

■2021年5月号正誤表

交流電動機のdq変換とベクトル制御

頁・該当箇所	誤	正
p. 79 右段 (21) 式	$\left. \begin{aligned} i_u &= \sqrt{\frac{2}{3}} i_a \\ i_v &= \sqrt{\frac{2}{3}} \left(-\frac{1}{2} i_a + \sqrt{\frac{3}{2}} i_\beta \right) \\ i_w &= \sqrt{\frac{2}{3}} \left(-\frac{1}{2} i_a - \sqrt{\frac{3}{2}} i_\beta \right) \end{aligned} \right\} (21)$	$\left. \begin{aligned} i_u &= \sqrt{\frac{2}{3}} i_a \\ i_v &= \sqrt{\frac{2}{3}} \left(-\frac{1}{2} i_a + \frac{\sqrt{3}}{2} i_\beta \right) \\ i_w &= \sqrt{\frac{2}{3}} \left(-\frac{1}{2} i_a - \frac{\sqrt{3}}{2} i_\beta \right) \end{aligned} \right\} (21)$
p. 84 右段 14 行目式	左回りトルク $T_q = F_q \times D$ [N・m]	左回りトルク $T_d = F_d \times D$ [N・m]
p. 84 右段 18 行目式	$T_o = k_2 k_1 \{ \phi_M + N(1/R_{md} - 1/R_{md}) i_d \} i_q$ (48)	$T_o = k_2 k_1 \{ \phi_M + N(1/R_{md} - 1/R_{mq}) i_d \} i_q$ (48)