

## 訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて、下記の個所に誤りがありました。おわびして訂正いたします。 <https://toragi.cqpub.co.jp/tabid/899/Default.aspx> (編集部)

### ■ 2020年6月号

#### ● 特集 第4章

p.63 左段↑18行目：静止軌道では $10^{-8}$ Pa程度(超高真空)です。→静止軌道では $10^{-9}$ Pa程度(超高真空)以下です。

p.63 左段↑19行目： $10^{-11}$ Paの極超高真空です(図1)。→ $10^{-11}$ Pa以下の極超高真空です(図1)

p.63 図1の「地表からの距離 [m]」：50 k→80 k

#### ● 特集 第5章

p.74 左段↑18行目：この状態でも太陽電池に当たる→この状態では太陽電池に当たる

p.74 左段↑19行目：この状態では、時間の→この状態でも、時間の

#### ● 特集 第7章

p.92 図10(a)： $C_1(0.47 \mu\text{F})$ のとなりの抵抗1 kは“ $R_1$ ”， $C_2(0.47 \mu\text{F})$ のとなりの抵抗1 kは“ $R_2$ ”

#### ● 特集 第10章

p.116 図1の「姿勢制御系(A系)」：トルクコイル→磁気トルク

#### ● 連載 超並列演算器 NVIDIA GPU 入門

p.138 右段↑14行目の式(2)： $(2a)X = 2Y \rightarrow (2)X = 2Y$

#### ● 連載 LiDARで自己位置推定！1万円自律移動ロボット「PiBoT」

p.141 図2のArduino nanoとラズベリー・パイをつなぐインターフェース：UART→USB

p.141 図4の吹き出し：コメントの矢印

はodomではなくbase\_linkを指す

#### ● 一般記事 低ノイズと小型化を両立！DC-DCコンバータICの最新テクノロジー

p.156 表1のLT864の電流密度：41 mm<sup>2</sup>/A→34 mm<sup>2</sup>/A

p.163 コラムBの左段↓12行目：デジタルICでは、→銅ピラーは、デジタルICでは、

p.163 右段↑2行目：写真2(d)→図10(a)

p.168 コラムCの右段↓3行目：と非同期整流型のDC-DCコンバータ→DC-DCコンバータ

#### ● 連載 USBマルチ測定器 Analog Discoveryで作る私のR&Dセンタ

p.178 図2のキャプション：文末に「(負荷抵抗10のとき)」を追加