

免震・制振部材新 JSSI 規格 2023 正誤表

訂正箇所	誤	正
P. ii 上から 18 行目	23 年ぶりに <u>改訂</u> することに	23 年ぶりに <u>改定</u> することに
P. iii 下から 2 行目	規格の次期 <u>改訂</u> に	規格の次期 <u>改定</u> に
P. I-21-6	$\delta_0 = (\delta_1 + \delta_2) / 22$	$\delta_0 = (\delta_1 + \delta_2) / 2$
P. I-21-8	$\beta_H = \frac{K_{eq}(T_0)}{K_{eq}(T)}$	$\beta_H = \frac{H_{eq}(T_0)}{H_{eq}(T)}$
P. I-32-6	V <u>2</u> 鉛直変形性能 V <u>3</u> 基準面圧時鉛直変形量	V <u>3</u> 鉛直変形性能 V <u>4</u> 基準面圧時鉛直変形量
P. S-11-10 D 1 備考	$\frac{\varepsilon_{CP(60)}}{\varepsilon_{CP(初)}} \leq 1.1$	$\varepsilon_{CP(60)} = (Tr_{(初)} - Tr_{(60)}) / Tr_{(初)} \leq 0.10$
P. S-31-6 D 1 備考	$\frac{\varepsilon_{CP(60)}}{\varepsilon_{CP(初)}} \leq 1.1$	$\varepsilon_{CP(60)} = (Tr_{(初)} - Tr_{(60)}) / Tr_{(初)} \leq 0.10$
P. P-21-6 2.2 の表の D2 摩耗 の評価方法	(3 行目) ※ <u>G</u> 3 の限界 (繰返し) 荷重などから検討	※ <u>L</u> 3 の限界 (繰返し) 荷重などから検討
D-41-4 上から 4 行目	$\eta(V_s, t) = \frac{\eta_t}{(1 + b \cdot V_s^\beta) \times 10^{-6}}$	$\eta(V_s, t) = \frac{\eta_t}{(1 + b \cdot V_s^\beta) \times 10^6}$
P. P-21-8 2.4 の表の LP1 長周期地 震動を想定し た特性 の評価方法	(5 行目) なお、 <u>G</u> 3 の繰返し加振は断続的であるが、本加振は連続的であるため、より過酷な条件となる場合が多い。	なお、 <u>L</u> 3 繰返し加振は断続的であるが、本加振は連続的であるため、より過酷な条件となる場合が多い。
P. P-21-8 2.5 の表の L2 限界速度 の評価方法	ダンパーが機械的に移動できる速度を限界速度と規定する。試験機の加振能力の制約から限界速度ではなく性能保証速度が <u>表記</u> する場合が多い。	ダンパーが機械的に移動できる速度を限界速度と規定する。試験機の加振能力の制約から限界速度ではなく性能保証速度を <u>表記</u> する場合が多い。