

正誤情報

このたびは森北出版株式会社発行の書籍をお買い求めいただき、誠にありがとうございました。下記の書籍につきまして誤りのある箇所がございましたので、お詫びし訂正させていただきます。

2021年4月9日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

タイトル

メカトロニクスの基礎

正誤対象

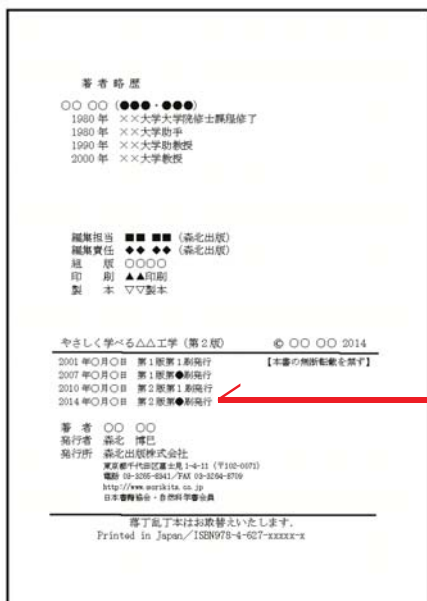
お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。正誤表内の一番左に「対応刷数」という列がございます。該当する刷数の訂正情報をご参照下さい。

なお、刷数につきましては下記「刷数の調べ方」をご参照ください。

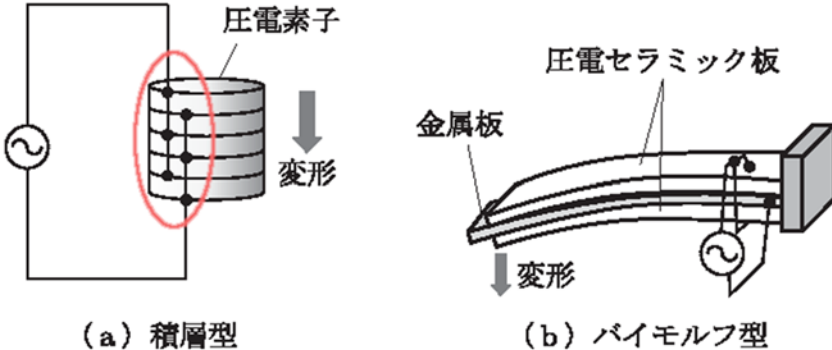
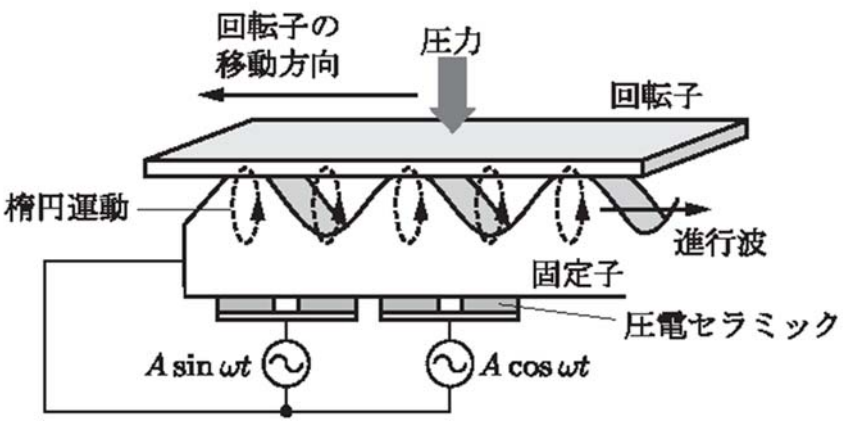
お持ちの本の刷数				
1	対応刷数	1	より	3 までをご参照ください
2	対応刷数	2	より	3 までをご参照ください
3	対応刷数	3		をご参照ください
それ以降				現在把握している訂正情報はございません

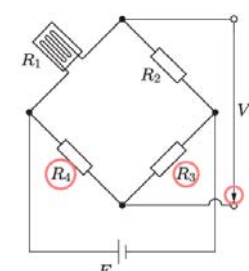
刷数の調べ方

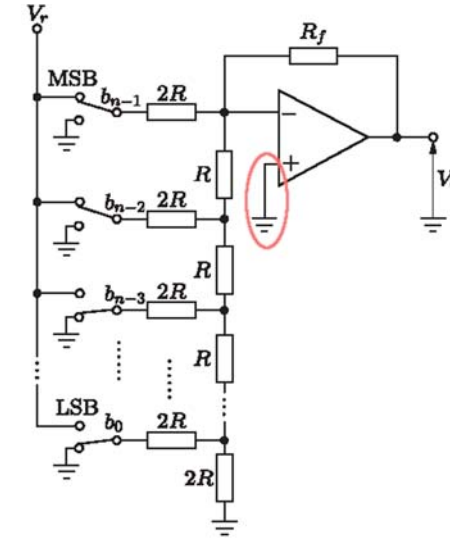
本の一番後ろのページ(広告等除く)に下図のようなページがございます。ご参照いただき、お持ちの本の刷数をお調べください。



日付の最も新しい行に記載された数字がお持ちの本の刷数となります

対応刷数	頁	行数, 図・表・式番号	誤	正
1	14	3行目	…電圧を n 倍すれば, 回転数も n 倍となる. …	…電圧の <u>変化量は回転数の変化量に比例する</u> . …
1	19	3行目	…, 矢印の方法に回転させる.	…, 矢印の <u>方向</u> に回転させる.
2	26	図 2.26	右図のように	 <p>(a) 積層型</p> <p>(b) パイモルフ型</p>
2	27	2.5.3 2~7行目	<p>…これにより, <u>その部分の固定子は上下に振動する. 隣の圧電セラミックとは位相差があり, これにより固定子表面に波が生じる. 固定子の振動は次第に移動していくので, 固定子表面の波は進行波となる. 回転子はある一定の圧力で固定子に押し付けられているが, 固定子の進行波とは逆方向に移動する. このような原理で超音波アクチュエータは動く. 音が静かであるなどの特徴があり, 形が比較的…</u></p>	<p>…これにより, <u>固定子には定在波が生じるが, 別の圧電セラミックにも位相がずれた交流電圧をかけると, 二つの定在波の合成として固定子上に進行波が生じる. このとき固定子表面上の点は, 図のように楕円運動している. 回転子はある一定の圧力で固定子に押し付けられており, 楕円運動に伴う摩擦力により固定子の進行波とは逆方向に移動する.</u></p> <p><u>超音波アクチュエータは静音性などの特徴があり, 形が比較的…</u></p>
2	27	図 2.27	右図のように	
1	31	図 2.34(b)	<u>フラップ</u> を押す	<u>スプール</u> を押す

1	36	式(3.1)	$m = dz$	$m = \frac{d}{z}$
2	37	12行目	… $F = T_L / r_M$ だから, …	… $F = T_L / r_L$ だから, …
1	38	3.2.4項 3行目	…慣性モーメント J_L の負荷を角速度 $\dot{\theta}_L$ で…	…慣性モーメント J_L の負荷を角加速度 $\ddot{\theta}_L$ で…
1	39	3.2.5項 6行目	…を微分して <u>最小値を求めれば</u> , …	…を λ で微分して <u>$dT_m / d\lambda = 0$ となる λ を求めると</u> , …
3	41	式(3.19)	$z_f = z_c + 2z_p$	$z_f = z_s + 2z_p$
3	41	10~11行目	式(3.20)は、太陽歯車と遊星歯車の基準円の接点における速度成分についての式、式(3.21)は、遊星歯車と内歯車の基準円の接点における速度成分の式である。	式(3.20)は、遊星歯車と内歯車の基準円の接点における速度成分についての式、式(3.21)は、太陽歯車と遊星歯車の基準円の接点における速度成分の式である。 ※赤文字部分と青文字部分を入れ替え
1	49	図4.5 (a)(b)	ゲイソ	ゲイン
1	58	式(4.10)	$\left \frac{x_r}{\alpha_1} \right = \frac{(1/\omega_n)^2}{\sqrt{(1-\lambda^2)^2 - (2\zeta\lambda)^2}}$	$\left \frac{x_r}{\alpha_1} \right = \frac{(1/\omega_n)^2}{\sqrt{(1-\lambda^2)^2 + (2\zeta\lambda)^2}}$
1	58	式(4.11)	$\phi = -\tan^{-1} \frac{2\zeta\lambda}{1-\lambda^2} - 180$	$\phi = -\tan^{-1} \frac{2\zeta\lambda}{1-\lambda^2}$
1	58	式(4.12)	$20 \log \left \frac{x_r}{\alpha_1} \right \omega_n^2 = 20 \log \frac{1}{\sqrt{(1-\lambda^2)^2 - (2\zeta\lambda)^2}}$	$20 \log \left \frac{x_r}{\alpha_1} \right \omega_n^2 = 20 \log \frac{1}{\sqrt{(1-\lambda^2)^2 + (2\zeta\lambda)^2}}$
1	63	式(4.17)	$V = \left(\frac{\Delta R_1}{R_1} - \frac{\Delta R_2}{R_2} + \frac{\Delta R_3}{R_3} - \frac{\Delta R_4}{R_4} \right) E$	$V = \left(\frac{\Delta R_1}{R_1} - \frac{\Delta R_2}{R_2} + \frac{\Delta R_3}{R_3} - \frac{\Delta R_4}{R_4} \right) \frac{E}{4}$
1	63	図4.30	右図のように	

1	67	5.1 3行目	… <u>アナログ</u> コンピュータを…	…コンピュータを…
1	70	下から 3行目	…基本的には <u>非</u> 反転増幅回路と…	…基本的には反転増幅回路と…
1	71	式(5.7)	$V_o - \frac{I_1 + I_2 + \dots + I_n}{R_f} = \dots$	$V_o = -(I_1 + I_2 + \dots + I_n) R_f = \dots$
1	71	式(5.8)	$V_o = - \left\{ \frac{R_3}{R_1} V_1 - \frac{R_4 (R_1 + R_3)}{R_1 (R_2 + R_4)} \right\}$	$V_o = - \left\{ \frac{R_3}{R_1} V_1 - \frac{R_4 (R_1 + R_3)}{R_1 (R_2 + R_4)} V_2 \right\}$
2	79	図 5.17 キャプション	(a) 信号周期がサンプリング周波数と同じ場合 (b) 信号周期がサンプリング周波数の 1.5 倍の場合	(c) <u>サンプリング</u> が信号の周波数と同じ場合 (d) <u>サンプリング</u> が信号の周波数の 1.5 倍の場合
3	80	9行目	… <u>4095</u> 個の区間に分割するので, 20 / <u>4095</u> …	… <u>4096</u> 個の区間に分割するので, 20 / <u>4096</u> …
2	85	図 5.25	右図のように	
2	89	7行目	…流れると, <u>IR^2</u> [J]のジュール熱…	…流れると, <u>IR</u> [J/s]のジュール熱…
2	124	式(8.5)	$\dots = \frac{F(s)}{s} - f^{(-1)}(0)$	$\dots = \frac{F(s)}{s} + \frac{f^{(-1)}(0)}{s}$
1	130	図 8.11 上	(縦軸の単位) ゲイン[db]	ゲイン[db]
1	133	1行目	…この <u>a</u> をゲイン余裕, ϕ を位相余裕とよぶ. …	…このとき, <u>$20 \log_{10} a$</u> [dB] をゲイン余裕, <u>ϕ</u> [deg] を位相余裕とよぶ. …

1	134	12行目	…積分動作は系の <u>応答を遅くする</u> ことが…	…積分動作は系の <u>安定度を悪化させる</u> ことが…
---	-----	------	------------------------------	--------------------------------