment スペルミス 4 カ所 Large
正 (Correct)	Large

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)	No.126 振動・騒音・乗り心地 V
講演タイトル (Title)	電動パワートレインの騒音低減に向けた 3in1 化と EV 専用プラットフォームへの最適化
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	新井 和彦 日産自動車株式会社
誤 (Incorrect)	Fig.6 Coil winding for excitaion force reduction (conceptual scheme)
正 (Correct)	Fig.6 Coil winding for excitation force reduction (conceptual scheme)

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)	No.133 水素エンジン I
講演タイトル (Title)	モーターサイクル用水素エンジンの噴射方式がシリ ンダライナの瞬時熱流束に与える影響
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	横森 蒼司 東京都市大学大学院
誤 (Incorrect)	脚注箇所 5) 株式会社本田技術研究所(埼玉県和光市中央 1-4-1)
正 (Correct)	脚注箇所 5) 本田技研工業株式会社(105-8404 東京都港区虎ノ 門 2-2-3)

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 : 139 セッション名 : ガスエミッション
講演タイトル (Title)	ゼロエミッションに向けたパワートレーン技術開発 (第 1 報)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	植田 啓仁 トヨタ自動車株式会社
誤 (Incorrect)	P.4 右 6 行目 ロジウム (Rh) P.4 右 17 行目 (Table1 中) Rh P.4 右 24 行目 ロジウム P.4 右 35 行目 (Table2 中) Rh
正 (Correct)	P.4 右 6 行目 パラジウム (Pb) P.4 右 17 行目 (Table1 中) Pb P.4 右 24 行目 パラジウム P.4 右 35 行目 (Table2 中) Pb

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：144 セッション名：計測診断 I
講演タイトル (Title)	サロゲート AI を活用した解析プロセスの構築と実用 化
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	上原一人 株式会社アイシン
誤 (Incorrect)	Eefficiency (Fig3, Fig5, Fig7) Errata of Proceedings (Fig3) Summarized Papers
正 (Correct)	Efficiency (Fig3, Fig5, Fig7) Errata of Proceedings (Fig3) Summarized Papers

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 Summarized Papers)

学術講演会セッション 番号・セッション名 (SessionNo.-Session Name)	Session No.151 Visibility
講演タイトル (Title)	Outdoor Evaluation Experiment Under Daytime and Nighttime Conditions on Perception of Automated Driving System Marker Lamps (Second Report)
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	Michiaki Sekine, Akihiro Abe, Yoko Kato, Yoshiro Aoki National Traffic Safety and Environment Laboratory
誤 (Incorrect)	Fig.5 Perception of luminous intensity modulation on outer marker lamps
正 (Correct)	Fig.5 Perception of luminous intensity modulation on inner marker lamps

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

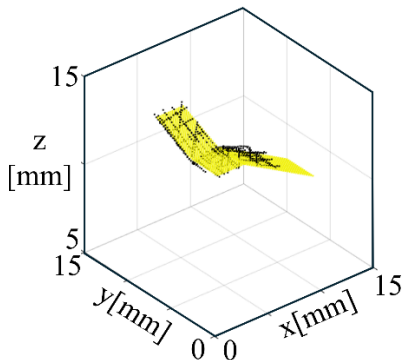
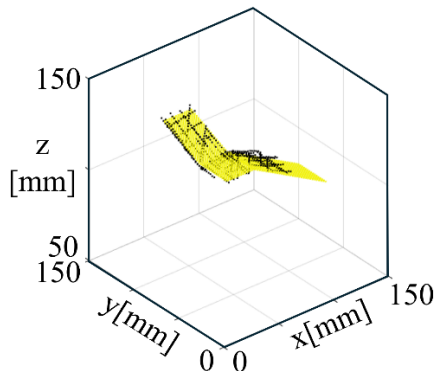
(Errata of Proceedings)

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. 151・視認性
講演タイトル (Title)	パターンニング前照灯による歩行者の被視認性向上に 関する研究
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	青木 義郎 加藤 洋子 関根 道昭 (独) 自動車技術総合機構交通安全環境研究所
誤 (Incorrect)	de Bore スケールのグレア評価値の平均は、いずれも 4 よりも大きい値 (グレア許容範囲) となったが、許容 限界 (4 以下) を超える評価をした割合はハイビーム 0%, パターンニング前照灯 8%, ロービーム 29%となっ た.
正 (Correct)	de Boer スケールのグレア評価値の平均は、いずれも 4 (許容限界) よりも大きい値となったが、4 及びそれ よりも低い評価値の割合はロービーム 4% (24 名中 1 名), パターンニング前照灯 29% (同 7 名), ハイビーム 58% (同 14 名) となった.

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.】 152 【セッション名】 運転シート
講演タイトル (Title)	超音波画像を用いた着座時の骨格推定
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	天野 真輝 株式会社 豊田中央研究所
誤 (Incorrect)	 (a)3D diagram
正 (Correct)	 (a)3D diagram

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：154 セッション名：EV 開発 I
講演タイトル (Title)	先読み情報を用いた電動商用車のエネルギー管理制御の開発
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	松浦尚彦 日野自動車
誤 (Incorrect)	該当箇所：4 頁 なお、先読み制御で使用する先読み情報は、走行パターンを実測した日時の各時刻と位置において、ロケータから取得できる精度の勾配情報、車速情報とし、制御更新周期である 1200s 毎に最新の値に更新されるものとした。
正 (Correct)	なお、先読み制御で使用する情報は株式会社ゼンリン提供のコンテンツを株式会社アイシンの技術で生成したもので、走行パターンを実測した日時の各時刻と位置において、ロケータから取得できる精度の勾配情報、車速情報とし、制御更新周期である 1200s 毎に最新の値に更新されるものとした。

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.156 自動運転・運転支援																
講演タイトル (Title)	高速道路合流シーンにおける組合せ最適化を活用した軌道計画																
講演者名 (Speaker name) 所属名 (Affiliation)	大矢晃示 ミライズテクノロジーズ																
・ 1 か所目 誤 (Incorrect)	<table><tr><th>Color</th><th>Initial THW</th><th>N</th><th>ΔTHW after 12s [s]</th></tr><tr><td>Red</td><td>3.0 to 3.2[s]</td><td>6350</td><td>median -0.42, 1σ 1.04</td></tr><tr><td>Green</td><td>1.4 to 1.6[s]</td><td>13847</td><td>median ± 0.00, 1σ 0.63</td></tr><tr><td>Blue</td><td>0.4 to 0.6[s]</td><td>6045</td><td>median +0.36, 1σ 0.45</td></tr></table> (Fig. 4C) Time change of THW (ΔTHW)	Color	Initial THW	N	ΔTHW after 12s [s]	Red	3.0 to 3.2[s]	6350	median -0.42, 1σ 1.04	Green	1.4 to 1.6[s]	13847	median ± 0.00, 1σ 0.63	Blue	0.4 to 0.6[s]	6045	median +0.36, 1σ 0.45
Color	Initial THW	N	ΔTHW after 12s [s]														
Red	3.0 to 3.2[s]	6350	median -0.42, 1σ 1.04														
Green	1.4 to 1.6[s]	13847	median ± 0.00, 1σ 0.63														
Blue	0.4 to 0.6[s]	6045	median +0.36, 1σ 0.45														
正 (Correct)	<table><tr><th>Color</th><th>Initial THW</th><th>N</th><th>ΔTHW after 12s [s]</th></tr><tr><td>Red</td><td>3.0 to 3.2[s]</td><td>6350</td><td>median -0.42, 1σ 1.04</td></tr><tr><td>Green</td><td>1.4 to 1.6[s]</td><td>13847</td><td>median ± 0.00, 1σ 0.63</td></tr><tr><td>Blue</td><td>0.4 to 0.6[s]</td><td>6045</td><td>median +0.36, 1σ 0.45</td></tr></table> (Fig. 4C) Time change of THW (ΔTHW)	Color	Initial THW	N	ΔTHW after 12s [s]	Red	3.0 to 3.2[s]	6350	median -0.42, 1σ 1.04	Green	1.4 to 1.6[s]	13847	median ± 0.00, 1σ 0.63	Blue	0.4 to 0.6[s]	6045	median +0.36, 1σ 0.45
Color	Initial THW	N	ΔTHW after 12s [s]														
Red	3.0 to 3.2[s]	6350	median -0.42, 1σ 1.04														
Green	1.4 to 1.6[s]	13847	median ± 0.00, 1σ 0.63														
Blue	0.4 to 0.6[s]	6045	median +0.36, 1σ 0.45														
・ 2 か所目 誤 (Incorrect)	<table><tr><th>Time [s]</th><th>Real (ZTD) N</th><th>SIM N</th></tr><tr><td>t = 0</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 4</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 8</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 12</td><td>6071</td><td>1000</td></tr></table>	Time [s]	Real (ZTD) N	SIM N	t = 0	6071	1000	t = 4	6071	1000	t = 8	6071	1000	t = 12	6071	1000	
Time [s]	Real (ZTD) N	SIM N															
t = 0	6071	1000															
t = 4	6071	1000															
t = 8	6071	1000															
t = 12	6071	1000															
正 (Correct)	<table><tr><th>Time [s]</th><th>Real (ZTD) N</th><th>SIM N</th></tr><tr><td>t = 0</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 4</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 8</td><td>6071</td><td>1000</td></tr><tr><td>t = 12</td><td>6071</td><td>1000</td></tr></table>	Time [s]	Real (ZTD) N	SIM N	t = 0	6071	1000	t = 4	6071	1000	t = 8	6071	1000	t = 12	6071	1000	
Time [s]	Real (ZTD) N	SIM N															
t = 0	6071	1000															
t = 4	6071	1000															
t = 8	6071	1000															
t = 12	6071	1000															