



対応刷数	頁	行数, 図・表・式番号	誤	正
1	1	下から 6行目	…工具を運動させて加工を行う場合を…	…工具を運動させて切削加工を行う場合を…
1	5	下から 9行目	サーボモータは電流供給方式の違いにより, …	サーボモータはトルク発生原理の違いにより, …
1	57	図 3.15	代表的な $\zeta$ の値と対応する $\theta$	代表的な $\zeta$ の値と対応する $\theta_{ip}$
1	68	式 (3.49)	$\dots = -57.3\omega T_d [^\circ] = \dots$	$\dots = -\frac{180}{\pi}\omega T_d [^\circ] = \dots$
1	131	式 (7.18)	$M\dot{x} + Cx + Kx = f$	$M\ddot{x} + C\dot{x} + Kx = f$
1	146	式 (8.4)	$PM = 90 - 57.3 \times P_d(\omega_{vc})$	$PM = 90 - \frac{180}{\pi} \times P_d(\omega_{vc})$