

電力システム工学の基礎

※本正誤表は刷数毎に掲載しております。

お手元の刷数をご確認の上、その【刷数以降の全ての正誤表】をご覧ください。

初版第 1 刷の正誤表 (2012 年 8 月) -----

p 2 9 例題解答 2 行目

誤

$$= \{R_1 + j\omega(L_1 - \frac{M_{12}^2}{L_2})\dot{I}_1\} + j\omega \frac{M_{12}^2}{L_2^2} L_2 (\dot{I}_1 + \frac{L_2}{M_{12}} \dot{I}_2)$$

正

$$= \{R_1 + j\omega(L_1 - \frac{M_{12}^2}{L_2})\}\dot{I}_1 + j\omega \frac{M_{12}^2}{L_2^2} L_2 (\dot{I}_1 + \frac{L_2}{M_{12}} \dot{I}_2)$$

p 2 9 例題解答 4 行目

誤

$$= \{R_1 + j\omega(L_1 - \frac{M_{12}^2}{L_2})\dot{I}_1\} + j\omega r^2 L_2 (\dot{I}_1 + \frac{\dot{I}_2}{r})$$

正

$$= \{R_1 + j\omega(L_1 - \frac{M_{12}^2}{L_2})\}\dot{I}_1 + j\omega r^2 L_2 (\dot{I}_1 + \frac{\dot{I}_2}{r})$$

p 3 4 7 行目

誤

となり、一側、二次側の容量の基準値は・・・

正

となり、一次側、二次側の容量の基準値は・・・

p 4 1 3 行目から

誤

$$(VA)_{base} = Z_{base} V_{base}^2$$

すなわち

$$Z_{base} = \frac{(VA)_{base}}{V_{base}^2} \quad (3.26)$$

正

$$(VA)_{base} = \frac{V_{base}^2}{Z_{base}}$$

すなわち

$$Z_{base} = \frac{V_{base}^2}{(VA)_{base}} \quad (3.26)$$

p 6 0 12 行目

誤

機械の入力と電気の入力・・・

正

機械の入力と電気の出力・・・

p 7 9 図 6.5

誤：第一象限 SC 入、ShR 入

正：第一象限 SC 切、ShR 入

p 8 7 (7.6) 式

誤

$$\Delta P_B = K_B \Delta F + \Delta P_T \quad (7.6)$$

正

$$\Delta P_B = K_B \Delta F - \Delta P_T \quad (7.6)$$

p 8 8 解答 (7.8) 式

誤

$$\begin{aligned} \Delta P_A &= \Delta G_A - \Delta L_A = K_A \Delta F + \Delta P_T \\ \Delta P_B &= \Delta G_B - \Delta L_B = K_B \Delta F + \Delta P_T \end{aligned} \quad (7.8)$$

正

$$\begin{aligned}\Delta P_A &= \Delta G_A - \Delta L_A = K_A \Delta F + \Delta P_T \\ \Delta P_B &= \Delta G_B - \Delta L_B = K_B \Delta F - \Delta P_T\end{aligned}\quad (7.8)$$

p 9 0 図 7. 5

誤 EDC

正 ELD

注：これは間違いではなく、両方の用語が用いられる。ただ、本文中では ELD が用いられているので、用語を統一するものである。

本文中の ELD を EDC に変えても、問題はない

p 1 0 2 4 章 4. 2

誤

$$\begin{aligned}P_{1S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot \cdot\} = 1.25e_1f_2 - 1.25e_2f_1 \\ P_{2S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot \cdot\} = 1.25e_2f_1 - 1.25e_1f_2 + e_2f_3 - e_3f_2 \\ Q_{2S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot \cdot\} = 1.25e_1e_2 + 1.25f_1f_2 - 2.16e_2^2 - 2.16f_2^2 + e_2e_3 + f_2f_3 \\ P_{3S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot + (-j2.9)(e_3 + \cdot \cdot)\} = e_3f_2 - e_2f_3 + 2.0e_3f_4 - 2.0e_4f_3 \\ Q_{3S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot + (-j2.9)(e_3 + \cdot \cdot)\} = e_2e_3 + f_2f_3 - 2.9e_3^2 - 2.9f_3^2 + 2.0e_3e_4 + 2.0f_3f_4\end{aligned}$$

正

$$\begin{aligned}P_{1S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot \cdot\} = -1.25e_1f_2 + 1.25e_2f_1 \\ P_{2S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot \cdot\} = -1.25e_2f_1 + 1.25e_1f_2 - e_2f_3 + e_3f_2 \\ Q_{2S} &= \text{Im}\{\cdot \cdot \cdot\} = -1.25e_1e_2 - 1.25f_1f_2 + 2.16e_2^2 + 2.16f_2^2 - e_2e_3 - f_2f_3 \\ P_{3S} &= \text{Re}\{\cdot \cdot + (-j2.9)^*(e_3 + \cdot \cdot)\} = -e_3f_2 + e_2f_3 - 2.0e_3f_4 + 2.0e_4f_3 \\ Q_{3S} &= \text{Im}\{\cdot \cdot + (-j2.9)^*(e_3 + \cdot \cdot)\} = -e_2e_3 - f_2f_3 + 2.9e_3^2 + 2.9f_3^2 - 2.0e_3e_4 - 2.0f_3f_4\end{aligned}$$

p 1 0 4 6 章 6. 1 (1)

誤

$$\tan \theta = \sqrt{1 - \frac{1}{\cos^2 \theta}} = 0.20$$

正

$$\tan \theta = \sqrt{\frac{1}{\cos^2 \theta} - 1} = 0.20$$

初版第 2 刷の正誤表 (2017 年 10 月) -----

p 7 15 行目

誤

1885 年に

正

1896 年に