Seite 48, letzte Zeile: des Tetraeders mit der Höhe h ist statt des Tetraeders ist

Seite 49, 2. Zeile: Für das Flächenelement statt mit der h. Für das Flächenelement

Seite 74, Absatz vor 2.6, 7. Zeile:

durch einen konstanten Trägheitstensor statt durch den Trägheitstensor

Seite 103, Glg. (3.72): $\int_{\mathcal{K}} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \mathbf{dF}_e = \int_{V_0} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \mathbf{k}_0 \, dV_0 + \int_{A_{p0}} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \bar{\mathbf{p}}_0 \, dA_{p0}$ statt

$$\int_{\mathcal{K}} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \mathbf{dF}_e = \int_{V_0} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \mathbf{k}_0 \, dV_0 - \int_{A_{p0}} \boldsymbol{\delta}\mathbf{r}^T \, \bar{\mathbf{p}}_0 \, dA_{p0}$$

Seite 123, 1. Absatz:

Es erscheint naheliegend, das begleitende Dreibein $\underline{\boldsymbol{\varepsilon}}$ im Fall des Bernoulli-Balkens als Basis des querschnittfesten Koordinatensystems aus Bild 4-1 zu verwenden. Das einfache Beispiel eines geraden, tordierten Balkens zeigt aber, daß eine derartige Beschreibung der Bewegung unzureichend ist, [28], S. 5:

statt

Es erscheint naheliegend, das begleitende Dreibein $\underline{\boldsymbol{\varepsilon}}$ im Fall des Bernoulli-Balkens als Basis des querschnittfesten Koordinatensystems aus Bild 4-1 zu verwenden. Dies ist aber nur im Sonderfall torsionsfreier Bewegungen möglich, wie das einfache Beispiel eines geraden, tordierten Balkens zeigt, [28], S. 5:

Seite 160, Glg. (4.187): $\delta\chi_1' = \boxed{\delta w_1'} + w_3' \, \delta w_3'$ statt $\delta\chi_1' = \boxed{\delta w_1} + w_3' \, \delta w_3'$

Seite 176, Glg. (5.40): $\boxed{\mathcal{B}_1(\mathbf{y}) = \left[\frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_x} - \frac{\partial}{\partial x}\left(\frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_{xx}}\right)\right]}$ statt $\boxed{\mathcal{B}_1(\mathbf{y}) = \left[\frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_x} - \frac{\partial}{\partial x}\left(\frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_{xx}}\right)\right]_{x_0}^{x_1}}$

$\boxed{\mathcal{B}_2(\mathbf{y}) = \frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_{xx}}}$ statt $\boxed{\mathcal{B}_2(\mathbf{y}) = \left.\frac{\partial F}{\partial \mathbf{y}_{xx}}\right|_{x_0}^{x_1}}$

Seite 182, Glg. (5.67): $\mathbf{D}_{31} = -2\,\omega \int_0^{\ell} \rho_0 \, A \, \boldsymbol{\Phi}_3 \, \boldsymbol{\Phi}_1^T \, dR_1 = \boxed{-\,\mathbf{D}_{13}^T}$ statt $\mathbf{D}_{31} = -2\,\omega \int_0^{\ell} \rho_0 \, A \, \boldsymbol{\Phi}_3 \, \boldsymbol{\Phi}_1^T \, dR_1 = \boxed{-\,\mathbf{D}_{13}}$

Seite 182, Glg. (5.68): $\mathbf{K}_{31} = -\dot{\omega} \int_0^{\ell} \rho_0 \, A \, \boldsymbol{\Phi}_3 \, \boldsymbol{\Phi}_1^T \, dR_1 = \boxed{-\,\mathbf{K}_{13}^T}$ statt $\mathbf{K}_{31} = -\dot{\omega} \int_0^{\ell} \rho_0 \, A \, \boldsymbol{\Phi}_3 \, \boldsymbol{\Phi}_1^T \, dR_1 = \boxed{-\,\mathbf{K}_{13}}$

Seite 183, Glg. (5.70): $\mathbf{M}_{33} \, \ddot{\mathbf{q}}_3 + \boxed{(\mathbf{K}_{33L}} - \omega^2 \, \mathbf{M}_{33} + \omega^2 \, \mathbf{K}_{geo}) \, \mathbf{q}_3 = \mathbf{h}_3 \, .$ statt

$$\mathbf{M}_{33} \, \ddot{\mathbf{q}}_3 + \boxed{(\mathbf{K}_{33l}} - \omega^2 \, \mathbf{M}_{33} + \omega^2 \, \mathbf{K}_{geo}) \, \mathbf{q}_3 = \mathbf{h}_3 \, .$$

Seite 194, Absatz vor Bild 5-11, 2. Zeile:

Einheitsverschiebungen $u_{A,B} = 1$ statt

Einheitsverschiebungen $= 1$

Seite 197, Glg. (5.116): $\boldsymbol{\varepsilon}^e = \mathbf{B}^e \mathbf{z}^e = \left(\mathbf{B}_L^e + \tfrac{1}{2}\mathbf{B}_N^e\right)\mathbf{z}^e = \mathbf{B}_L^e \mathbf{z}^e + \boxed{\tfrac{1}{2}}\,\mathbf{z}^{e^T} \widehat{\mathbf{B}}_N^e \mathbf{z}^e$ statt

$$\boldsymbol{\varepsilon}^e = \mathbf{B}^e \mathbf{z}^e = \left(\mathbf{B}_L^e + \tfrac{1}{2}\mathbf{B}_N^e\right)\mathbf{z}^e = \mathbf{B}_L^e \mathbf{z}^e + \mathbf{z}^{e^T} \widehat{\mathbf{B}}_N^e \mathbf{z}^e$$

Seite 199, Bild 5-13: $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hdashline 0 & 0 & \cos\gamma_3 & \sin\gamma_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cos\gamma_3 & \sin\gamma_3 \end{bmatrix}$ statt $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hdashline 0 & 0 & \cos\gamma_3 & \sin\gamma_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cos\gamma_3 & \sin\gamma_3 \end{bmatrix}$

Seite 217, Tab. 5.3, Spalte 2: $\mathbf{K}_F$ statt $\mathbf{K}_{Fl}$

in $\left(\mathbf{K}_{Fl} + \mathbf{K}_{F0}\right)\mathbf{z}_F = \mathbf{h}_F + \overline{\mathbf{h}}_F - \mathbf{k}_{F0}$ und $\mathbf{M}_F \ddot{\mathbf{z}}_F + \mathbf{D}_F \dot{\mathbf{z}}_F + \left(\mathbf{K}_{Fl} + \mathbf{K}_{F0}\right)\mathbf{z}_F$

Seite 285, Glg. (6.189): $\mathbf{x}_I^e = \boxed{\begin{bmatrix} \mathbf{d}^e \\ \boldsymbol{\beta}^e \end{bmatrix}}$ statt $\mathbf{x}_I^e = \boxed{\begin{bmatrix} \mathbf{d}^e \\ \boldsymbol{\beta}^s \end{bmatrix}}$

Seite 287, Glg. (6.197): $\overline{\mathbf{g}}^1(\mathbf{x}_I^1) = \begin{bmatrix} d_1^1 & d_2^1 & \boxed{d_3^1} & \beta_1^1 & \beta_2^1 \end{bmatrix}^T = \mathbf{0}$ statt $\overline{\mathbf{g}}^1(\mathbf{x}_I^1) = \begin{bmatrix} d_1^1 & d_2^1 & \boxed{d_2^1} & \beta_1^1 & \beta_2^1 \end{bmatrix}^T = \mathbf{0}$

Seite 306, 2. Absatz, 2. Zeile:

(für constraint forces) statt (für forces)

Seite 413, Glg. (6.671): $\mathbf{A}^i = \mathbf{D}^{t^T} \mathbf{B}^s \mathbf{D}^f \mathbf{A}^j = \mathbf{D}^{i,i^T} \mathbf{B}^i \mathbf{D}^{(n+i-1),(i-1)} \boxed{\mathbf{A}^{i-1}}\ , \quad i = 1,2,\ldots n.$ statt

$$\mathbf{A}^i = \mathbf{D}^{t^T} \mathbf{B}^s \mathbf{D}^f \mathbf{A}^j = \mathbf{D}^{i,i^T} \mathbf{B}^i \mathbf{D}^{(n+i-1),(i-1)} \boxed{\mathbf{A}}\ , \quad i = 1,2,\ldots n$$

Seite 420, Glg. (6.698): $\mathbf{p}^i = \begin{bmatrix} \boxed{\mathbf{h}_a^{i^T}} & \overline{\overline{\xi}}^{i^T} & \mathbf{0} & \overline{\xi}^{i^T} \end{bmatrix}^T$ statt $\mathbf{p}^i = \begin{bmatrix} \boxed{\mathbf{h}_{ges}^{i^T}} & \overline{\overline{\xi}}^{i^T} & \mathbf{0} & \overline{\xi}^{i^T} \end{bmatrix}^T$

Seite 454, Absatz nach Glg. (7.7), 1. Zeile: Koordinatensystem statt Koordinatensystems

Seite 220, Tabelle 5.5, 4. Zeile:

11 Elemente	0.9614	7.037	16.76	33.42	61.39	99.62	147.5	203.6	255.2

statt

11 Elemente	0.9614	7.037	16.67	33.42	61.39	99.62	147.5	203.6	255.2

Seite 272, Glg. (6.130):

$$\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{D}^t \left(\mathbf{T}_t^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_t^t\right) + \tilde{\mathbf{d}}^s\, \mathbf{D}^t \left(\mathbf{T}_r^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_r^t\right) - \mathbf{B}^s\, \mathbf{D}^f \left(\mathbf{T}_t^f\, \boxed{\dot{\mathbf{z}}_{II}^j} + \boldsymbol{\zeta}_t^f\right) - {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\,\mathbf{V}^s + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \mathbf{d}^s\right).$$

statt

$$\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{D}^t \left(\mathbf{T}_t^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_t^t\right) + \tilde{\mathbf{d}}^s\, \mathbf{D}^t \left(\mathbf{T}_r^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_r^t\right) - \mathbf{B}^s\, \mathbf{D}^f \left(\mathbf{T}_t^f + \boldsymbol{\zeta}_t^f\right) \boxed{\dot{\mathbf{z}}_{II}^j} - {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\,\mathbf{V}^s + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \mathbf{d}^s\right).$$

Seite 272, Glg. (6.131):

$$\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{D}^t\, {}^i\dot{\mathbf{V}}^s, \quad \text{wo}$$

$${}^i\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{T}_t^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_t^t + {}^i\tilde{\mathbf{d}}^s \left(\mathbf{T}_r^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_r^t\right) - \mathbf{A}^i\, \mathbf{A}^{jT} \left(\mathbf{T}_t^f\, \boxed{\dot{\mathbf{z}}_{II}^j} + \boldsymbol{\zeta}_t^f\right) - \tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\, {}^i\mathbf{V}^s + \tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, {}^i\mathbf{d}^s\right).$$

statt

$$\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{D}^t\, {}^i\dot{\mathbf{V}}^s, \quad \text{wo}$$

$${}^i\dot{\mathbf{V}}^s = \mathbf{T}_t^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_t^t + {}^i\tilde{\mathbf{d}}^s \left(\mathbf{T}_r^t\, \dot{\mathbf{z}}_{II}^i + \boldsymbol{\zeta}_r^t\right) - \mathbf{A}^i\, \mathbf{A}^{jT} \left(\mathbf{T}_t^f + \boldsymbol{\zeta}_t^f\right) \boxed{\dot{\mathbf{z}}_{II}^j} - \tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\, {}^i\mathbf{V}^s + \tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, {}^i\mathbf{d}^s\right).$$

Seite 414, Glg. (6.677):

$$\boldsymbol{\xi}^i := \begin{bmatrix} \boldsymbol{\xi}^i \\ \hline \mathbf{0} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boxed{-\mathbf{D}^t}\, \boldsymbol{\zeta}_t^t - \tilde{\mathbf{d}}^i\, \mathbf{D}^t\, \boldsymbol{\zeta}_r^t + \mathbf{B}^i\, \mathbf{D}^f\, \boldsymbol{\zeta}_t^f + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\,\mathbf{V}^i + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \mathbf{d}^i\right) \\ -\mathbf{D}^t\, \boldsymbol{\zeta}_r^t + \mathbf{B}^i\, \mathbf{D}^f\, \boldsymbol{\zeta}_r^f + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \boldsymbol{\Omega}^i \\ \hdashline \mathbf{0} \end{bmatrix}$$

statt

$$\boldsymbol{\xi}^i := \begin{bmatrix} \boldsymbol{\xi}^i \\ \hline \mathbf{0} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boxed{\mathbf{D}^t}\, \boldsymbol{\zeta}_t^t - \tilde{\mathbf{d}}^i\, \mathbf{D}^t\, \boldsymbol{\zeta}_r^t + \mathbf{B}^i\, \mathbf{D}^f\, \boldsymbol{\zeta}_t^f + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t \left(2\,\mathbf{V}^i + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \mathbf{d}^i\right) \\ -\mathbf{D}^t\, \boldsymbol{\zeta}_r^t + \mathbf{B}^i\, \mathbf{D}^f\, \boldsymbol{\zeta}_r^f + {}^t\tilde{\boldsymbol{\omega}}^t\, \boldsymbol{\Omega}^i \\ \hdashline \mathbf{0} \end{bmatrix}$$