

『やさしいイラスト図解 一気にわかる電験三種[機械]に合格する本』

◎本書の記述において下記のような誤りがありました。訂正してお詫び申し上げます。

【2014年9月5日】

【第1刷】

頁	訂正箇所	訂正前	訂正後
P50	上から2行目	～二次側の巻線抵抗 X_2 、漏れリアクタンス Z_L 、負荷のインピーダンス R_2 ～	～二次側の巻線抵抗 R_2 、漏れリアクタンス X_2 、負荷のインピーダンス Z_L ～
P54	上から8行目	$BD=r\dot{i}_{2n}\cos\theta$ 、 $DF=x\dot{l}_{2n}\sin\theta$ との差をもって表し、	$BD=r\dot{i}_{2n}\cos\theta$ と $DF=x\dot{l}_{2n}\sin\theta$ の和との差をもって表し、
P64	上から1～2行目	下の図は、一次側、二次側ともに Δ 結線による三相結線です。一次側の Δ 結線、二次側の Δ 結線を Δ - Δ 結線のように表記します。	下の図は、一次側Y結線、二次側 Δ 結線による三相結線です。一次側Y結線、二次側 Δ 結線をY- Δ 結線と表記します。
P64	上から5～6行目	～上記の Δ - Δ 結線のほかに、Y-Y結線、 Δ -Y結線、Y- Δ 結線、	～上記のY- Δ 結線のほかに、 Δ - Δ 結線、Y-Y結線、 Δ -Y結線、
P92	最終行	N:回転速度[rpm]	N:回転速度[min^{-1}]
P208	ω の式と ω_0 の式	r_2	r^2 (アール2ではなくアールの2乗)
P209	一番下(3)の式	r_2	r^2 (アール2ではなくアールの2乗)
P210	上から4行目 Eの式	r_2	r^2 (アール2ではなくアールの2乗)
P278	1 誘導起動力	N:巻数	N:回転速度[min^{-1}]
P282	3 二次出力抵抗	r^2	r_2 (アールの2乗ではなくアール2) ※全3か所
P283	5 比例推移	r^2	r_2 (アールの2乗ではなくアール2) ※全3か所
P289	3 照度	r_2	r^2 (アール2ではなくアールの2乗) ※全2か所

※誤植ではありませんが、本文の記述に合わせました。

【第1刷】

頁	修正箇所	修正前	修正後
P282	4 入力、出力、損失	P_2	P_0
P282	4 入力、出力、損失	P_0	P_m
P282	4 入力、出力、損失	二次出力	機械的出力