正誤表

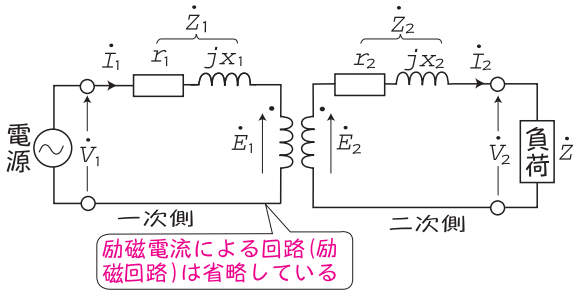
書　名：改訂 2 版　電験 3 種 New これだけシリーズ　これだけ機械
コード：978-4-485-11943-3
版　刷：改訂 2 版第 2 刷
発行日：2023 年 4 月 7 日
正誤表作成日：2024 年 10 月 2 日

ページ	訂正箇所	誤	正
169	6 行目	$\dot{I}=\cdots=\dfrac{\dot{E}_0\mathrm{e}^{\mathrm{j}\delta}-V}{\mathrm{j}x_\mathrm{s}}=$	$\dot{I}=\cdots=\dfrac{E_0\mathrm{e}^{\mathrm{j}\delta}-V}{\mathrm{j}x_\mathrm{s}}=$

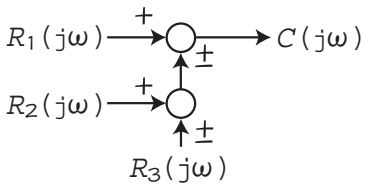
正誤表

書　名：改訂 2 版　電験 3 種 New これだけシリーズ　これだけ機械
コード：978-4-485-11943-3
版　刷：改訂 2 版第 1 刷
発行日：2019 年 10 月 28 日
正誤表作成日：2024 年 10 月 2 日

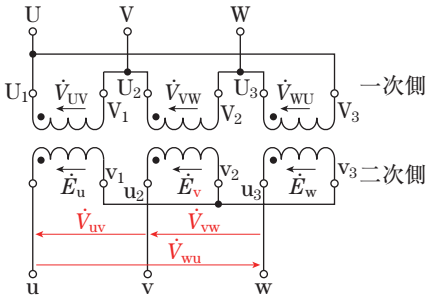
ページ	訂正箇所	誤	正
8	第 2 図	一次側 $\dot{I}_1$ を示す矢印が抜けていました。	下図を参照願います。
135	下から 5 行目	$N = k' \cdot \dfrac{V - I_a R_a}{F}$	$N = k' \cdot \dfrac{V - I_a R_a}{\Phi}$
169	6 行目	$\dot{I} = \cdots = \dfrac{\dot{E}_0 e^{j\delta} - V}{jx_s} =$	$\dot{I} = \cdots = \dfrac{\dot{E}_0 e^{j\delta} - V}{jx_s} =$
194	第 1 図(a)の式	$v = \sqrt{2} \quad \sin\theta$	$v = \sqrt{2}V\sin\theta$
253	2 行目	フォトミネセンスという.	ホトルミネセンスという.
257	第 1 表　特徴	～用（安定器用　など）	～要（安定器要　などへ訂正。6 箇所あります）
357	第 9 図左の図	中央の加算点を結ぶ線、矢印が抜けていました。	下図を参照願います。
395	「要点」および「詳しい解説」	問題の回路を「RS フリップフロップ」としていますが、本回路は「RS フリップフロップ」ではありませんでした。「問題のフリップフロップ」と読み替えをお願いいたします。また、「要点」にある「問題で取り上げた」の記述は削除をお願いします。	
422	10 行目	$= \dfrac{100\times10^3\times0.8\times8}{100\times10^3\times0.8\times8+381\times10^{-3}\times24+1524\times10^3\times8}\times100$	$= \dfrac{100\times10^3\times0.8\times8}{100\times10^3\times0.8\times8+381\times24+1524\times8}\times100$
423	第 1 図	記述を追加。二次側相電圧の記号を修正。	下図を参照願います。
	第 2 図	図が誤っていました。	下図を参照願います。
424	第 5 図	記述を追加。	下図を参照願います。
	第 6 図	図が誤っていました。	下図を参照願います。
	下から 4 ～ 5 行目	二次相電圧 $\dot{E}_u$ が一次相電圧 $\dot{E}_U$ より	二次線間電圧 $\dot{V}_{uv}$ が一次線間電圧 $\dot{V}_{UV}$ より
	下から 2 ～ 1 行目		
442	10 行目	$\omega = \cdots = 2\pi\times\dfrac{1200}{6} = 125.66$ rad/s	$\omega = \cdots = 2\pi\times\dfrac{1200}{60} = 125.66$ rad/s
484	索引　ふ	フォトミネセンス	ホトルミネセンス　（「ほ」へ移動）



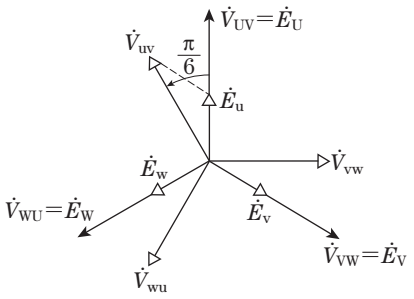
8 ページ第 2 図



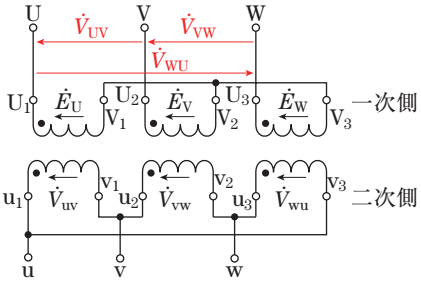
357 ページ第 9 図左



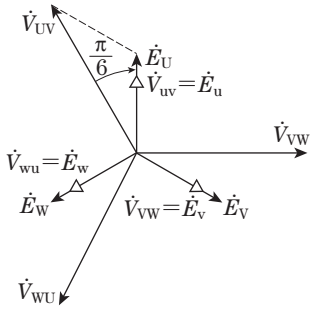
423 ページ第 1 図



423 ページ第 2 図



424 ページ第 5 図



424 ページ第 6 図