



Hieronder staan enkele gesignaleerde fouten in de boek-versie (en pdf-bestand) van augustus 2017. Dit is een 'dynamisch document' en wordt op elk moment dat een fout geconstateerd wordt aangepast.

In de online-versie zijn deze geconstateerde fouten direct verbeterd.

Als u een fout ontdekt, dan kunt u dit mailen naar: info@wageningse-methode.nl.

- Opgave 8b, antwoord: de formule $y = 2\frac{1}{3}x - 15$ ontbreekt in het antwoord
- Opgave 9a, vraagstelling: Bereken de snelheidsvector van A ...
- Opgave 10, antwoord: de lengte van deze vectoren zijn beide $\sqrt{88}$;

$$\cos(\alpha) = \frac{2\sqrt{6} \cdot 2\sqrt{6} + 8 \cdot 8}{\sqrt{88} \cdot \sqrt{88}} = \frac{5}{11}$$
- Opgave 13c, antwoord: $\begin{pmatrix} -7\omega \sin(\omega t) \\ 7\omega \cos(\omega t) \end{pmatrix}$
- Opgave 23, antwoord: $\begin{pmatrix} 0 \\ 10 \end{pmatrix}$
- Opgave 25a, op het hoogste punt als $t = \pi + k \cdot 2\pi$
- Opgave 27a, verschrijving: snelheidsvector moet zijn snelheidsvector
- Opgave 27d, vraag: heeft
- Opgave 34a, stam: Je ziet eenvoudig aan de bewegingsvergelijking dat ...
- Opgave 35b, antwoord: ... dan ook (b, a)
- Opgave 39e, antwoord ... als beeld $(-b, -a)$, de vergelijking wordt uiteindelijk $x^2 = -\frac{4}{9}y^3 - 5\frac{1}{3}y^2 - 16y$
- Opgave 40b, antwoord: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ en $\begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix}$.
-