

183	(3.38a)式	$\mathbf{G}_i = 10\mathbf{I}, \quad \mathbf{G}_m = \begin{bmatrix} -10 & -10\text{sgn}(\hat{\omega}_{2n}) \\ 0 & -10 \end{bmatrix}$	$\mathbf{G}_{iB} = 10\mathbf{I}, \quad \mathbf{G}_m = \begin{bmatrix} -10 & -10\text{sgn}(\hat{\omega}_{2n}) \\ 0 & -10 \end{bmatrix}$
184	(3.38b)式	$\mathbf{G}_i = 10\mathbf{I}, \quad \mathbf{G}_m = \begin{bmatrix} -10 & 0 \\ 10\text{sgn}(\hat{\omega}_{2n}) & -10 \end{bmatrix}$	$\mathbf{G}_{iB} = 10\mathbf{I}, \quad \mathbf{G}_m = \begin{bmatrix} -10 & 0 \\ 10\text{sgn}(\hat{\omega}_{2n}) & -10 \end{bmatrix}$
216	(3.32a) 式の前後	<p>固定子反作用磁束ϕ_iを生成するようにし、構成している。すなわち、固定子反作用磁束ϕ_iは、次の(4.31a)式に従い生成している。</p> $\phi_i = [L_i\mathbf{I} + L_m\mathbf{Q}(\theta_\alpha)]i_1 \quad 4.32a$ <p>非突極 PMSM の場合には、固定子反作用磁束ϕ_iは位相推定値の要なく以下のように生成できる。</p>	<p>固定子反作用磁束ϕ_iを生成するようにし、構成している。すなわち、固定子反作用磁束ϕ_iは、次の(4.31a)式に従い生成している。</p> $\phi_i = [L_i\mathbf{I} + L_m\mathbf{Q}(\theta_\alpha)]i_1 \quad 4.32a$ <p>非突極 PMSM の場合には、固定子反作用磁束ϕ_iは位相推定の要なく以下のように生成できる。</p>
217	図 4.11		
219	図 4.13		
237	図 4.23 の下図		<p>※上段の破線の抜け。また、図が全体に下方へ移動</p>
254	上から 4 行	<p>固定子反作用磁束ϕ_iの生成には位相推定値は必要とされないので、</p>	<p>固定子反作用磁束ϕ_iの生成には位相推定は必要とされないので、</p>

254	図 5.4(a)		
254	図 5.4(b)		
257	図 5.5(a)		
257	図 5.5(b)		
315	図 8.6		
383	(10.18b)式	$\mathbf{x}'_n = a\mathbf{Q}(0)\mathbf{x}_p \quad a = \text{const} > 0$	$\mathbf{x}'_n = a\mathbf{Q}(0)\mathbf{x}'_p \quad a = \text{const} > 0$
420	Q11.1	<p>[Q11.1] (11.11)式の楕円形高周波電圧v_{1h}が印加された場合の応答高周波電流i_{1h}に関する確認です。 (11.8)式が応</p>	<p>[Q11.1] (11.11)式の楕円形高周波電圧v_{1h}が印加された場合の応答高周波電流i_{1h}に関する確認です。 (11.18)式が応</p>
488	図 14.1 の図中	$n_h = \frac{1}{2} K_h \sin(2\omega_h t + \varphi_n)$	$n_h = \frac{1}{2} K_n \sin(2\omega_h t + \varphi_n)$
505	上 7 行	楕円形高周波電圧印加法のための図 11.8 に対	楕円形高周波電圧印加法のための図 11.8 に対

		する図 14.5 の形式的な相違は、	する図 14.3 の形式的な相違は、
616	文献 4.1)	「永久磁石同期モータの制御 <small>幡</small> (センサレスベクトル制御技術)」	「永久磁石同期モータの制御 <small>御</small> (センサレスベクトル制御技術)」

以上