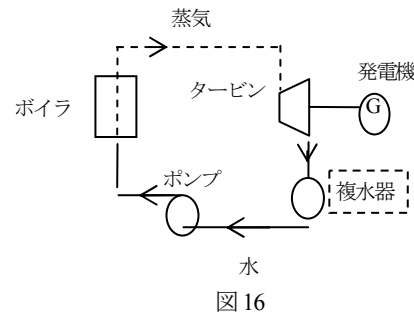
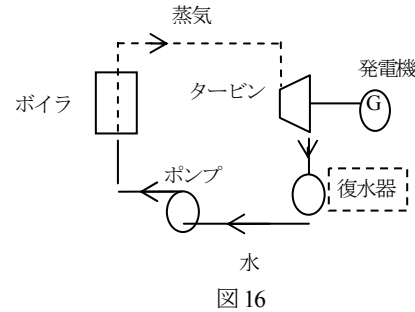
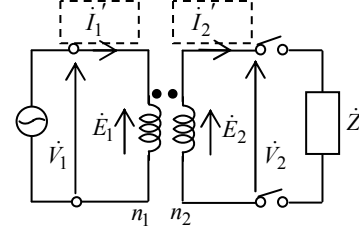
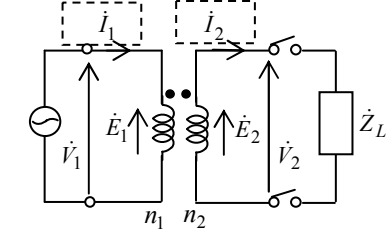
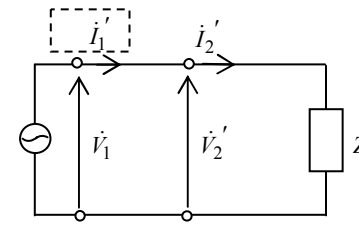
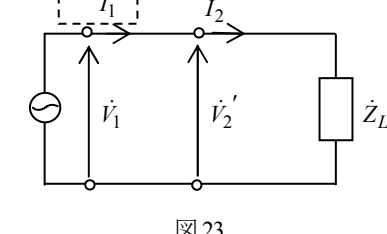
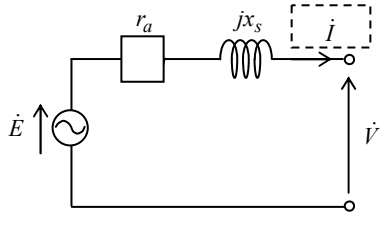
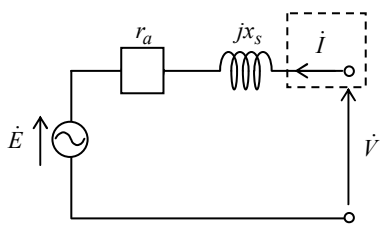
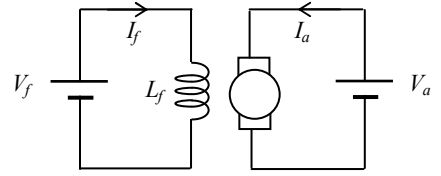
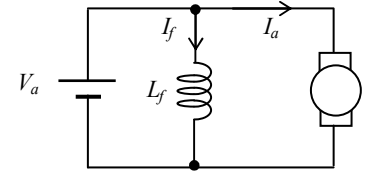
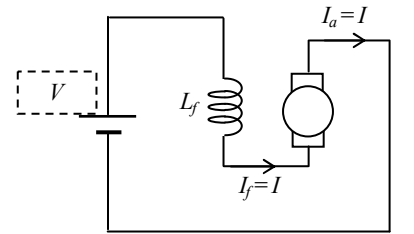
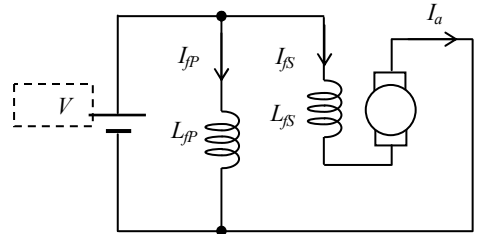
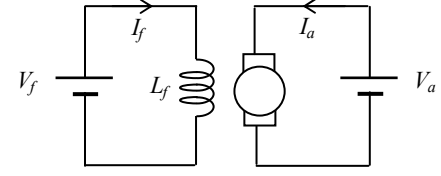
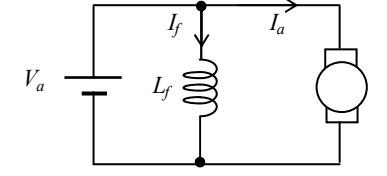
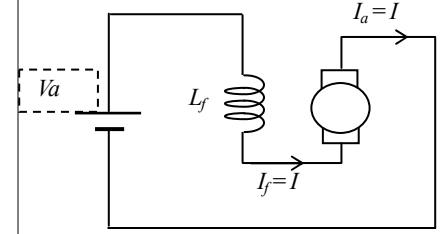
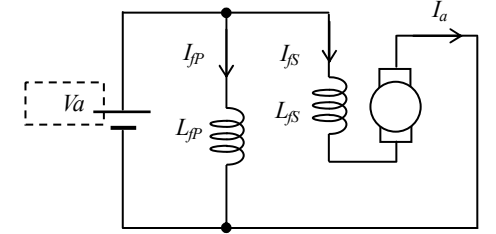


ページ	訂正箇所	訂正内容		掲載日
		誤	正	
P. 14	図 16	 <p>図 16</p>	 <p>図 16</p>	2016/03/16
P. 21	[No. 3] 問題 2 行目	低効率, 比重が同一の電線材料を用いるものとする。	抵抗率, 比重が同一の電線材料を用いるものとする。	2016/03/16
p. 24	1 原理と動作 1 行目	変圧器では, 一方の巻線に交流電圧 $v_1$ を加えると, 鉄心の中に交番磁束 $\phi$ が発生し, 電磁誘導作用によって他方の巻線中に交流電圧 $v_2$ を発生する	変圧器では, 一方の巻線に交流電圧 $V_1$ を加えると, 鉄心の中に交番磁束 $\phi$ が発生し, 電磁誘導作用によって他方の巻線中に交流電圧 $V_2$ を発生する	2016/03/16
P. 24	図 22	 <p>図 22</p>	 <p>図 22</p>	2016/03/16
P24	図 23	 <p>図 23</p>	 <p>図 23</p>	2016/03/16
P. 30	12 行目	ただし, $f$ : 周波数, $k_{wi}$ : 巻線係数, $n_1$ : 巻線の巻数, $\dot{\phi}_m$ : 磁束の最大値	ただし, $f$ : 周波数, $K_{wi}$ : 巻線係数, $n_i$ : 巻線の巻数, $\dot{\phi}_m$ : 磁束の最大値	2016/03/16
P. 31	3 パワーの変換 1 行目	三相誘導電動機の 1 次銅損 $W_1$ , 2 次銅損 $W_2$ , 鉄損 $W_0$ および機械的出力 $P$ はそれぞれ図 25 の	三相誘導電動機の 1 次銅損 $W_1$ , 2 次銅損 $W_2$ , 鉄損 $W_0$ および機械的出力 $P$ はそれぞれ図 29 の	2016/03/16

P. 31	下から2行目 式	$T = \frac{P}{\omega} = \frac{\frac{P_1}{1-s}}{(1-s)\omega} = \frac{P_2}{\omega_s}$	$T = \frac{P}{\omega} = \frac{\frac{P_2}{1-s}}{(1-s)\omega} = \frac{P_2}{\omega_s}$	2016/03/16
P. 35	図36	 <p style="text-align: center;">図36</p>	 <p style="text-align: center;">図36</p>	2016/03/16
P. 36	図39 図40	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>他励電動機 図37</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>分巻電動機 図38</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;">  <p>直巻電動機 図39</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>復巻電動機 図40</p> </div> </div>	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>他励電動機 図37</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>分巻電動機 図38</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;">  <p>直巻電動機 図39</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>復巻電動機 図40</p> </div> </div>	2016/03/16
P. 37	5行目	$\omega = \frac{V_a}{KI_f} \left( 1 - \frac{I_a R_a}{V_a} \right) = \frac{V_f}{KI_f} \left( 1 - \frac{R_a}{KI_f V_a} T \right)$	$\omega = \frac{V_a}{KI_f} \left( 1 - \frac{I_a R_a}{V_a} \right) = \frac{V_a}{KI_f} \left( 1 - \frac{R_a}{KI_f V_a} T \right)$	2016/03/16
P. 43	[No. 9] 解説2行目	出力 $P_2$ は, $P_2 = \frac{VE}{x_s} \sin \delta$	出力 $P_2$ は, $P_2 = \frac{VE}{x_s} \sin \delta$	2016/03/16

※「掲載日」は、上掲訂正情報がLECホームページの『公務員 テキスト改訂・修正情報一覧』(<http://www.lec-jp.com/koumuin/kaitei>)に掲載された日付です。