

「センサの基本と実用回路(計測・制御テクノロジーシリーズ3)」 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
66	式(3.37)	$y_G = \frac{(w_1 + w_3)b}{w_1 + w_2 + w_3 + w_4}$	$y_G = \frac{(w_3 + w_4)b}{w_1 + w_2 + w_3 + w_4}$
66	式(3.41)	$y = \frac{(\Delta w_1 + \Delta w_3)b}{\Delta w_1 + \Delta w_2 + \Delta w_3 + \Delta w_4}$	$y = \frac{(\Delta w_3 + \Delta w_4)b}{\Delta w_1 + \Delta w_2 + \Delta w_3 + \Delta w_4}$
175	【3章】(2)	$\varepsilon = \frac{4 \cdot 0.002}{2.00 \cdot 2.5} = 1.6 \times 10^{-3}$	$\varepsilon = \frac{4 \cdot 0.002}{2.00 \cdot 2.0} = 2.0 \times 10^{-3}$
175	【3章】(3)	<input type="checkbox"/> 誤 (5000mV-0mV)/(5000-0)/(2 ¹² -1)=1.22mV/bit	
		<input type="checkbox"/> 正 (5000mV-0mV)/(2 ¹² -1)=1.22mV	
175	【3章】(4)	荷重0.7N。 y=3.6cm _o	荷重0.5N。 y=4.8cm _o
175	【4章】(3)	式(4.26)から	式(5.27)から

②

最新の正誤表がコロナ社ホームページにある場合がございます。
 下記URLにアクセスして[キーワード検索]に書名を入力して下さい。
<http://www.coronasha.co.jp>