

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7月号

● 特集 第4章

p.71 図1の吹き出し：車輪への出力トルクが制御量となる→車輪への出力トルクが操作量となる

p.73 右段↑10行目の式(11)：次のように訂正

この部分を削除

$$\left\{ \begin{array}{l} \left[(L_c^2 M_b M_w r^2 + J L_c^2 M_b) \cos^2 \theta \right] + (L_c^2 M_b M_w r^2 \\ + J L_c^2 M_b) \cos^2 \theta + (I M_w + I M_b) r^2 + I J \end{array} \right\} \dots \dots (11)$$

p.73 右段↑5行目： $\dot{\theta}$, $\ddot{\theta}$ と $\dot{\phi}$ → $\dot{\theta}$, θ と $\dot{\phi}$

p.74 左段↑12行目：図3→図4

p.74 表1：0.0269 kg→0.269 kg

p.74 表1：0.0001N・m・s/rad

→0.00001N・m・s/rad

p.74 右段↑3行目：出力の数を r →入力
の数を r

p.76 右段↓17行目：感度は0.67 mV(g/s)

→感度は0.67 mV(deg/s)

p.76 右段↑12行目 式(16)の分母：

$$s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2 \rightarrow s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2$$

p.77 右段↓16行目：本体の角加速度,
車輪の角度, 車輪の角速度, 車輪の各加
速度→車輪の角度, 車輪の角速度

p.80 右段の式(27)：右辺第1項と第2
項の間の記号「+」→「・」(積)

● 特集 第5章

p.95 右段↓7行目： $\Delta V = V_1 - V_0 =$
 $Q_1/C \rightarrow \Delta V = V_1 - V_0 = Q_1/C$

● 新連載 レーダのしくみと応用技術

p.115 タイトル部分：

Naruto Yonomoto→Naruto Yonemoto

● 連載 フルデジタルRFプロセッサ SDRで作る私の計測器

p.128 図19の左上：50 dB→10 dB

p.130 コラムの図D(吹き出し)：基準
信号ⓐ(I/Q信号)と同じ→基準信号ⓐ(I/
Qローカル信号)と同じ

● 連載 ダイレクト・サンプリングFM SDRの製作

p.142 図2：IFアンプから→FM復調器

p.144 左段↓2行目：中心に66 k～
88 kHz→中心に76 k～92 kHz

p.146 図9：位相比較器の図記号⊗の
「↓」を削除

p.148 左段↑4行目：出力値をより強く
影響し→出力値により強く影響し

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

p.157 図10：吹き出し「高調波の折り
返しスペクトラム」が指す「点線」を「実
線」に変更

● Information

p.196 ↓3個目の製品：サイズ10×
10→サイズ22×22

p.196 ↑1個目の製品：digi key 価格
132,271円(単価)→メーカー参考価格：
\$781.86(1000個購入時)