

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/928/Default.aspx> (編集部)

■ 2021年7月号

● 特集3章

p.51 図1：吹き出し「47 μ F導電性高分子アルミ固体電解コンデンサ」は、1つ下の曲線を指す

p.53 図5：赤色の曲線を削除，キャプション：印加電圧→耐圧

p.54 図6(a)：吹き出し「トランス HT 2005の等価回路」は赤色のブロックを指す

p.61 図18：“設計の順序”の冒頭に式“ $C_1 = n \cdot C_2$ ”を追加

● 特集4章

p.77 右段↑4行目：電源回路に使う場合→直流が加わる場合

● 一般記事 ArduinoでCAN通信実験

p.135 図B：ピン番号のA5, A4, A6など一部間違いがありました。正確なピン

はデータシートを参照ください。

p.135 図B：AT90CAN(28)→AT90CAN128

p.135 図B：吹き出し「CAN通信用の端子」は，CANH, CANLを指す

p.136 図C IC₁の20/34/33/1ピンに負論理記号「○」を追加

p.136 図C：IC₁の61ピン A3→A0, 27ピンRX11→RX12, 28ピンTX01→TX02, 右上R₁とR₃ 220k→220 Ω

p.136 図C：右上の吹き出し「RS485通信を使う場合，はんだ付け」は，JP₆, JP₇だけを指す。JP₅は「RS485通信で終端抵抗を使用する場合，はんだ付け」

● 連載 パワー・スイッチ(MOSFET)の実践活用技術

p.145 右段の式：

$$I_{rms} = \sqrt{\left(\frac{\tau}{T}\right) \cdot I_D} \rightarrow I_{rms} = \sqrt{\left(\frac{\tau}{T}\right)} \cdot I_D$$

$$P_{sat} = \left\{ \sqrt{\left(\frac{\tau}{T}\right) \cdot I_D} \right\}^2 \cdot R_{DS(ON)} \\ = \left\{ \sqrt{\frac{1.9 \mu s}{6.7 \mu s} \cdot 10 A} \right\}^2 \cdot 40 m\Omega$$

↓

$$P_{sat} = \left\{ \sqrt{\left(\frac{\tau}{T}\right)} \cdot I_D \right\}^2 \cdot R_{DS(ON)} \\ = \left\{ \sqrt{\left(\frac{1.9 \mu s}{6.7 \mu s}\right)} \cdot 10 A \right\}^2 \cdot 40 m\Omega$$

● 連載 新人技術者のためのアナログ回路設計スタディ

p.159 左段↑11行目：表5 計算部のメモ欄→表4 計算部のメモ欄