

Korrekturhinweise zum Buch „Technische Dynamik“ 2. Auflage

In den folgenden Gleichungen ist die Drehmatrix elastischer Körper \mathbf{S} durch $\bar{\mathbf{S}}$ zu ersetzen:

(2.123), (2.124), (2.127), (2.132), (2.137), (2.138), (2.157)

In der folgenden Gleichung ist die Drehmatrix starrer Körper \mathbf{S}_r durch \mathbf{S} zu ersetzen:

(2.138)