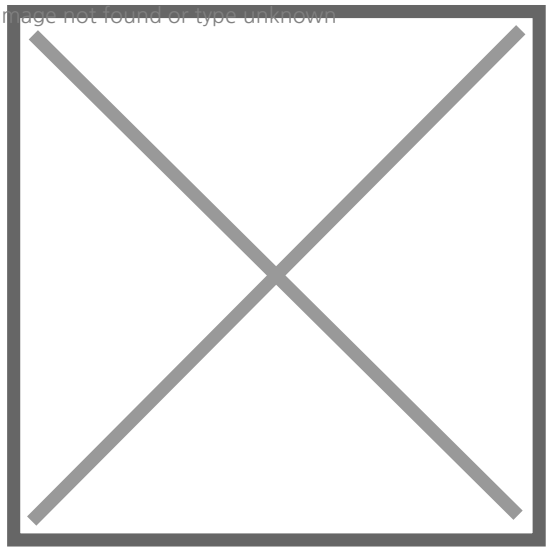
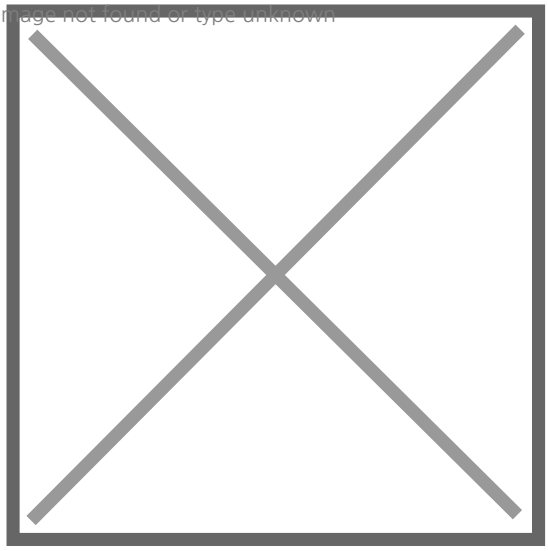
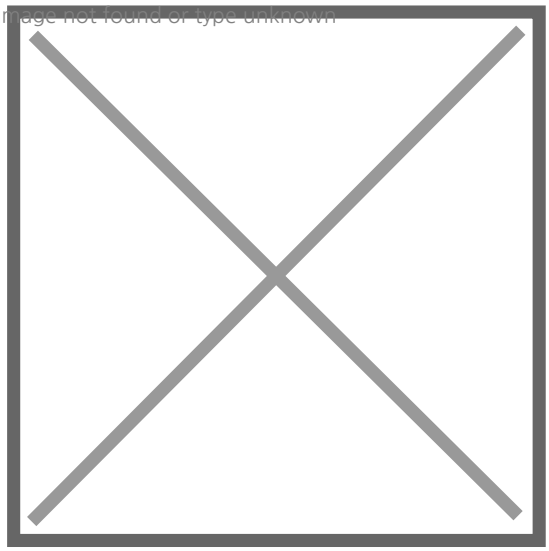
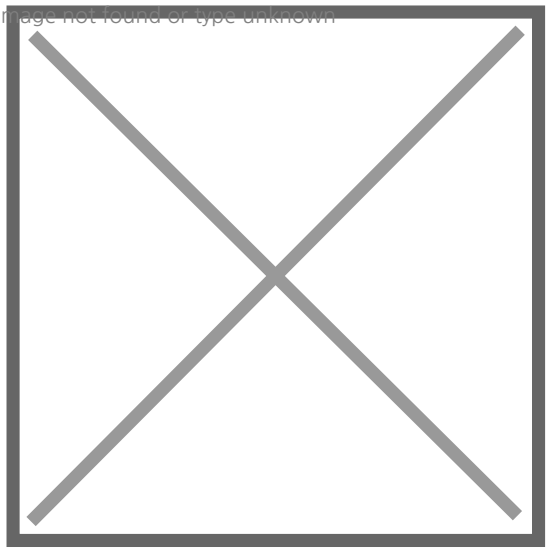
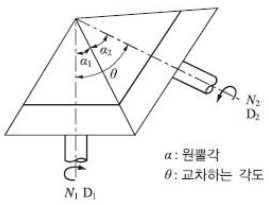
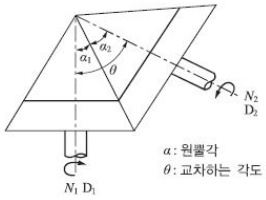
위치	오류유형	수정 전	수정 후
20~20p (3)의 ①	문제-본문	Image not found or type unknown 	Image not found or type unknown 
83~83p [나사를 조이는 힘 1식]	개념,공식-설명	수학공식 $\tan(\alpha+\beta)=\frac{\tan\alpha+\tan\beta}{\tan\alpha\times\tan\beta}$	수학공식 $\tan(\alpha+\beta)=\frac{\tan\alpha+\tan\beta}{1-\tan\alpha\times\tan\beta}$
86~86p (8)의 ③식	개념,공식-설명	$T=Q\frac{\mu\pi d_e+p}{\pi d_e-\mu p}\times\frac{d_e}{2}$	$T=Q\frac{\mu'\pi d_e+p}{\pi d_e-\mu' p}\times\frac{d_e}{2}$
87~87p (10)의 ①	개념,공식-설명	$d_1=\sqrt{\frac{2Q}{\pi\sigma_a}}\,[\mathrm{mm}]$	$d_1=\sqrt{\frac{4Q}{\pi\sigma_a}}\,[\mathrm{mm}]$
115~115p Tip	개념,공식-설명	Tip 크라운풀리 벨트전동에서 벨트와 풀리의 접촉면인 림의 중앙을 곡면으로 하면 벨트의 벗겨짐을 방지하므로 일종의 안전장치 역할을 한다.	Tip 크라운풀리 벨트전동에서 벨트와 풀리의 접촉면인 림의 중앙을 곡면으로 하면 벨트의 벗겨짐을 방지하므로 일종의 안전장치 역할을 한다. (사진 오류로 삭제함)

위치	오류유형	수정 전	수정 후
135~135p (2)	개념,공식-설명		
147~147p (5)의 ③	개념,공식-설명	$= 716,200\frac{H_{PS}}{N}[\mathrm{N \cdot mm}]$ $= 974,000\frac{H_{kW}}{N}[\mathrm{N \cdot mm}]$	$= 716,200\frac{H_{PS}}{N}[\mathrm{kgf \cdot mm}]$ $= 974,000\frac{H_{kW}}{N}[\mathrm{kgf \cdot mm}]$
151~151p (2)의 ②	개념,공식-설명	(2) 원추마찰차(원뿔마찰차) 동일한 평면 내에서 교차하며 회전하는 두 축 사이에 동력을 전달하는 동력전달장치이다. ① 원추마찰차의 회전속도비(i) $i = \frac{w_2}{w_1} = \frac{n_2}{n_1} = \frac{\sin\alpha_1}{\sin\alpha_2}$ 여기서, w_1 : 원동차의 각속도, w_2 : 종동차의 각속도, n_1 : 원동차의 회전수[rpm] n_2 : 종동차의 회전수[rpm], α_1 : 원동차의 원추각[°], α_2 : 종동차의 원추각[°] ② 두 축이 이루는 축각(교차 각도), θ =90[°]인 경우의 속도비(i) $i = \frac{\sin\alpha_2}{\sin(90-\alpha_2)} = \tan\alpha_1 = \frac{1}{\tan\alpha_2}$ $i = \frac{\sin\alpha_2}{\sin(90-\alpha_2)} = \tan\alpha_2 = \frac{1}{\tan\alpha_1}$  	(2) 원추마찰차(원뿔마찰차) 동일한 평면 내에서 교차하며 회전하는 두 축 사이에 동력을 전달하는 동력전달장치이다. ① 원추마찰차의 회전속도비(i) $i = \frac{w_2}{w_1} = \frac{n_2}{n_1} = \frac{\sin\alpha_1}{\sin\alpha_2}$ 여기서, w_1 : 원동차의 각속도, w_2 : 종동차의 각속도, n_1 : 원동차의 회전수[rpm] n_2 : 종동차의 회전수[rpm], α_1 : 원동차의 원추각[°], α_2 : 종동차의 원추각[°]  (2)의 ② 오류로 삭제
160~160p 필수확인문제	문제-본문	밴드 브레이크에서 바퀴의 회전 방향에 따른 조작력(F)을 구하는 식은?	단동식 밴드 브레이크에서 바퀴의 회전 방향에 따른 조작력(F)을 구하는 식은?

위치	오류유형	수정 전	수정 후
161~161p (3)의 ②	문제-본문	$F=\dfrac{2T}{\left(\dfrac{a}{b-\mu c}+\dfrac{a}{b+\mu c}\right)\mu d}[\mathrm{N}]$	$F=\dfrac{2T}{\left(\dfrac{a}{b-\mu c}+\dfrac{a}{b+\mu c}\right)\mu D}[\mathrm{N}]$
162~162p (4)의 ①, ②	개념,공식-설명	① 디스크 브레이크 패드 하나가 수직으로 미는 힘(Q) ② 디스크 브레이크(원판 브레이크)의 제동 토크(T)	① **캘리퍼형** 디스크 브레이크 패드 하나가 수직으로 미는 힘(Q) ② **클러치형** 디스크 브레이크(원판 브레이크)의 제동 토크(T)
162~162p (3)의 ④	개념,공식-설명	$q=\dfrac{4F}{\pi d^2}[\mathrm{N/mm^2}]$	$q=\dfrac{4F}{\pi d^2}[\mathrm{N/mm^2}]$ 여기서, d = 실린더 안지름[mm]
163~163p (5)의 ①	개념,공식-설명	$F=\mu Q=\dfrac{\mu}{\sin\alpha}Q[\mathrm{kgf}]$ 여기서, Q : 축방향으로 가할 하중[kgf], α : 원추 반각[°], μ : 마찰계수	$F=\mu Q=\dfrac{\mu}{\sin\alpha}P[\mathrm{kgf}]$ 여기서, P : 축방향으로 가할 하중[kgf] Q : 마찰면에서 수직하게 작용하는 힘 α : 원추 반각[°] μ : 마찰계수

도서의 오류로 학습에 불편드린 점 진심으로 사과드립니다.
더 나은 도서를 만들기 위해 노력하는 시대교육그룹이 되겠습니다.