

「第 51 回流体力学講演会/第 37 回航空宇宙数値シミュレーション技術シンポジウム論文集」に収録された下記の論文について、著者から訂正の申し出がありました。

高倉 葉子, “運動座標法といくつかの適用例”, 第 51 回流体力学講演会/第 37 回航空宇宙数値シミュレーション技術シンポジウム論文集, JAXA-SP-19-007, pp.223-229, 2020.

2020 年 3 月 16 日  
宇宙航空数値シミュレーション技術シンポジウム運営委員会

【正誤表】

226 ページ左段、最下行：

(誤)  $\mathbf{u} = (u^1, u^2, u^3)$   
(正)  $\mathbf{u}$

226 ページ右段、第 2 行：

(誤)  $\mathbf{u}_* = (u_*^1, u_*^2, u_*^3)$   
(正)  $\mathbf{u}_*$

p226 右段、連続の式：

(誤)

連続の式：

ALE 記述式 (23)(24) の連続の式から式 (40)(41) を用いて  $\mathbf{u}$  を消去し、整理する。

$$\frac{\partial \rho}{\partial \tau} + \frac{\partial}{\partial x^k} (\rho u_*^k) = 0 \quad (42)$$

(正)

連続の式：

ALE 記述式 (21)(22)(23) の連続の式から式 (40) を用いて  $\mathbf{u}$  を消去し、整理する。一般座標  $\xi^i$  を運動座標に割り付けると  $J = 1$  となり、連続の式は以下の形となる。

$$\begin{aligned} \frac{\partial \rho}{\partial \tau} + \frac{\partial}{\partial \xi^i} (\rho u_*^i) &= 0, \\ \rho u_*^i &= \xi_{x^k}^i (\rho u_*^k|_I) \quad . \end{aligned}$$

ここに、 $u_*^i$  は流速ベクトル  $\mathbf{u}_*$  の運動座標系  $A$  の  $\xi^i$  方向成分、 $u_*^k|_I$  は  $\mathbf{u}_*$  の慣性系  $I$  の  $x^k$  方向成分である。

ここで改めて Fig. 1 のように、運動座標を  $x^i$  と表記しなおす。

$$\frac{\partial \rho}{\partial \tau} + \frac{\partial}{\partial x^i} (\rho u_*^i) = 0 \quad (42)$$