

「機械現場で役立つ 電気の公式&用語&データ ハンドブック」【正誤表】

P10 下から 6 行目

【誤】・・・し続けといわれています。

【正】・・・し続けたといわれています。

P26 下から 7 行目の例題タイトル

【誤】インダクタンスに・・・

【正】リアクタンスに・・・

P27 1 行目の例題タイトル

【誤】インダクタンスに・・・

【正】リアクタンスに・・・

P39 1 行目

【誤】・・・ $2/3$  ずつ・・・

【正】・・・ $2/3\pi$  ずつ・・・

P41 下から 8 行目

【誤】・・・は線電流の・・・

【正】・・・は線電流  $I_1$  の・・・

P54 下から 6 行目

【誤】(1. 2. 13) 式・・・

【正】(1. 2. 12) 式・・・

P74 6 行目

【誤】、負荷の慣性モーメントを  $J$ ・・・

【正】、負荷の慣性モーメント  $J$ ・・・

P85 下から 5 行目の (1. 3. 27) 式

【誤】  $J = \frac{1}{2}m(R_1 + R_2)$

【正】  $J = \frac{1}{2}m(R_1^2 + R_2^2)$

P86 下から 5 行目の (1. 3. 28) 式

【誤】  $J = \frac{1}{12}m(b+c)$

【正】  $J = \frac{1}{12}m(b^2 + c^2)$

P104 9行目

【誤】  $E_p$  : 並列接続の端子電圧 [V]

【正】 (削除)

P104 11行目

【誤】  $I_p$  : 並列接続の負荷電流 [A]

【正】 (削除)

P105 4行目

【誤】  $E_s$  : 直列接続の端子電圧 [V]

【正】 (削除)

P105 6行目

【誤】  $I_s$  : 直列接続の負荷電流 [A]

【正】 (削除)

P114 下から9行目

【誤】 . . . による接続運転 . . .

【正】 . . . による  $\Delta$  接続運転 . . .

P155 図 2.23

【正】 「D のロータリエンコーダ」から「C の偏差カウンタ」へ向かう矢印の上に「フィードバックパルス」の文字を追加

P169 6行目と8行目

【誤】 . . . を平行して . . .

【正】 . . . を並行して . . .

P186 3行目と12行目の重力加速度の単位

【誤】 [m/s]

【正】 [m/s<sup>2</sup>]

P196 (1) および①のタイトル

【正】 (1) と①のタイトルを入れ替え

P206 表中の「種類」欄

【正】 「外径」と「厚さ」に単位 [mm] を追加