

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(本誌のウェブ・ページで同様の内容を掲載しています)。 (編集部)

■ 2014年9月号

● 特集

p.55 図3: 上側のADA4665-2に反転の記号を追加

p.56 図3(つづき): 4.0625 sps → 4.0625 Msps

p.57 図3(つづき): 1.015625 sps → 1.015625 Msps, 63.476563 sps → 63.476563 ksps, 31.738281 sps →

31.738281 ksps

p.75 左↑4行目: 時計方向→反時計方向

● モータ・コントロール実験室～ベクトル制御編～

p.140 右↓18行目: 出力がオーバシュート→出力が安定に変化する場合や、オーバシュート

p.140 右↑8行目: サーボ・ループがあれば→サーボ・ループが安定であれば

● 特集出力特性を自動測定! Arduino 電源チェッカ

p.167 図7: 下図参照④

p.168 図6(プラスピーク検出部): 下図参照⑤

p.169 図6(チャージポンプ負電圧コンバータ部): 下図参照⑥

● ひずみ0.03%, 出力30W! 3石パワー・アンプ

p.184 表1: 下記参照⑦

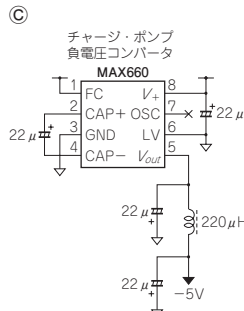
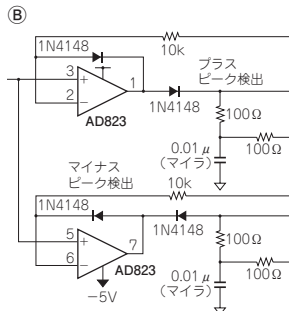
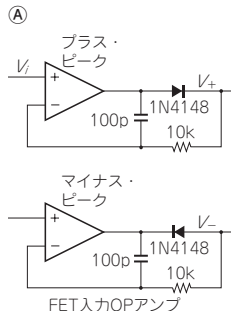
p.185 図4のタイトル: 信号出力をグラウンドと→出力端子間を

p.185 表5のタイトル: 出力インピーダンス V_{out} と→出力インピーダンスと

p.190 図9: C_{14} の定数が重複しているので $100\mu 35V$ を削除

p.194 右↓3行目: 図1→図7

④



フィルム	C_{12}, C_{13}	0.039 μF	2
アルミ電解	C_{14}	1000 μF 35 V	1