

電気機器：正誤表

P4, 7行目	
誤	正
真空の誘電率	真空の透磁率

P4, 8行目	
誤	正
比誘電率	比透磁率

P6, 図 1-8 導体の長さ	
誤	正
L	$l$

P9, 16行目	
誤	正
$(P_n - ri^2)$	$(P_m - ri^2)$

P12, 9行目	
誤	正
電圧を誘導する	起電力を誘導する

P15, 図 1-13 右端□内 10行目	
誤	正
$\Psi' =$	$\phi' =$

P15, 図 1-13 右端□内 11行目	
誤	正
$\Psi / I$	$\phi / I$

P16, 2行目&6行目	
誤	正
回転数	回転速度

P55 式 (3.12)	
誤	正

効率 = 入力/出力 = $P_{out} / P_{in} \times 100\%$	効率 = <b>出力/入力</b> = $P_{out} / P_{in} \times 100\%$
--	---

P.70 式 (4.17)	
誤	正
効率 = 入力/出力 = $P_{out} / P_{in} \times 100\%$	効率 = <b>出力/入力</b> = $P_{out} / P_{in} \times 100\%$

p.75 6行目	
誤	正
[wb]	[ <b>W</b> b]

P.75 式(5.1)	
誤	正
$e(t) = N \frac{d\varphi(t)}{at} [V]$	$e(t) = N \frac{d\varphi(t)}{dt} [V]$

P.85 下から3行目	
誤	正
$R'2$	$R'^2$

P.102 7行目	
誤	正
%インピーダンス, %抵抗, および%リアクタンスの関係を導くことができる。	%インピーダンス, %抵抗, および%リアクタンスの関係を導くことができる。 <b>一般に, この%インピーダンスを短絡インピーダンスと呼ぶことが多い。</b>

P.112 演習問題の回答(3)	
誤	正
$q_{60} = \frac{60}{50} q_{50} = \frac{50 \times 2.4}{0.60} = 3.6[\%]$ である。したがって, 60[Hz]で同条件で使用したとき, 電圧変動率は, $\varepsilon_{60} = p \cos \theta + q_{60} \sin \theta = 1.5 \times 0.8 + 3.6 \times 0.6 = 3.36[\%]$ となる。	$q_{60} = \frac{60}{50} q_{50} = \frac{60 \times 2.4}{50} = 2.88[\%]$ である。したがって, 60[Hz]で同条件で使用したとき, 電圧変動率は, $\varepsilon_{60} = p \cos \theta + q_{60} \sin \theta = 3.2 \times 0.8 + 2.88 \times 0.6 = 4.288[\%]$ となる。

$400X_C = \frac{16^2+8^2}{8}$ , $X_C = \frac{16^2+8^2}{400 \times 8} = 0.1[\Omega]$ となる。	<del><math>400X_C = \frac{16^2+8^2}{8}</math>, <math>X_C = \frac{16^2+8^2}{400 \times 8} = 0.1[\Omega]</math> となる。</del> (トル)
--	--

p.139 20行目	
誤	正
磁極の数を	磁極の数 $P$ を

p.146 14行目 式(8.18)	
誤	正
$\theta_0 = \frac{2}{P} \omega_2 t$	$\theta_0 = \frac{P}{2} \omega_2 t$

p.148 7行目	
誤	正
誘導機起電力	誘導起電力

p.150 式(8.30)	
誤	正
$\theta_0 = \frac{2}{P} \omega_2 t$ , $\theta_0 = (1-s)\omega t$	$\theta_0 = \frac{P}{2} \omega_2 t = (1-s)\omega t$

p.154 式(8.43)	
誤	正
$\theta_0 = \frac{2}{P} \theta_m$	$\theta_0 = \frac{P}{2} \theta_m$

p.154 式(8.44)	
誤	正
$\theta_0 = -\frac{2}{P} i_{2a s} k_{w2} N_2 \Phi \cos(\omega t - \theta_0)$	$\theta_0 = -\frac{P}{2} i_{2a s} k_{w2} N_2 \Phi \cos(\omega t - \theta_0)$

p.155 1行目	
誤	正
式(8,31-32)	式(8,30-32)

p.161 12行目	
誤	正
$P_0 = -Wgn = -9,800 \text{ W}$	$P_0 = -Wgv = -9,800 \text{ W}$

p.167 13行目	
誤	正
1相あたりの二次銅損は	二次銅損は

p.167 15行目	
誤	正
1相あたりの二次入力	二次入力は

p.169 6行目	
誤	正
一律に $m_1/m_2 a^2$ 分の1	一律に $m_1 a^2/m_2$ 分の1

p.172 2行目 節のタイトル	
誤	正
9.3.1 等価変圧器回路	9.3.1 簡易等価回路

p.180 3行目	
誤	正
機械入力の	機械出力の

p.182 4行目	
誤	正
回転数は 700 rpm,	回転数は 500 rpm,

p.189 11行目 式(10.1)	
誤	正
$T = \frac{3PV_1^2 \cdot \frac{r_2'}{s}}{2\pi f_1 \left\{ \left( r_1 + \frac{r_2'}{s} \right)^2 + (x_1 + x_2')^2 \right\}}$	$T = \frac{3PV_1^2 \cdot \frac{r_2'}{s}}{4\pi f_1 \left\{ \left( r_1 + \frac{r_2'}{s} \right)^2 + (x_1 + x_2')^2 \right\}}$

p.190 3行目 式(10.3)	
誤	正
$T_m = \frac{3PV_1^2}{4\pi f_1 \{r_1 + \sqrt{r_1^2 + (x_1 + x_2')^2}\}}$	$T_m = \frac{3PV_1^2}{8\pi f_1 \{r_1 + \sqrt{r_1^2 + (x_1 + x_2')^2}\}}$

p.190 下2行目の式	
誤	正
$\frac{dT}{ds} = \frac{3PV_1^2}{2\pi f_1} \dots$	$\frac{dT}{ds} = \frac{3PV_1^2}{4\pi f_1} \dots$

P213, 5行目	
誤	正
回転数	回転速度

P216, 15行目	
誤	正
導体に対し時間	導体と鎖交する, 時間

P220, 図 11-13(b) タイトル説明文	
誤	正
(増磁作用 :	(減磁作用 :

P222, 図 11-17(b)	
誤	正
究極形	突極形

P227, 14行目	
誤	正
端子電圧を等しく	端子電圧が等しく

P227, 図 11-24(b) ベクトル	
誤	正
$-\dot{E}_b$	$-\dot{E}_B$

P228, 図 11-26	
---------------	--

誤	正
$\dot{E}'_A - \dot{E}'_B$	$\dot{E}'_A - \dot{E}_B$

P228, 17 行目	
誤	正
無負荷電圧 346V	無負荷誘導起電力 346V

P228, 18 行目	
誤	正
すると電圧が	すると起電力が

P229, 3 行目	
誤	正
5000kVA	5000kW

P229, 4 行目	
誤	正
この発電機の定格出力, 遅れ力率 80%における	この発電機を定格出力, 遅れ力率 80%で運転したときの

P237, 18 行目	
誤	正
$T=3EI/\omega_s$	$T=3VI/\omega_s$

P238, 19 行目	
誤	正
されていた。現在は	されていた。なお, 現在は

P240, 8 行目	
誤	正
差角 $\delta$	差角 (負荷角) $\delta$

P241, 14 行目	
誤	正
内部相差角 $\delta$	内部相差角 (負荷角) $\delta$

P247, 図 12-14 図の上部	
誤	正
電機子切換回路	巻線電流切換回路

P247, 図 12-14 図の上部	
誤	正
電機子	固定子巻線

P249, 問題図 12-3	
誤	正
$P=K\sin \delta$	$P_m=K\sin \delta$

P250, 12 行目	
誤	正
$V^2\sin \delta \omega_s \delta$	$V^2\sin \delta \cos \delta$

(20201120 : 更新)