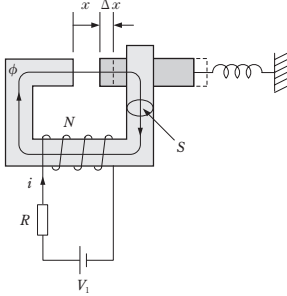
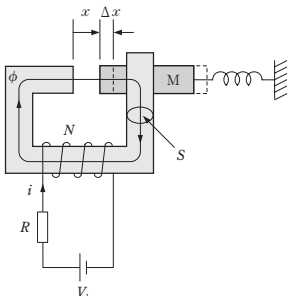


章	頁	行, 図表, 式番号		
2	5	図2.1(a)	誤	B
			正	H
2	12	下2行目	誤	式(2.2)のファラデーの法則は ϕ が i の関数であるから,
			正	ϕ が i の関数であるから, 式(2.2)のファラデーの法則は,
2	21	上3行目 式	誤	$I_2 = \frac{N_2}{N_1} \times I_2 = \frac{100}{200} \times 10 = 5 \text{ A}$
			正	$I_1 = \frac{N_2}{N_1} \times I_2 = \frac{100}{200} \times 10 = 5 \text{ A}$
3	34	式(3.14)右辺 第1式第2項	誤	$\frac{N_2}{N_2}$
			正	$\frac{N_2}{N_1}$
3	40	上2行目	誤	(3.24)
			正	(3.28)
3	41	下8行目(根号の中)	誤	BE^2
			正	BF^2
3	45	上13行目 (解)	誤	(3.30)
			正	(3.31)
3	51	表3.1 $\Delta - \Delta$ 結線 二次巻線電圧	誤	$V_1/\sqrt{3}a$
			正	V_1/a
3	54	図3.19	誤	
			正	
4	64	下5行目	誤	v_1
			正	v
4	64	式(4.3)	誤	$v_1 i_1 dt$
			正	$v idt$

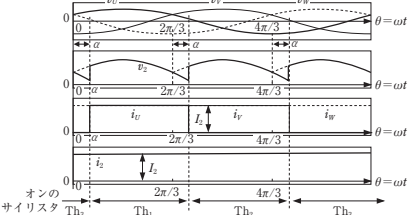
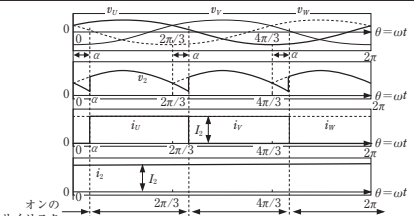
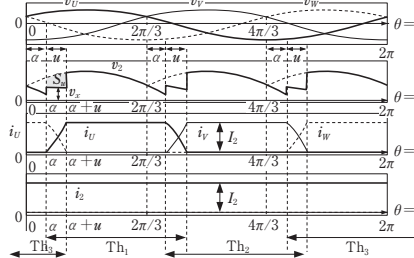
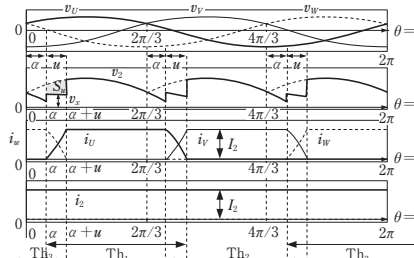
4	64	下1行目	誤	e_1
			正	e
4	65	図4.2	誤	v_1, i_1, e_1, ϕ_1
			正	v, i, e, ϕ
4	65	式(4.4)	誤	$e_1 = N \frac{d\phi}{dt} = v_1$
			正	$e = N \frac{d\phi}{dt} = v$
4	65	式(4.5)	誤	$dW_e = i_1 Nd\phi = i_1 d(N\phi) = i_1 d\lambda$
			正	$dW_e = iNd\phi = id(N\phi) = id\lambda$
4	65	下3行目	誤	電流 i_1 が 0 から i_1 に
			正	電流 i が 0 から i_1 に
4	65	式(4.6) 右辺第2, 第3式	誤	$\int_0^{\phi_1} i_1 d(N\phi) = \int_0^{\lambda_1} i_1 d\lambda$
			正	$\int_0^{\phi_1} id(N\phi) = \int_0^{\lambda_1} id\lambda$
4	65	図4.3 横軸の文字 左から順に	誤	$i_1 \quad i_{11} \quad i_1$
			正	$i \quad i_1 \quad i$
4	66	下4行目	誤	$BS = \phi_1$
			正	$BS = \phi$
4	66	式(4.9)	誤	$Ni_1 = \frac{l_i}{\mu_r S} \phi_1 + \frac{l_g}{\mu_0 S} \phi_1$
			正	$Ni = \frac{l_i}{\mu_r S} \phi + \frac{l_g}{\mu_0 S} \phi$
4	67	式(4.10)右辺第1式	誤	$\frac{1}{2} \frac{l_i}{\mu_r S} \phi_1^2 + \frac{1}{2} \frac{l_g}{\mu_0 S} \phi_1^2$
			正	$\frac{1}{2} \frac{l_i}{\mu_r S} \phi^2 + \frac{1}{2} \frac{l_g}{\mu_0 S} \phi^2$
5	77	下1行目から下2行目	誤	巻線電流 $i = i_0$ のときの可動鉄心 M の位置を $x = 0$ とする, 電流を増加させ $i = i_1 > i_0$ とすると,
			正	可動鉄心 M を $x = 0$ に拘束して, 巻線に電流 $i = i_0$ を流す. 拘束を外すと,
5	83	上11行目 答の式	誤	$\frac{N_2}{\mathcal{R}}$
			正	$\frac{N^2}{\mathcal{R}}$
5	85	下3および4行目	誤	随伴磁界
			正	磁気随伴

5	86	式(5.13) 右辺第2式第2項から第4項	誤	$M i_2 di_1 + L_2 \int i_2 di_2 + M \int di_1 i_2$
			正	$M \left(\int i_2 di_1 + \int i_1 di_2 \right) + L_2 \int i_2 di_2$
5	88	上6行目	誤	式(9)
			正	式(10)
5	88	図問5.1	誤	
			正	
6	93	下4行目	誤	$vB \sin \theta$
			正	$vBl \sin \theta$
6	102	上1行目	誤	1 000
			正	1 500
6	112	下3行目	誤	トルク T_M は
			正	トルク T_M は3相分を考慮して
6	112	式(6.28)	誤	$T_M = \frac{P}{\omega_m} = \frac{pE_0 I_q}{\omega}$
			正	$T_M = \frac{3P}{\omega_m} = \frac{3pE_0 I_q}{\omega}$
6	114	下9行目	誤	$I \cos \varphi = \frac{E_0}{X_s} = \sin \delta$
			正	$I \cos \varphi = \frac{E_0}{X_s} \sin \delta$

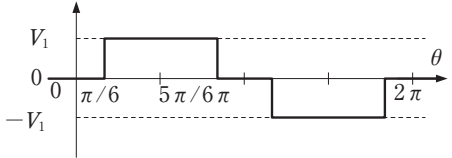
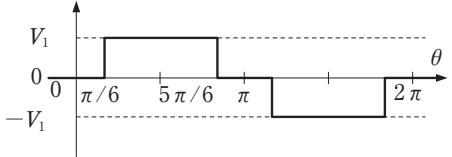
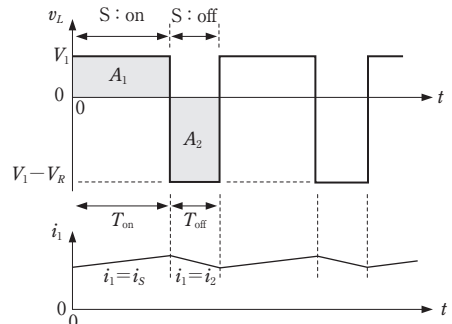
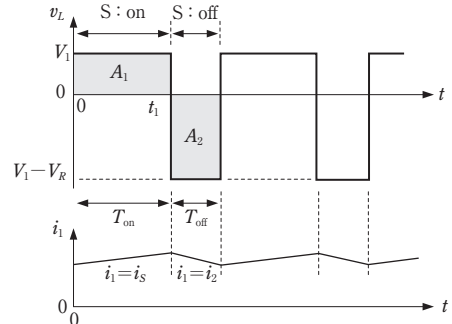
6	114	下7行目	誤	$20 \times 0.8 = \frac{E_0}{1.0} = \sin \delta$
			正	$20 \times 0.8 = \frac{E_0}{1.0} \sin \delta$
6	114	下5行目	誤	$I \cos(\varphi + \delta)$ $= I(\cos \varphi \cos \delta - \sin \varphi \sin \delta) \frac{V}{X_s} = \sin \delta$
			正	$I \cos(\varphi + \delta)$ $= I(\cos \varphi \cos \delta - \sin \varphi \sin \delta) \frac{V}{X_s} \sin \delta$
6	119	図6.24(b)(ii)	誤	(上側の)固定子鉄心
			正	回転子鉄心
6	119	上7行目	誤	トルクにかかる
			正	トルクにかかわる
6	125	図6.28(b)	誤	機械入力 $p_{E_{in}}$
			正	機械入力 $p_{M_{in}}$
6	126	表6.1中および上2行目	誤	界磁抵抗損
			正	界磁損
7	141	下6行目	誤	$I_f = E_0 / pM\omega_{mb}$
			正	$I_f = E_0 / pM\omega_m$
8	153	下7行目	誤	相互誘導係数を M
			正	相互誘導係数を M_f
8	153	式(8.1")	誤	$ \dot{E}_0 = \frac{\omega M I_f}{\sqrt{2}}$
			正	$ \dot{E}_0 = \frac{\omega M_f I_f}{\sqrt{2}}$
8	154	上8行目	誤	$X_M = \omega M$ である.
			正	$X_M = \omega M$, $x = \omega l$ である.
8	157	上4行目	誤	$\tan^{-1} \frac{r}{x_s}$
			正	$\tan^{-1} \frac{r}{X_s}$
8	160	上1行目	誤	Z_s
			正	z_s

8	161	図 8.7(c)	誤	$\dot{E}_{a1} \sin \delta_1 = \dot{E}_{a2} \sin \delta_2$
			正	$E_{a1} \sin \delta_1 = E_{a2} \sin \delta_2$
8	162	上 11 行目	誤	$\dot{E}_{a1} \sin \delta_1, \dot{E}_{a2} \sin \delta_2$
			正	$E_{a1} \sin \delta_1, E_{a2} \sin \delta_2$
8	165	上 1 行目	誤	$\alpha = \tan^{-1} X_s / r$
			正	$\alpha = \tan^{-1} r / X_s$
9	175	式(9.1)右辺第 2 式 分母根号内	誤	$\left(\frac{r_2}{s}\right)^2 + (s\omega l_2)^2$
			正	$\left(\frac{r_2}{s}\right)^2 + (\omega l_2)^2$
9	176	図 9.3(b)	誤	
			正	
9	177	下 6 行目	誤	$3 r_1 I_1^2$
			正	$3 r_1 I_1'^2$
9	177	下 1 行目	誤	$I_2'^2$
			正	$I_1'^2$
9	178	式(9.4)右辺第 2 式 分母根号内	誤	$\frac{3I_{10}^2}{V_{1l}^2} - \frac{1}{R_0^2}$
			正	$\frac{3I_{10}^2}{V_{1l}^2} - \frac{1}{R_0^2}$

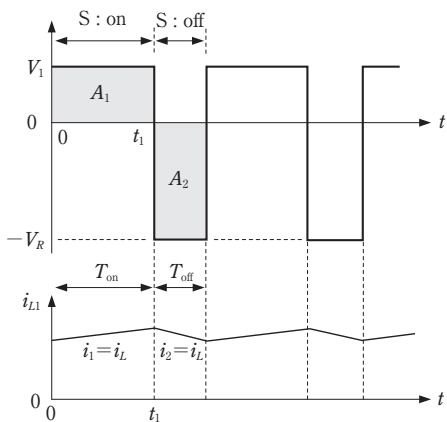
9	186	図 9.7	誤	<p>(a) 滑り-トルク s</p> <p>(b) 滑り-一次電流 s</p>
			正	<p>(a) 滑り-トルク s</p> <p>(b) 滑り-一次電流 s</p>
9	188	下 2 行目	誤	2 倍とトルク
			正	2 倍のトルク
9	189	下 4 行目	誤	極数
			正	極対数
9	189	下 3 行目	誤	$n_m = 2fs/p$
			正	$n_m = fs/p$
10	205	図 10.4(c) 図説	誤	バルブデバイス
			正	バルブデバイス
11	227	図 11.6	誤	
			正	
12	249	下 9 行目	誤	$2\pi/3 < \theta < 2\pi$
			正	$4\pi/3 < \theta < 2\pi$

12	249	式(12.19)右辺 第2, 3式	<p>誤</p> $\frac{3\sqrt{2}}{\pi} V_{ph} \int_{\alpha}^{2\pi/3+\alpha} \cos\left(\theta - \frac{\pi}{3}\right)$ $= \frac{\sqrt{2}}{\pi} V_{ph} \sin \frac{\pi}{3} \cos \alpha$
			<p>正</p> $\frac{3\sqrt{2}}{2\pi} V_{ph} \int_{\alpha}^{2\pi/3+\alpha} \cos\left(\theta - \frac{\pi}{3}\right) d\theta$ $= \frac{3\sqrt{2}}{\pi} V_{ph} \sin \frac{\pi}{3} \cos \alpha$
12	250	図 12.11(b)	<p>誤</p>  <p>(b) 電圧、電流波形</p> <p>正</p>  <p>(b) 電圧、電流波形</p>
12	251	図 12.12(b)	<p>誤</p>  <p>(b) 電圧、電流波形</p> <p>正</p>  <p>(b) 電圧、電流波形</p>

12	251	上 1 行目	誤	Th_2
			正	Th_3
12	251	(12.21)式	誤	$v_x = v_V - \omega l \frac{di_V}{d\theta}$ $i_U + i_V = I_2$
			正	$v_x = v_W - \omega l \frac{di_W}{d\theta}$ $i_U + i_W = I_2$
12	251	(12.22)式	誤	$v_x = \frac{1}{2} \left[(v_U + v_V) - \omega l \frac{d}{d\theta} (i_U + i_V) \right]$ $= \frac{1}{2} (v_U + v_V)$
			正	$v_x = \frac{1}{2} \left[(v_U + v_W) - \omega l \frac{d}{d\theta} (i_U + i_V) \right]$ $= \frac{1}{2} (v_U + v_W)$
12	254	(12.28)式右辺 第 2, 3 式	誤	$\int_a^{2\pi/3+a}$
			正	$\int_a^{\pi/3+a}$
12	254	(12.30)式根号の中	誤	$\int_{\pi/6}^{5\pi/6}$
			正	$\int_0^{2\pi/3}$
12	254	(12.31)式右辺 第 2 式	誤	$\frac{V_2 I_2}{\sqrt{3} V_1 I_{1 \text{ eff}}} \cos \alpha$
			正	$\frac{V_2 I_2}{\sqrt{3} V_1 I_{1 \text{ eff}}}$
12	254	(12.32)式の上の式	誤	$\sqrt{3} V_1 I_{11} = V_2 I_2 = \frac{3\sqrt{2}}{\pi} V_1 I_2$
			正	$\sqrt{3} V_1 I_{11} \cos \alpha = V_2 I_2 = \frac{3\sqrt{2}}{\pi} V_1 I_2 \cos \alpha$
12	256	下 5 行目	誤	を 2 倍して次式となり
			正	の 2 倍となり
12	257	上 2 行目	誤	変圧器は理想変圧器,
			正	変圧器の巻線抵抗および漏れインダクタンスは無視する. また, 磁化曲線は直線と仮定する.
12	258	図問 12.3 図説	誤	センタタップ接続
			正	混合ブリッジ接続

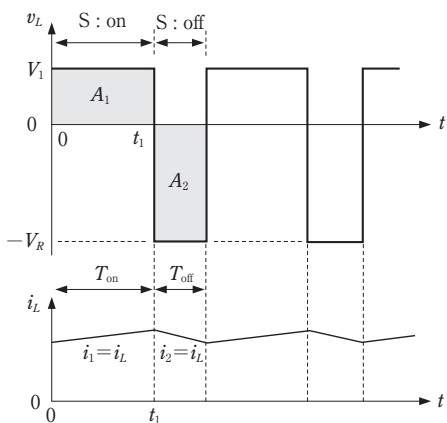
13	271	図 13.9	誤	
			正	
14	278	図 14.2 (b)	誤	 <p>(b) 定常状態での電圧・電流波形</p>
			正	 <p>(b) 定常状態での電圧・電流波形</p>

誤



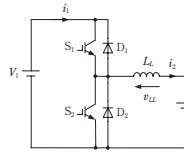
(b) 定常状態での電圧・電流波形

正

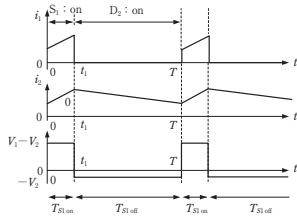


(b) 定常状態での電圧・電流波形

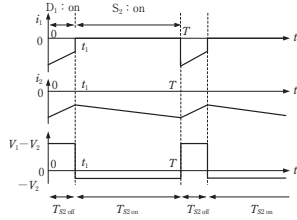
誤



(a) 回路

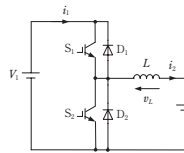


(b) $i_2 > 0$

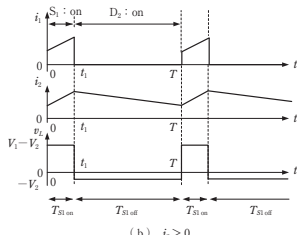


(c) $i_2 < 0$

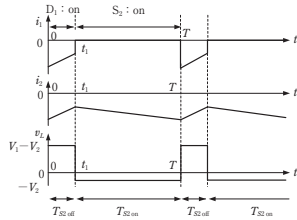
正



(a) 回路



(b) $i_2 > 0$



(c) $i_2 < 0$

15	293	上 5-6 行目	誤	(最高電源周波数が ^s 400 Hz……)
			正	(インバータ出力周波数が最高 400 Hz……)
15	293	上 18 行目	誤	呼ばれる
			正	呼ぶ
索引	314	右段	誤	VVF 電源
			正	VVVF 電源

最新の情報は電気学会ホームページでご確認いただけます

URL : <http://www2.iee.or.jp/ver2/honbu/27-publication/index160.html>

電気学会ホームページ (<http://www.iee.or.jp/>) > 出版物 > 正誤表一覧・補遺