

# 正誤表

2023/10/12

海上技術安全研究所報告 第22巻別冊（令和4年度）セッション1（自動運航船等の実現による海上輸送の安全の確保）

「港内操船再現のための操縦運動数学モデルとその簡易構築手法」の記載に誤りがありましたので、お詫びし、以下に訂正いたします。

訂正箇所	誤	正
p 15	$\begin{cases} X_H = \frac{1}{2}\rho Ld \cdot (m'_y + X'_{vr} + \Delta X'_{vr})Lvr \\ Y_H = \frac{1}{2}\rho Ld \cdot [Y'_v v u  + (Y'_r - m'_x)Lru - C_D[v u  \\ \quad - C_{rY}{}^2 L^2 \{ -(\frac{1}{12} - \frac{r'}{32})r^2 \frac{v}{U} + \frac{r'}{32}r r  \}] \\ Y_H = \frac{1}{2}\rho L^2 d \cdot [ \{ N'_v uv + N'_r Lr u  \} - C_D \left[ \frac{r'}{12} v v  \right. \\ \quad \left. - C_{rN} \{ (\frac{1}{6} - \frac{C_{rN}L}{32} \frac{Lr}{U}) r^2 \frac{v}{U} + L^2 \frac{C_{rN}}{32} r r  \} \right] \\ K_H = -Z_{YH} Y_H \end{cases} \quad (2.4)$	$\begin{cases} X_H = \frac{1}{2}\rho Ld \cdot (m'_y + X'_{vr} + \Delta X'_{vr})Lvr \\ Y_H = \frac{1}{2}\rho Ld \cdot [Y'_v v u  + (Y'_r - m'_x)Lru - C_D[v v  \\ \quad - C_{rY}{}^2 L^2 \{ -(\frac{1}{12} - \frac{r'}{32})r^2 \frac{v}{U} + \frac{r'}{32}r r  \}] \\ Y_H = \frac{1}{2}\rho L^2 d \cdot [ \{ N'_v uv + N'_r Lr u  \} + C_D \left[ \frac{r'}{12} v v  \right. \\ \quad \left. - C_{rN} \{ (\frac{1}{6} - \frac{C_{rN}L}{32} \frac{Lr}{U}) r^2 \frac{v}{U} + L^2 \frac{C_{rN}}{32} r r  \} \right] \\ K_H = -Z_{YH} Y_H \end{cases} \quad (2.4)$