

設計技術シリーズシリーズ
『回転機械のための 実践！磁気軸受の制御系設計』
の訂正とお詫び

本書『回転機械のための 実践！磁気軸受の制御系設計』の記述に誤りがございました。謹んでお詫び申し上げますとともに、以下のように訂正申し上げます。

科学情報出版（株）

◇ P.168

1 行目

- (誤) 先行研究 [19, 20, 21] で示されている内容を参照し、
- (正) 先行研究 [19, 20, 21, 26] で示されている内容を参照し、

5 行目

- (誤) 本章で参考にする先行研究の制御対象のイメージ図を図 6.1 に示す [19, 20, 21].
- (正) 本章で参考にする先行研究の制御対象のイメージ図を図 6.1 に示す [19, 20, 21, 26].

◇ P.188

下 2 行目

- (誤) 本試験装置を用いたときのロータダイナミック流体力の推定について示す。
- (正) 試験装置 [26] を模擬したシミュレーションによるロータダイナミック流体力の推定について示す。

◇ P.202

5 行目

- (誤) 14-16 行では先行研究に記載されている制御対象モデルを定義している。
- (正) 14-16 行では先行研究 [26] に記載されている制御対象モデルを定義している。

10 行目

- (誤) 32-33 行では先行研究で示されている法線方向と接線方向のロータダイナミック流体力 f_r, f_t の値を読み込んでいる
- (正) 32-33 行では先行研究 [26] を模擬した法線方向と接線方向のロータダイナミック流体力 f_r, f_t の値を読み込んでいる

◇ P.209 参考文献の追加

[26] Yabui, S., Inoue, H. and Inoue, T., Track-Following Controller Design Using an Active Magnetic Bearing for Measurement of the Rotor Dynamics Coefficient of the Annular Seal, Journal of Dynamic System, Measurement, and Control. vol. 143, no. 6, (2021), 11pages