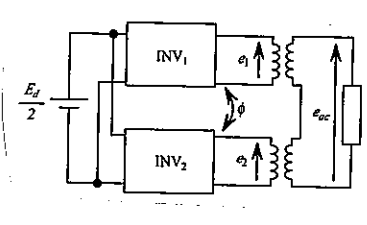
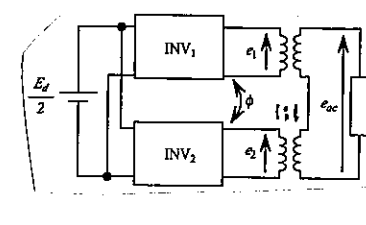
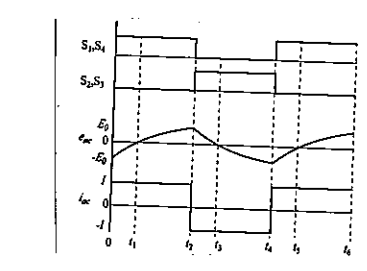
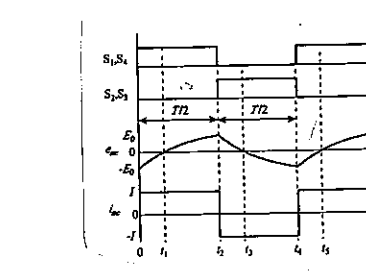
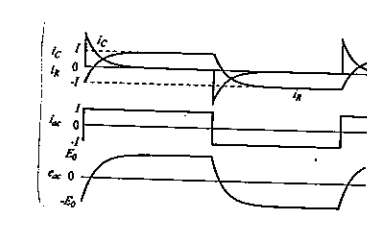
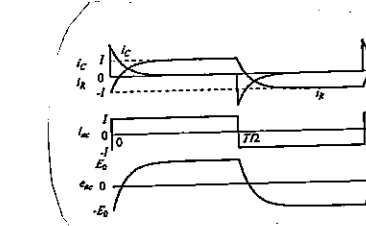
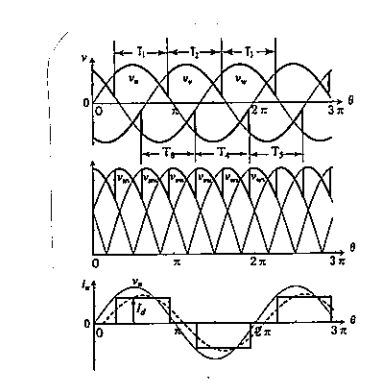
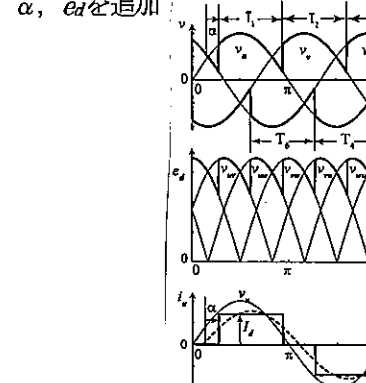
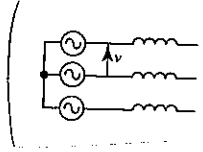
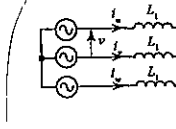
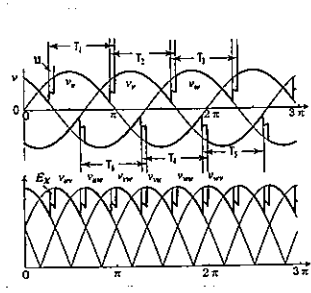
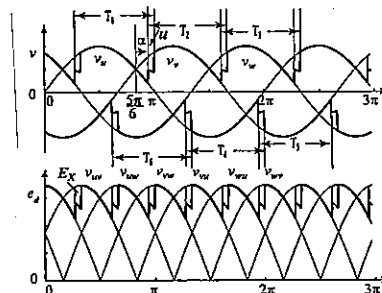
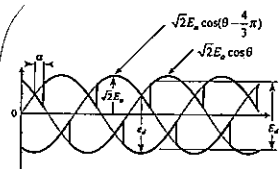
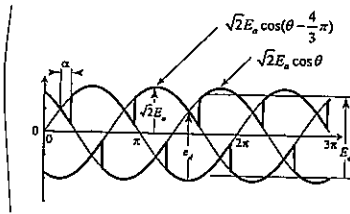


頁	場所	誤	正
2	図 1.4	縦軸・横軸の説明がない	縦軸に電流(I), 横軸に電圧(V)を追加
55	式 (3.4)	$i_{ac} = \frac{E_d}{R} (1 - \varepsilon^{-\frac{R}{L}t}) + I_0 \varepsilon^{-\frac{R}{L}t}$	右辺第1項に“-”を追加 $i_{ac} = -\frac{E_d}{R} (1 - \varepsilon^{-\frac{R}{L}t}) + I_0 \varepsilon^{-\frac{R}{L}t}$
57	図 3.3	E および $-E$	Ed および $-Ed$
61	図 3.7(a)		変圧器の巻数比 1:1 を追加 
61	5行目	…フーリエ展開を示すと,	フーリエ展開を示す. $\theta = \omega t$ に置換して表示すると,
61	式 (3.8)	$e(\theta)$	$e_{ac}(\theta)$
64	図 3.9(b)		
64	4行目	v_{ac}	e_{ac}
65	式 (3.13) の次の行	E_0	$-E_0$
65	図 3.10		
74	式 (3.31) の次の行	…の1周期に渡る…	…の1周期 T に渡る…
83	図 4.5	\hat{i}_d, I_d	\hat{i}_d, I_0
89	図 4.15		α, e_d を追加 
93	式 (4.21) の次の行	ただし, 次の条件式が…	いま, 図 4.20 の $5/6\pi + \alpha$ の時点をも時間軸の原点($t=0$)とすると, 次の条件式が…

93	図 4.19		L_1, i_u, i_v, i_w の表示を追加	
94	式 (4.22) の第2式	$i_v = I_d - i_v$	$i_u = I_d - i_v$	
94	式 (4.23)	$u = -\alpha + \cos^{-1} \left(\cos \alpha - \frac{2\omega L_1}{V} \right)$	$u = -\alpha + \cos^{-1} \left(\cos \alpha - \frac{\sqrt{2}\omega L_1 I_d}{V} \right)$	
94	図 4.20		α, e_d を追加. u をイタリック体に変更	
99	図 4.28		e_d, E_d の矢印を変更	
104	式 (5.1)	\int の範囲 $0 \sim \alpha$	$\alpha \sim \pi$	
104	図 5.3	v_{ac}	v_o	
117	図 6.6 右図	(図中の文字化け) □ i_1, i_2, i_0	θ I_1, I_2, I_0	
118	図 6.7 右上	(図中の文字化け) 3□	3ϕ	
119	式 (6.11) の下	* の位置 三相の電流指令値 I_1^* ($i_{1u}^*, i_{1v}^*, i_{1w}^*$)	* の位置を修正 (数式中に合わせる) 三相の電流指令値 I_1^* ($i_{1u}^*, i_{1v}^*, i_{1w}^*$)	
123	図 6.11 右端	蓄電池	蓄電池	
129	式 (7.6) の下辺	分母 (V_1) が $\sqrt{\quad}$ 記号に含まれている $THD = \frac{\sqrt{V_2^2 + V_3^2 + \dots}}{V_1}$	分母 (V_1) を $\sqrt{\quad}$ 記号から外す $THD = \frac{\sqrt{V_2^2 + V_3^2 + \dots}}{V_1}$	
133	式 (7.33) 右辺	0	0 (太字)	
134	式 (7.43) 右辺	0	0 (太字)	

最新の修正情報は、弊社ウェブサイト (<http://www.asakura.co.jp/books/isbn/978-4-254-22039-1/>) の正誤表を参照ください。