

ページ	行	誤	正
11	7行	$T = J_1 \frac{d\omega_1}{dt} + \frac{1}{K_\theta} (\theta_1 - \theta_2) + J_2 \frac{d\omega_2}{dt} \quad (1.18)$	$T = J_1 \frac{d\omega_1}{dt} + \frac{1}{K_\theta} (\theta_1 - \theta_2), \quad O = J_2 \frac{d\omega_2}{dt} + \frac{1}{K_\theta} (\theta_2 - \theta_1) \quad (1.18)$
	14行	運動方程式は、2慣性体の慣性トルク(右辺の第2項と第5項)、制動トルク(第3項)、ねじりトルク(第4項)および作業トルク(第1項)の合計が、電動機の発生トルクに等しくなることから次式のようになる。	運動方程式は、2慣性体の慣性トルク、制動トルク、ねじりトルクおよび作業トルクから次式のようになる。
	17行	$T = T_F + J_1 \frac{d\omega_1}{dt} + R_\omega \omega_1 + \frac{1}{K_\theta} (\theta_1 - \theta_2) + J_2 \frac{d\omega_2}{dt} \quad (1.19)$	$\left. \begin{aligned} T &= J_1 \frac{d\omega_1}{dt} + R_\omega \omega_1 + \frac{1}{K_\theta} (\theta_1 - \theta_2) \\ T_F &= J_2 \frac{d\omega_2}{dt} + \frac{1}{K_\theta} (\theta_2 - \theta_1) \end{aligned} \right\} (1.19)$
24	5行	$\alpha^2 = e^{-j4\pi/3} = -\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\alpha^2 = e^{j4\pi/3} = -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}$
35	6行	式(1.63)と同様の	式(1.69)と同様の
40	下から2行	ただし、 $\omega_m' = P\theta_m$	ただし、 $\omega_m' = P\theta_m'$
45	式(2.43)	$-(\omega - \omega_m)L_2$	$(\omega - \omega_m)L_2$
51	式(2.64)	$v \rightarrow \dot{E}$	$v \rightarrow \dot{E}$
59	8行	本項ではいかに任意の大きさや位相角度をもつ空間電圧ベクトルを発生させるかを考える。	本項では任意の大きさや位相角度をもつ空間電圧ベクトルいかに発生させるかを考える。
60	図2.20	$\overline{E'(100)}$	$E_1'(100)'$
	下から5行	図 2.21 任意の空間電圧ベクトルの時間配分(図 2.19 に対応) ⁽¹²⁾	図 2.21 任意の空間電圧ベクトルの時間配分(図 2.20 に対応) ⁽¹²⁾
61	式(2.89)	$E' = E'(100) + E'(110)$	$E' = E_1'(100) + E_2'(110)$
71	下から1行	回転子抵抗の算定(r2)	回転子抵抗 r2
72	10行	ここで、 $I_d = -\dot{I}_d, r_1 = R_1, X_d = \omega L_{d1}$:直軸同期リアクタンス、 $X_q = \omega L_{q1}$:横軸同期リアクタンス	ここで、 $I_d = -\dot{I}_d, r_1 = R_1, X_d = -\omega L_{d1}$:直軸同期リアクタンス、 $X_q = -\omega L_{q1}$:横軸同期リアクタンス

ページ	行	誤	正
78	式(3.37)	$T_a = p\omega_m(M_{fa}I_f I_a + M_{sa}I_a^2) \quad (3.37)$ <p>回転角速度は式(3.38)となる,</p>	$T_a = p(M_{fa}I_f I_a + M_{sa}I_a^2) \quad (3.37)$ <p>回転角速度は式(3.36)より式(3.38)となる,</p>
79	2行	3.1.3	3.1.4
96	式(4.4)	$B = I_1 + \frac{(R_2'/\omega_s)^2 + l_2'(l_2' + M)}{(R_2'/\omega_s)^2 + (l_2' + M)^2} \quad (4.4)$	$B = I_1 + \frac{M((R_2'/\omega_s)^2 + l_2'(l_2' + M))}{(R_2'/\omega_s)^2 + (l_2' + M)^2} \quad (4.4)$
104	9行	式(4.40)	式(4.41)
106	式(4.49)	$\begin{bmatrix} \dot{i}_{1a}^* \\ \dot{i}_{1\beta}^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\varphi & -\sin\varphi \\ \sin\varphi & \cos\varphi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{i}_{1r}^* \\ \dot{i}_{1i}^* \end{bmatrix} \quad (4.49)$	$\begin{bmatrix} v_{1a}^* \\ v_{1\beta}^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\varphi & -\sin\varphi \\ \sin\varphi & \cos\varphi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{1r}^* \\ v_{1i}^* \end{bmatrix} \quad (4.49)$
	式(4.50)	$\begin{bmatrix} \dot{i}_{1a}^* \\ \dot{i}_{1b}^* \\ \dot{i}_{1c}^* \end{bmatrix} = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{i}_{1a}^* \\ \dot{i}_{1\beta}^* \end{bmatrix} \quad (4.50)$	$\begin{bmatrix} v_{1a}^* \\ v_{1b}^* \\ v_{1c}^* \end{bmatrix} = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{1a}^* \\ v_{1\beta}^* \end{bmatrix} \quad (4.50)$
109 110	下から3行 8行	式(4.42)	式(4.41)
112	6行	上式を式(4.66), (4.67)に代入して式(4.73)と式(4.74)を得る.	上式に式(4.66), (4.67)を代入して式(4.73)と式(4.74)を得る.
	式(4.80)	$-p\phi_2 \dot{i}_{\delta 1}$ <p>さらに, 式(4.74)を代入すると式(4.81)となる.</p>	$-p\phi_2 \dot{i}_{\delta 2}$ <p>さらに, 式(4.76)を代入すると式(4.81)となる.</p>
113	図4.14		
114	下から10行	式(2.75)	式(4.38)
121	9行	回転子磁束を	回転子磁束として
135	2行	式(5.5)	式(5.6)