

「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) | 誤 (5000mV-0mV)/(5000-0)/(2 ¹² -1)=1.22mV/bit | |
| | | 正 (5000mV-0mV)/(2 ¹² -1)=1.22mV | |
| 175 | 【3章】(4) | 荷重0.7N。 y=3.6cm。 | 荷重0.5N。 y=4.8cm。 |

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>