

頁	行	正	誤	備考
2	9-10	パワーエレクトロニクス	パワーエレクトロニス	
4	図 1.2	ロ型の磁気回路の矢印の方向 ←	ロ型の磁気回路の矢印(青色)の方向 →	
5	10	$R_{mm}$ [A/Wb]	$R_{mm}$ [Wb] (単位の間違い)	
〃	脚注 2	トル	(第 1 法則)	
〃	脚注 5	トル	(第 2 法則)	
6	11~	電気回路の電流は、磁気回路において起磁力となる。電気回路において、電流は当然キルヒホッフの電流則に従う。磁気回路における起磁力はキルヒホッフの電圧則に従うことになる。つまり、電流が磁気回路においてキルヒホッフの電圧法則に従うこととなる。電気回路の電圧は、磁気回路において磁束に対応する。磁束は磁気回路においてキルヒホッフの電流則に従う。上記と同様に、電気回路の電圧が磁気回路においてキルヒホッフの電流則に従うこととなる。	「磁気回路と電気回路を比較する．．．．．電圧に関しても同様な関係にある。」	
7	7	磁束密度 $B_r$ を	磁束密度を	
〃	図 1.5	O から $B_m$ の点線の矢印を逆にする。		
〃	下 3	解析が複雑になるなど	解析が複雑なるなど	
8	下 8	空隙の磁束密度 $B_g$ の方向	磁束密度 $B$	

10	式 (1.12)	$\frac{d\phi}{dt} = \frac{d}{dt}(\pi r^2 B \sin 2\pi ft)$	$\frac{d\phi}{dt} = \frac{d}{dt} \pi r^2 B \sin 2\pi ft$	
11	7	鉄芯 (三箇所)	鉄心 (三箇所)	
16	6	$\frac{\partial^2 B}{\partial z^2} =$	$\frac{d^2 B}{dz^2} =$	
〃	9	$B = B_0 e^{(-a-j\alpha)z}$	$B = B_0 e^{(-a+j\alpha)z}$	
19	式(2.6)	$v_1 = \frac{n_1}{n_2} \sqrt{2} R I_2 \sin \omega t$	$v_1 = \frac{n_2}{n_1} \sqrt{2} R I_2 \sin \omega t$	
〃	式 (2.8) の下 1	第 1 項は 2 次側の電流を 1 次側に・・・	第 1 項は 2 次側の電流 1 次側に・・・	
20	下 3	(2.8)式より,	(2.3)式より	
〃	下 2	同上	同上	
〃	〃	第 2 項	第項	
22	2	$V_1 = \left( L_1 - \frac{M^2}{L_2} \right) s I_1 + \frac{M^2}{L_2} V_2$	$V_1 = \left( L_1 - \frac{M^2}{L_2} \right) s I_1 + \frac{M}{L_2} V_2$	
24	6	通常使用	通常の使用	
25	13	鉄芯	鉄心	
26	2	<b>巻鉄芯</b>	<b>巻鉄心</b>	
27	下 5	象の鼻	像の鼻	
28	図 2.12	$r_1 + a^2 r_2 + j(x_1 + a^2 x_2)$	$r_1 + a_2 r_2 + j(x_1 + a^2 x_{22})$	
29	図 2.13	電圧変動率を求める	電圧変動率と求める	

	の図題			
30	解答：2 番目の 式	$q_r = \frac{rp \times 1000}{V_1^2} \times 100, \quad q_x = \frac{xp \times 1000}{V_1^2} \times 100$	$q_r = \frac{rp \times 1000}{V_1} \times 100, \quad q_x = \frac{xp \times 1000}{V_1} \times 100$	
31	式 (2.16) の第 2 式	$W_e = \sigma_e d^2 f^2 B_m^2$	$W_e = \sigma_e d^2 f^2 B_m$	
41	下 2	図 2.21 の	図 2.22 の	
44	図 2.31	D から n'1 を介しての節点 c を大文字に		
46	□ 4	上記の問題 3	上記の問題 1	
50	8	電磁石より	電磁石が	
52	最初の 式	$\frac{\mu_0 S}{2g}$	$\frac{\mu_0}{2S}$	
55	4	部位	部	
〃	5	〃 (二箇所)	〃 (二箇所)	
62	図 3.21 下 2	それが発生する誘導起電力を打ち消すためである.	それを誘導起電力としては打ち消すためである.	
〃	図 3.23	$\beta \pi$ を $\mathbf{E}_s$ と $\mathbf{E}_s$ の交点の角度にする. 黒線のところを $\mathbf{E}_p$ とする.		
78	式 (4.13) のすぐ	機子電流を $\dot{I}_a$	機子電流を $\dot{I}$	

	上		
"	式 (4.13)	$\dot{E}_1 = jx_l \dot{I}_a$	$\dot{E}_1 = jx_l \dot{I}$
79	式 (4.14)	$\dot{E}_t = \dot{E}_0 - jx_q \dot{I}_a$	$\dot{E}_t = \dot{E}_0 - jx_q \dot{I}$
"	式 (4.15)	$\dot{E}_t = \dot{E}_0 - j(x_q + x_l) \dot{I}_a$	$\dot{E}_t = \dot{E}_0 - j(x_d + x_l) \dot{I}_a$
80	図 4.7	直角記号 $\perp$ をトル	
"	図 4.8	"	
82	下 2~1	得られた試験結果から、運転時・・・	得られた特性を持って、運転時・・・
83	9	電機子巻線	電気巻線
84	下 2	遅れ負荷電流が増すと	負荷電流が増すと
88	図 4.15	$-jx_q \dot{I}_q$	$-jx_q \dot{I}_a$
"	図 4.16	突極機と円筒機の記述を入れ替える。(青線が突極機, 黒線が円筒機)	
90	式 (4.33) (4.34)	$\dot{P} = 3\dot{E}_t^* \dot{I}_a$ のように 3 をつける。(4.33)の各項も (4.34)の二つの式も同様	$\dot{P} = \dot{E}_t^* \dot{I}_a$
92	2	電機子電流による	電機子電流のよる
93	式 (4.37)	$I_a = \frac{1}{x_s} \sqrt{E_t^2 + E_0^2 - 2\sqrt{E_t^2 E_0^2 - x_s^2 P^2}}$	$I_a = \frac{1}{x_s^2} \sqrt{E_t^2 + E_0^2 - 2\sqrt{E_t^2 E_0^2 - x_s^2 P^2}}$
"	8	STATCOM	STADCOM

94	2	低周波数から	低周波数にから	
98	1	直流発電機	直流機発電機	
〃	図 5.1	発電機と電動機を入れ替え		
99	下 6	一つ一つ	一つひとつ	
132	8	・・・と呼ぶこと・・・	・・・と呼ばれること・・・	
134	図 6.4	$js\omega l_2$	$js\omega x_2$	
136	図 6.6	$g_0$	$G_0$	
〃	図 6.7	〃	〃	
153	4, 式 (6.23) とその 直下の 行	$P_{L2}$ (三箇所)	$P_{2L}$ (三箇所)	
〃	下 9	相回転が逆になるように	相回転が逆なるように	
157	1	図 6.22(b)は,	図 6.22 の右図は	
165	下 8	非常に多くの用途に使用・・・	非常に多くの用途使用・・・	
〃	下 6	・・・用いられる自己ターンオフ・・・	・・・用いられる. 自己ターンオフ・・・	
179	下 11	するものがある. (改行) 前者は,	するものがある. 前者は,	
187	写真 8.2 中, 写真 8.3 図題 2	鉄芯	鉄心	

191	11-12	(削除)	また,リアクタンス・・・大きい.	
192	6	磁気浮上列車などに使用・・・	磁気浮上列車などの使用・・・	
199	下1	複素数表示	複素表示	
204	左段3	鉄芯	鉄心	
205	左段6	巻鉄芯	巻鉄心	