ERRATA DO WYDANIA KSIĄŻKOWEGO – stan na 29.03.2021
„Szczegółowe omówienie podstawowych zagadnień teorii sprężystości”

MIEJSCE	JEST	POWINNO BYĆ
str. 41 wzór przy rys. 2.7	$\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_1} = \lambda_1\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_1}$ $\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_3} = \lambda_3\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_2}$ $\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_2} = \lambda_2\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_3}$	$\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_1} = \lambda_1\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_1}$ $\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_2} = \lambda_2\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_2}$ $\mathbf{U}\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_3} = \lambda_3\cdot \mathrm{d}\,\mathbf{X_3}$
str. 55, wzór powyżej wzoru 2.80	$= 0 + 2\cdot\alpha_1 + 0\cdot y + 0\cdot z + \ldots \approx 2\alpha_1$	$= 0 + 2\cdot\alpha_1 + 0\cdot\alpha_2 + 0\cdot\alpha_3 + \ldots \approx 2\alpha_1$
str. 85 wzór 3.9 i powyżej	suma (...) $\mathbf{F_\Sigma}$ dana jest całką: $\mathbf{F_\Sigma} = \iint_\Sigma \mathbf{t}(\mathbf{x},\Sigma,t)\,\mathrm{d}\Sigma$	suma (...) $\mathbf{F}_t$ dana jest całką: $\mathbf{F}_t = \iint_\Sigma \mathbf{t}(\mathbf{x},\Sigma,t)\,\mathrm{d}\Sigma$
str. 105 (wiele powtórzeń)	S_t	S_q
str. 108, rys. 3.18	$T = \dfrac{P}{A_0}$	$T = \dfrac{P}{A_R}$
str. 118, wzór (4.4)	$\dfrac{1}{2!}\dfrac{\partial x_i}{\partial X_k \partial X_l}\Big\vert_{X_j} \mathrm{d}\,X_k \mathrm{d}\,X_l$	$\dfrac{1}{2!}\dfrac{\partial^2 x_i}{\partial X_k \partial X_l}\Big\vert_{X_j} \mathrm{d}\,X_k \mathrm{d}\,X_l$
str. 148 tabela: wiersz 1, kolumna 3	[MPa]	[GPa]
str. 153 wzory (4.88), (4.89)	$\dfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}\iiint_V \dfrac{1}{2} v_i v_i \,\mathrm{d}V$	$\dfrac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}\iiint_V \dfrac{\rho}{2} v_i v_i \,\mathrm{d}V$
str. 224 ramka: wiersz 3	… rozwiązanie zagadnienia ...	… rozwiązanie statycznego zagadnienia ...
str. 255-256 wzory (5.162) (5.163)	$x_2^{P_0}\dfrac{\partial F}{\partial x_2}\Big\vert_{P_0} + x_1^{P_0}\dfrac{\partial F}{\partial x_1}\Big\vert_{P_0}$	$(x_2^P - x_2^{P_0})\dfrac{\partial F}{\partial x_2}\Big\vert_{P_0} + (x_1^P - x_1^{P_0})\dfrac{\partial F}{\partial x_1}\Big\vert_{P_0}$

str. 271 wzór (5.214) b	$2\,G\,u_2 = \dfrac{(\kappa+1)}{2}\,\mathrm{Im}\,\underline{\psi_I} - x_2\,\mathrm{Im}[\psi_I]$	$2\,G\,u_2 = \dfrac{(\kappa+1)}{2}\,\mathrm{Im}\,\underline{\psi_I} - x_2\,\mathrm{Re}[\psi_I]$
str. 330 powyżej wzoru (6.21)	$\delta\mathbf{u}=\mathbf{0}$	$\delta\mathbf{u}$
str. 359 wzór (7.1.2)	$\mathscr{F}^{-1}\{\hat{f}(\omega)\}(x) = f(x) = \dfrac{1}{2\pi}\int_{-\infty}^{\infty}\hat{f}(\omega)e^{\mathrm{i}\omega x}\,\mathrm{d}\,x$	$\mathscr{F}^{-1}\{\hat{f}(\omega)\}(x) = f(x) = \dfrac{1}{2\pi}\int_{-\infty}^{\infty}\hat{f}(\omega)e^{\mathrm{i}\omega x}\,\mathrm{d}\,\omega$
str. 375 wzór (7.2.21)	$u_i = \dfrac{P}{4\pi G}\left[\dfrac{x_3^2}{R^3} + (3-4\nu)\dfrac{1}{R} - \dfrac{1-2\nu}{R+x_3}\left(\dfrac{x_3}{R}+1\right)\right]$	$u_3 = \dfrac{P}{4\pi G}\left[\dfrac{x_3^2}{R^3} + (3-4\nu)\dfrac{1}{R} - \dfrac{1-2\nu}{R+x_3}\left(\dfrac{x_3}{R}+1\right)\right]$
str. 462 tytuł podrozdziału 7.11.2.3	7.11.2.2. METODA ROZDZIELANIA ZMIENNYCH	7.11.2.3. METODA ROZDZIELANIA ZMIENNYCH
str. 452 2 akapit	tekst niekompletny	W przypadku czystego zginania twierdzenie to jest – jak widzimy – nie hipotezą, ale faktem. Tę szczególną cechę deformacji przy zginaniu wykorzystuje się w modelowaniu **ogólniejszych zagadnień zginania prętów**, czyli takich, w których suma układu naprężeń w przekroju poprzecznym pręta redukuje się do pary leżącej w płaszczyźnie zawierającej oś pręta. Przyjmijmy zatem, że obowiązuje zasada płaskich przekrojów Bernoulliego. Możemy przeprowadzić lokalną analizę deformacji wycinka belki w otoczeniu pewnego przekroju x_1 (rys. 7.11.4).
str. 518 wzór (7.13.52)	$M_{rr} = -D_b\left[\dfrac{1}{r}\dfrac{\mathrm{d}\,w}{\mathrm{d}\,r} + \nu\dfrac{\mathrm{d}^2 w}{\mathrm{d}\,r^2}\right]$	$M_{\phi\phi} = -D_b\left[\dfrac{1}{r}\dfrac{\mathrm{d}\,w}{\mathrm{d}\,r} + \nu\dfrac{\mathrm{d}^2 w}{\mathrm{d}\,r^2}\right]$

W przypadku zauważenia innych błędów lub pomyłek uprzejmie proszę o przesłanie informacji na adres: pawel.szeptynski@gmail.com
Uwagi będą uwzględniane w aktualizowanej wersji cyfrowej.