

「実践センサ工学」 修正表 (2008年9月15日作成)

頁	誤	正
p. 1	上から 2-3 行目 : (sensing <u>elements</u> )	(sensing <u>devices</u> )
p. 3	上から 1 行目 : 本書では <u>上</u> の	本書では <u>前</u> の
p. 5	上から 12 行目 : 算出 <u>され</u> る。	算出 <u>す</u> る。
p. 8	式 (1. 1) : $\frac{y_m}{y_s} = 2^B - 1$ より $B = \log_2(1 + \frac{y_m}{y_s})$	$\frac{2y_m}{y_s} = 2^B - 1$ より $B = \log_2(1 + \frac{2y_m}{y_s})$
p. 10	例題 1. 3 : (符号ビットを <u>除</u> く)	(符号ビットを <u>含</u> む)
p. 11	上から 2 行目 : <u>(正)</u> $B = \log_2(1 + \frac{2y_m}{y_s}) = \log_2 2041 < \log_2 2^{11}, \quad B = 11$ (ビット)	
p. 15	上から 13 行目 : (physical sensor <u>elements</u> )	(physical sensor <u>devices</u> )
p. 17	図 1. 15 : 電圧 $V$ を印加する 下から 8 行目 : (piezo-electricity <u>elements</u> )	電圧 $V$ を印加する <u>と</u> (piezo-electricity <u>devices</u> )
p. 18	上から 9-10 行目 : (active <u>elements</u> ) 上から 11 行目 : (passive <u>elements</u> )	(active <u>devices</u> ) (passive <u>devices</u> )
p. 27	図 1.24(a) : パ <u>レ</u> ス変調波	パ <u>ル</u> ス変調波
p. 28	図 1.25(d) : $\underline{1}$	$\underline{\frac{\tau}{2}}$
p. 31	上から 13 行目 : ドップラー周波数 :	ドップラー周波数 $\underline{f_d}$ :
p. 34	上から 2-3 行目 : pp. 13. 1-13. 30	pp. 29. 100-29. 132
p. 37	下から 2 行目 : $N_i$ はニッケル (nickel) $CN$ はコンスタンタン (constantan)	
p. 38	図 2. 2 : $W/W26RE$	$W/W26Re$
p. 46	下から 4 行目 : 線形整流回路は、 <u>図 2.23</u> に	線形整流回路は、

示す平衡入力増幅回路の  
出力に、図2. 24の回路を

図2. 24を2回路使用し、  
これらの出力に図2. 23  
に示す平衡入力増幅回路の  
減算回路を

p. 46 図2. 12

A

C

p. 46 図2. 12

C

A

p. 48 図2. 16

電力電圧

出力電圧

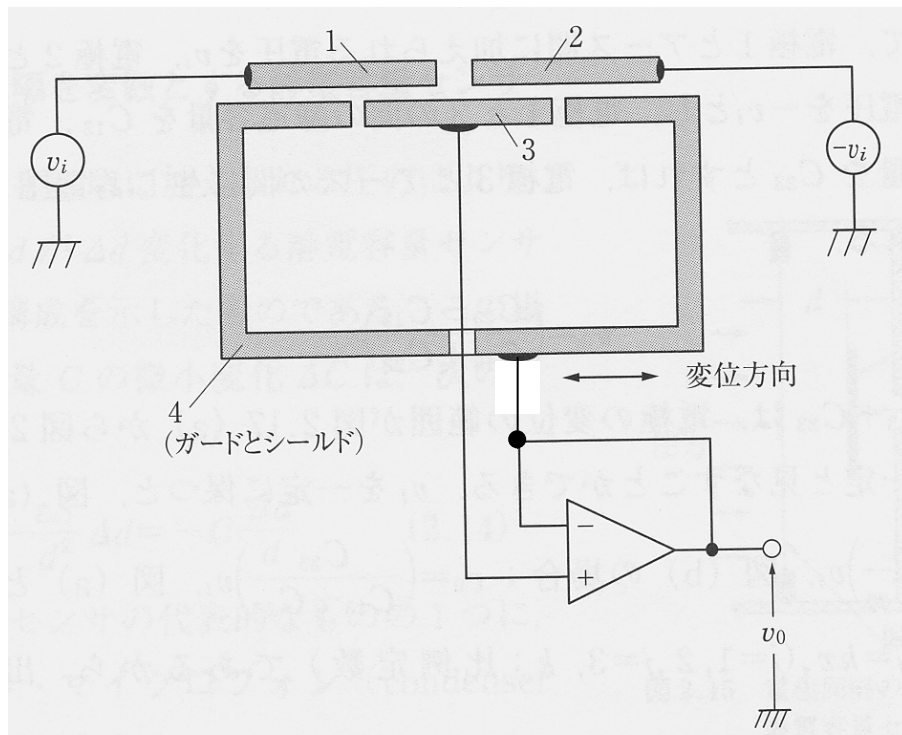
p. 49 下から4行目：

非線形になる。

非線形特性になる。

p. 50 図2. 19

**正**



p. 54 図2. 25

電圧安定化

電圧安定化回路

p. 57 図3. 1 :

・インピーダンス変換させる

・インピーダンス変換用

p. 58 下から1行目：

模式的に表した

模式的に示した

図 3. 2 ① : 分極 分極

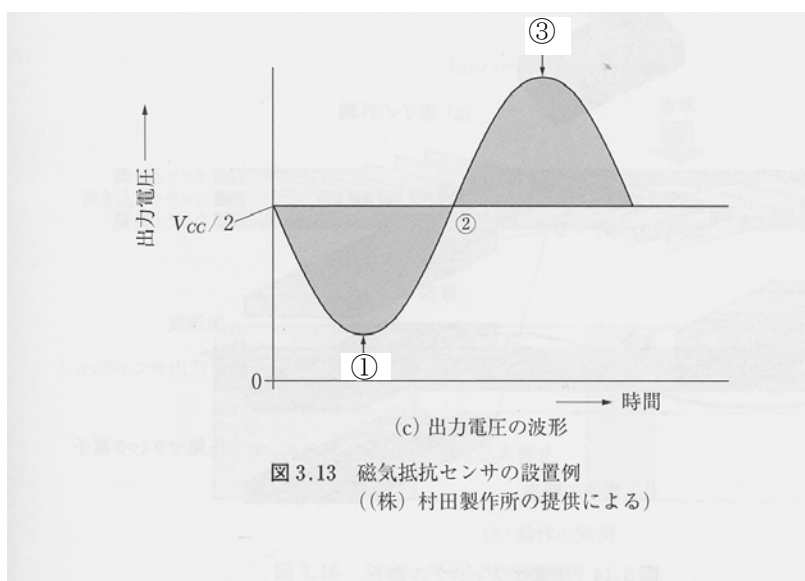
p. 59 上から 10 行目 : 変化を表した 変化を示した

図 3. 4 :  $V_{CC}$   $V_{DD}$

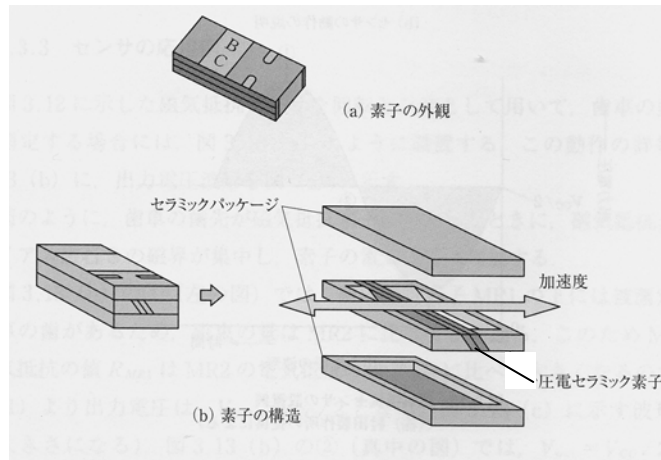
p. 64 式 (3. 1) : 正

$$V_{out} = \frac{R_{MR2}}{R_{MR1} + R_{MR2}} V_{CC} = \frac{1}{1 + \frac{R_{MR1}}{R_{MR2}}} V_{CC} \quad (3. 1)$$

p. 65 図 3. 13 (c) : 正



p. 66 図3. 14 (b) 正



p. 67 図3. 15 のグラフ:  $f_{cl} = 19.5kHz$   $f_{cl} = 19.5Hz$

p. 69 上から 8 行目: 受信回路上の 受信回路中の

p. 70 式 (3. 2):  $R = \left(\frac{v}{2}\right) \cdot \Delta T$   $R = \left(\frac{v}{2}\right) \Delta T \approx \left(\frac{v}{2}\right) t_0 n$

下から 4 行目: 伝搬速度である。 伝搬速度、 $t_0$  はクロックパルスの  
繰り返し周期、 $n$  はクロック  
パルス数である。

p. 73 図3. 22 (a):  $x$  検出  $x$  振動

p. 156 最下行: または、上の式を...→ または、 $\theta_x, \theta_y \leq 1$  の条件  
の下で上の式を...

p. 168 下から 3 行目: ビンの中心位置 (大きさ  $\Delta R_0$ , 方向  $\theta_{R0}$ ) は... ビンの中心位置 (大きさ  $\Delta R_0$ ,  
方向  $\theta_{R0}$ ) は...

p. 168 下から 3 行目: たとえば, 30 (Hz) 波数でも... たとえば, 30 (Hz) の周  
周波数でも...

p. 220 上から 6 行目: (①の  $L$  は②では  $L'$  なる) (①の  $L$  は②では  $L'$  になる)