

# 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。

2019年11月25日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

## タイトル

# 入門 インバータ工学

## 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 刷	対応刷数 1 をご参照ください
それ以降	2刷用,3刷以降用の正誤表もご参照ください

## 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。

著者略歴  
〇〇 〇〇 (●●●●・●●●●)  
1980年 ××大学大学院修士課程修了  
1980年 ××大学助手  
1990年 ××大学助教授  
2000年 ××大学教授

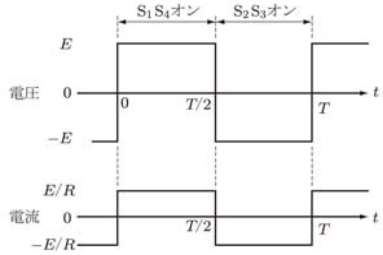
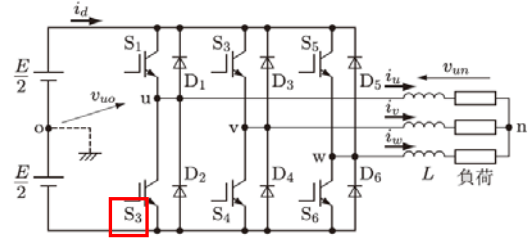
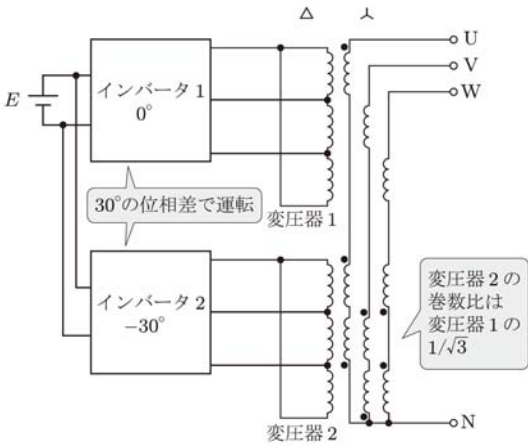
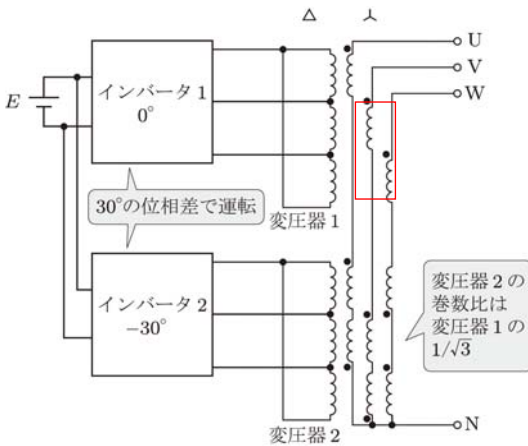
編集担当 ■■■■■ (森北出版)  
編集責任 ◆◆◆◆ (森北出版)  
紙 版 ○○○○  
印 刷 ▲▲印刷  
製 本 ▼▼製本

やさしく学べる△△工学 (第2版) © 〇〇 〇〇 2014  
2001年〇月〇日 第1版第1刷発行 【本書の権利転載を禁ず】  
2007年〇月〇日 第1版第〇刷発行  
2010年〇月〇日 第2版第1刷発行  
2014年〇月〇日 第2版第〇刷発行

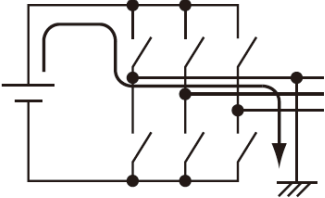
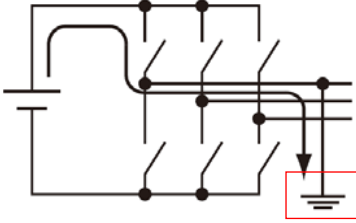
著 者 〇〇 〇〇  
発行者 森北 博巳  
発行所 森北出版株式会社  
東京都千代田区富士見1-4-11 (〒100-0072)  
電話 03-3295-8441 / FAX 03-3294-8709  
http://www.morikita.co.jp  
日本書籍協会・自然科學者協会

※丁乱丁本はお取替えいたします。  
Printed in Japan / ISBN978-4-627-xxxx-x

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	7	下から1行目	…ほぼ一定の $E$ となる. …	…ほぼ一定の <u>値</u> となる. …
1	12	図 2.2		 <p style="text-align: center;">電圧</p> <p style="text-align: center;">電流</p> <p style="text-align: center;"><math>S_1S_4</math> オンと <math>S_2S_3</math> オンは同じ幅</p>
1	15	5行目	…したがって, 電源にコンデンサを並列に接続することにより,	…したがって, コンデンサを並列に接続することにより,
1	17	図 2.8		$S_2$
1	24	脚注	接地電位は高抵抗を介して接地と接続する. …	接地相は高抵抗を介して接地と接続する. …
1	28	図 3.9		

1	29	図 3.11		
1	35	10 行目	…商用周波数で放電を繰り返して点灯している.	…商用周波数で <u>プラスマイナス</u> の放電を繰り返して点灯している.
1	39	6 行目	… <u>図 3.27</u> に示すように,	… <u>図 3.27(b)</u> に示すように,
1	39	図 3.27(a)	2 電源の V 結線	V 結線の 2 電源
1	42	表 4.1	回路記号・バイポーラトランジスタ	
1	48	図 4.9	(2 箇所) リアクトル	インダクタンス
1	51	下から 2 行目	…したがって、飽和するとインダクタンスが…	… <u>磁気飽和</u> するとインダクタンスが…
1	53	図 4.15		

1	59	下から 1~2行 目	…通常使用時の 100 倍から 1000 倍の電流が瞬時に流れる. …	…通常使用時の <u>10 倍</u> から <u>100 倍</u> の電流が瞬時に流れる. …
1	60	下から 3行目	…突入電流はブレーカの動作, ヒューズの溶断,	…突入電流はブレーカの <u>遮断</u> 動作, ヒューズの溶断,
1	64	下から 5行目	このように負荷を低下させて, どのような…	このように <u>負荷軽減曲線により</u> 負荷を低下させて, どのような…
1	68	5.1(2) 1行目		オンするために立ち上がりの早い正の電圧または電流を出力し, オフするた めに出力を負の電圧または電流にする.
1	88	表 6.1	<p>短絡の状態-地絡</p> 	
1	92	表 6.3	<p>上限温度の例-リアクトル, トランスなどの巻物 F 種, H 種, などの絶縁階級で決める.</p>	F 種, H 種, などの <u>耐熱クラス</u> で決める.
1	128	12 行目	$E_{NOB} = -\frac{E}{2} + \frac{Z}{2} \cdot I = \frac{E}{6}$	$E_{NOB} = -\frac{E}{2} + \frac{Z}{2} \cdot I = -\frac{E}{6}$
1	129	下から 6 行目	$V_{ave} = \frac{1}{T} \int_0^T v dt = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} E v d\theta = 0$	$V_{ave} = \frac{1}{T} \int_0^T v dt = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \underline{E} d\theta = 0$
1	130	4 行目		
1	130	8 行目	$V_{eff} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v(\theta)^2 d\theta} = \dots$	$V_{eff} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} v^2 d\theta} = \dots$
1	130	下から 2 行目	$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T v^2(t) dt} = \dots$	$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T \{v(t)\}^2 dt} = \dots$

1	131	図 8.5	<p>電圧 <math>e</math> 電流 <math>i</math> 位相差 <math>\theta</math> 瞬時電力波形 <math>p</math> 周期は <math>T/2</math></p>	<p>電圧 <math>e</math> 電流 <math>i</math> 位相差 <math>\theta</math> 瞬時電力波形 <math>p</math> 周期は <math>T/2</math></p>
1	132	9 行目	$Q = V \cdot I \sin \theta$	$Q = \underline{E} \cdot I \sin \theta$
1	132	表 8.1 単相交流 - 力率	$\cos \theta = P / P_s$	$\cos \theta = P / S$
1	133	12 行目	$S = V_{rms} \cdot I_{rms}$	$S = \underline{E} \cdot \underline{I} = V_{rms} \cdot I_{rms}$
1	133	14 行目	$PF = \frac{P}{S} = \frac{P}{V_{rms} \cdot I_{rms}}$	$PF = \frac{P}{S} = \frac{P}{\underline{E} \cdot \underline{I}}$
1	135	図 8.6	<p>赤枠内</p>	
1	135	4 行目	ここで、 $v = \sqrt{2}V \sin \omega t$ は交流電圧の波高値である。…	ここで、 $\underline{\sqrt{2}V}$ は交流電圧の波高値である。…

1	136	図 8.8	<p>この期間は <math>v &gt; e_d</math> なので コンデンサを充電する</p> <p>この期間は <math>v &lt; e_d</math> なので コンデンサから放電する</p>	<p>この期間は <math>v &gt; e_d</math> なので コンデンサを充電する</p> <p>この期間は <math>v &lt; e_d</math> なので コンデンサから放電する</p>
1	139	図 8.12		<p>交流電圧の波高値</p> <p><math>\frac{I_R}{4f \cdot C}</math></p> <p>コンデンサ入力型</p> <p>チョーク入力型</p> <p>電流不連続</p> <p>電流連続</p> <p><math>r_L I_R</math></p> <p>直流電圧</p> <p>直流電流 <math>I_L</math></p>
1	139	8.3.4 6行目	$E_d = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \sin \theta d\theta = \frac{2\sqrt{2}}{\pi} V$	$E_d = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \sqrt{2} V \sin \theta d\theta = \frac{2\sqrt{2}}{\pi} V$
1	139	下から 3行目	入力の皮相電力は $V \cdot I_{ACrms} = V \cdot I_R$ なので、…	入力の皮相電力は $V \cdot I_{ACrms}$ なので、…
1	140	5~6行 目	交流電源	交流電圧
1	149	図 9.3	<p>電源と電力をやり取り</p> <p>モータを回すための電力を供給</p> <p>機械の状況に応じて制御する</p> <p>電源</p> <p>インバータ</p> <p>モータ</p> <p>機械</p> <p>制御回路</p> <p>電源の情報を入力</p> <p>モータの情報を入力</p> <p>制御指令</p>	<p>電源と電力をやり取り</p> <p>モータを回すための電力を供給</p> <p>機械の状況に応じて制御する</p> <p>電源</p> <p>インバータ</p> <p>モータ</p> <p>機械</p> <p>制御回路</p> <p>電源の情報を入力</p> <p>制御指令</p> <p>モータの情報を入力</p>

1	155	9.4.1 2行目	インバータシステムへの制御指令 $i^*$ は電流指令である.	インバータシステムへの制御指令 $i^*$ は電流 <u>波形</u> の指令である.
1	161	6行目	$\begin{bmatrix} v_{\gamma s} \\ v_{\delta s} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_s + PL_s & -\omega L_s & PM & -\omega M \\ L_s & R_s + PL_s & \omega M & PM \\ PM & -(\omega - \omega_{re})M & R_r + PL_r & -(\omega - \omega_{re})L_r \\ (\omega - \omega_{re})M & PM & (\omega - \omega_{re})L_r & R_r + PL_r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{\gamma s} \\ i_{\delta s} \\ i_{\gamma r} \\ i_{\delta r} \end{bmatrix}$	$\omega L_s$
1	161	脚注 1行目	…直角方向に力が発生する. $F = B \times I$ . これを…	…直角方向に力が発生する. $F = I \times B$ . これを…
1	172	図 9.31	図左上 系統へ注入する電圧	系統へ注入する電流
1	177	下から 1行目	…インバータのスイッチング周波数と AC パワーメータの周波数特性との関係には注意を要する.	…インバータのスイッチング周波数と <u>デジタル</u> AC パワーメータの周波数特性との関係には注意を要する.
1	190	図 10.19 (b)	