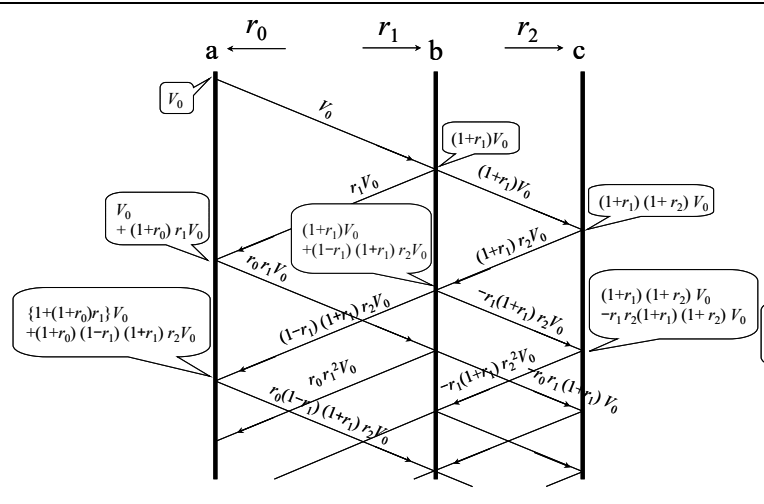
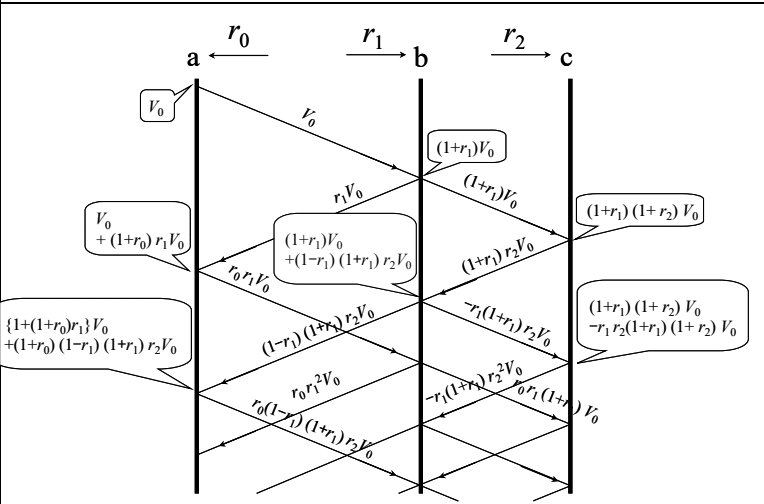
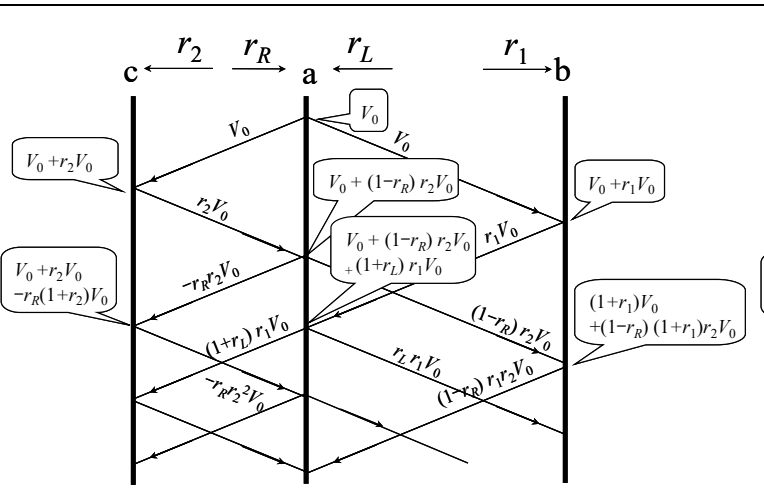
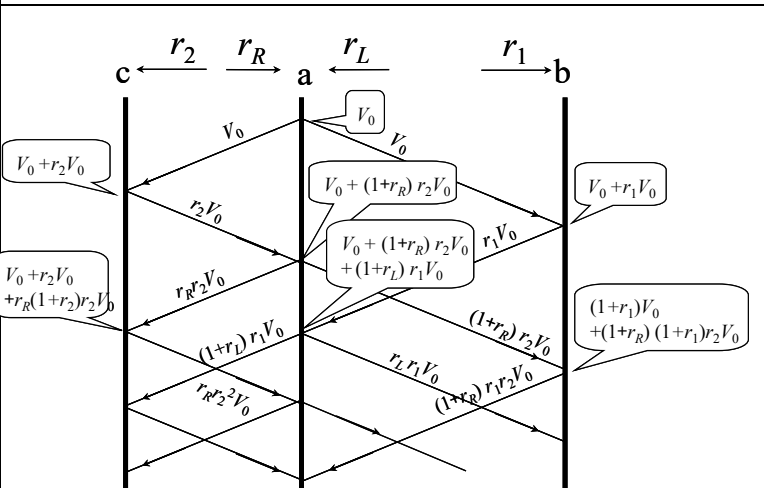
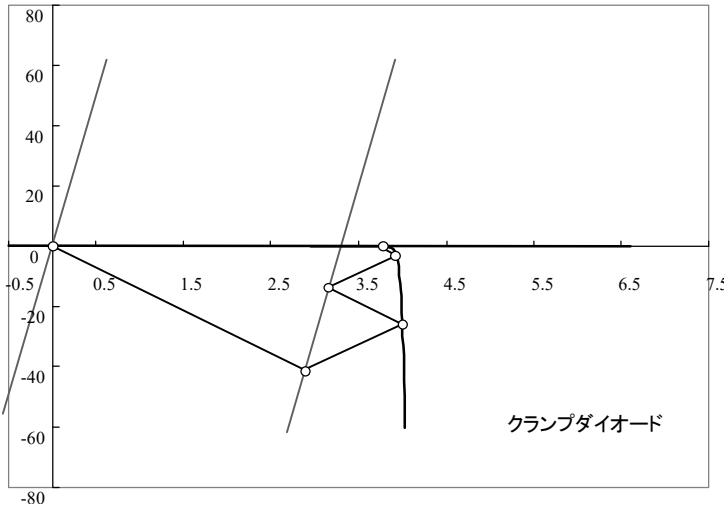
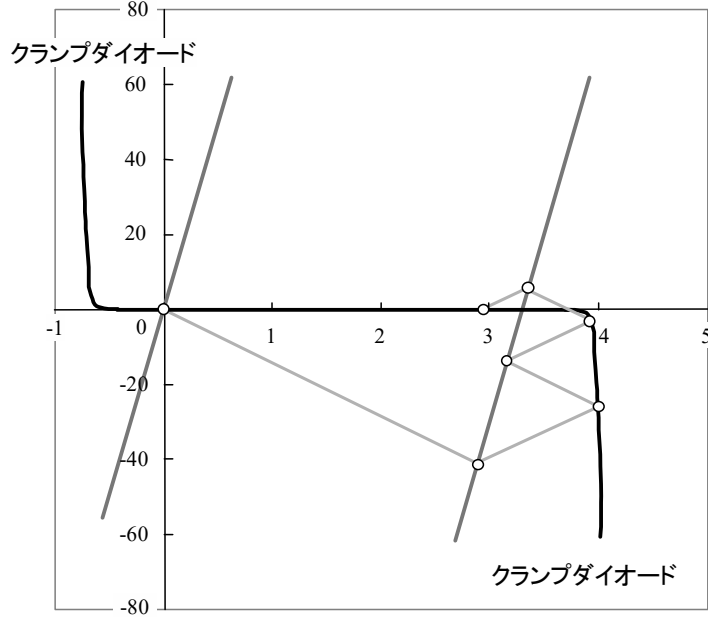
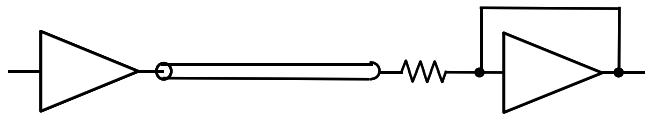
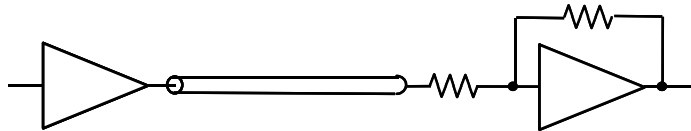


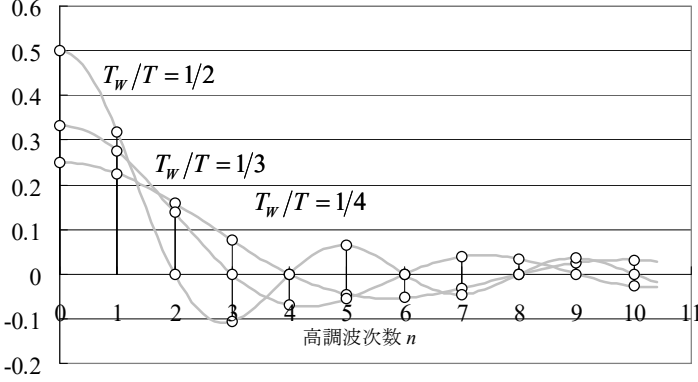
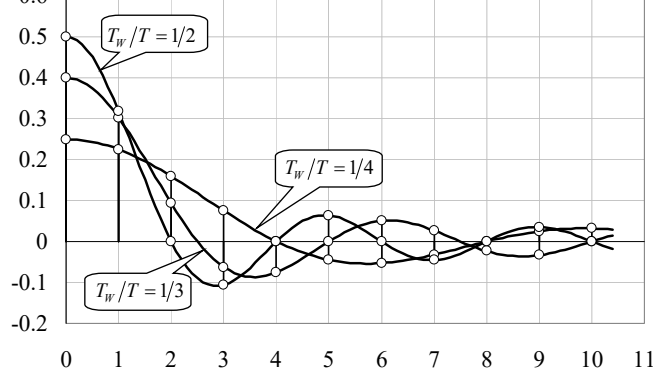
場所	誤	正	改版日
p.22 例題 2.2 の解 桁落ちによる誤差	$v_R = v(0) + r_1 \times v_L = 2.8 - 0.69 \times 2.8 = 0.9$ $v_L = r_2 \times v_R = 0.9$ $v(3\tau) = v_R + v_L = 0.9 + 0.9 = 1.8$	$v_R = v(0) + r_1 \times v_L = 2.8 - 0.69 \times 2.8 = 0.87$ $v_L = r_2 \times v_R = 0.87$ $v(3\tau) = v_R + v_L = 0.87 + 0.87 = 1.7$	
p.25 例題 2.3 終端電圧	1.5V	1.65V	2009.08.28
p.30 図 2.10 $r_0$ の係数(右下 1カ所)			2009.05.01
p.32 図 2.14 $r_R$ の係数(数カ所)			2009.05.01
p.32 図 2.15 最上部	$r_L = -0.82$	$r_L = -0.74$	2000.11.02
p.34 下から 1 行	定微分方程式	常微分方程式	

場所	誤	正	改版日
p.37 下から4行「式」 削除	式(2.42)式	式(2.42)	
p.38 2行 式番号誤記	式(2.24)	式(2.42)	
p.38 5行	式(2.34)のラプラス逆変換で	式(2.50)のラプラス逆変換で	2009.05.01
p.46 下から6行 下から5行	式(3.6) $v(l, 3\tau) = \frac{2Z_0}{Z_0 + R_1} (1 + r_1) v_0 = \frac{3}{4} v_0$	式(2.59) $v(l, \tau) = \frac{Z_0}{Z_0 + R_1} (1 + r_2) e_0 = \frac{3}{4} e_0$	
p.54 図 3.14 図の中の 囲み (3 箇所)	$t/CZ_0$	$\tau/CZ_0$	
p.56 下から8行目	防ぐため方法	防ぐための方法	2004.02.11
p.57 図 3.18			2003.07.24 最後のプロットの 位置が間違い.
p.59 図 3.21 抵抗追加			
p.61 8行 式番号誤記	式(3.21)が $V_h$ となる条件は	式(3.22)が $V_h$ となる条件は	

場所	誤	正	改版日
p.70 下から7行 式(4.6)右辺 R 追加	プラスの $R < \sqrt{Z_C Z_D}$ ならば負の極性の $\frac{(Z_C - Z_D)(R^2 - Z_C Z_D)}{(Z_C + R)^2 (Z_D + R)^2}$	プラスの, $R < \sqrt{Z_C Z_D}$ ならばマイナスの極性の $\frac{(Z_C - Z_D)(R^2 - Z_C Z_D)R}{(Z_C + R)^2 (Z_D + R)^2}$	2002.11.09
p.71 式(4.7) 3 番目の式削除	$v_C = \frac{v_1 + v_2}{2}, i_C = \frac{i_1 + i_2}{2}, v_C = Z_C i_C$	$v_C = \frac{v_1 + v_2}{2}, i_C = \frac{i_1 + i_2}{2}$	2009.05.01
p.71 式(4.8) 3 番目の式削除	$v_D = \frac{v_1 - v_2}{2}, i_D = \frac{i_1 - i_2}{2}, v_D = Z_D i_D$	$v_D = \frac{v_1 - v_2}{2}, i_D = \frac{i_1 - i_2}{2}$	2009.05.01
p.71 式(4.9)の下の行	$C_m$ は負であるから,...	(注釈追加) $C_m$ が負になることについては 4.3.1 で述べる.	2009.05.01
p.77 式(4.26) 右辺係数 1/2 追加 4 行	$\frac{\left\{ \left( 1 + \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 - \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} - \left\{ \left( 1 - \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 + \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}}}{\left\{ \left( 1 + \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 - \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} + \left\{ \left( 1 - \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 + \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}}} \cong \frac{L_m}{L} - \frac{C_m}{C}$ 比の和であることが分かる.	$\frac{\left\{ \left( 1 + \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 - \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} - \left\{ \left( 1 - \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 + \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}}}{\left\{ \left( 1 + \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 - \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}} + \left\{ \left( 1 - \frac{L_m}{L} \right) \left( 1 + \frac{C_m}{C} \right) \right\}^{\frac{1}{2}}} \cong \frac{1}{2} \left( \frac{L_m}{L} - \frac{C_m}{C} \right)$ 比の平均であることが分かる.	
p.80 1 行	式(4.31)の第 1 項に相当	同式の第 1 項に相当	2009.05.01
p.82 6 行	線路 2 の右行波が近端で反射	線路 2 の右行波が遠端で反射	2016.09.15
p.82 下から 11 行	第 1 項は線路 1 の最初の立ち上がり波形に対するクロストークである. 第 2 項は $-\xi_{2F} v_{1R}$ と $\xi_{2F} r_2 v_{1R}$ とに分けられる.	第 1 項は線路 1 の最初の立ち上がり波形に対するクロストークである. <del>第 2 項は <math>-\xi_{2F} v_{1R}</math> と <math>\xi_{2F} r_2 v_{1R}</math> とに分けられる.</del>	2009.05.01
p.82 下から 9 行	$v_{1R}$ が近端に到着	$v_{1R}$ が遠端に到着	2016.09.15
p.82 下から 7 行	この式は右行波を表しているから左行波によるクロストークの	この式は左行波を表しているから右行波によるクロストークの	2016.09.15
p.82 下から 5 行	$v_{1R}$ が近端で反射したときに右行波 $r_2 v_{1R}$ として	$v_{1R}$ が遠端で反射したときに左行波 $r_2 v_{1R}$ として	2016.09.15
p.82 下から 3 行	右行波による右行波へのクロストーク	左行波による左行波へのクロストーク	2016.09.15
p.83 式(4.42) 中辺 $d/dx \rightarrow d/dt$ 右辺 $\Delta x$ 忘れ	$-\Delta i_1 = C_0 \Delta x \frac{dv_1}{dx} + C_M \Delta x \frac{d(v_1 - v_2)}{dx}$ $= (C_0 + C_M) \frac{dv_1}{dt} - C_M \frac{dv_2}{dt}$	$-\Delta i_1 = C_0 \Delta x \frac{dv_1}{dt} + C_M \Delta x \frac{d(v_1 - v_2)}{dt}$ $= (C_0 + C_M) \Delta x \frac{dv_1}{dt} - C_M \Delta x \frac{dv_2}{dt}$	
p.83 式(4.43) 中辺 $d/dx \rightarrow d/dt$ 右辺 $\Delta x$ 忘れ	$-\Delta i_1 = C_0 \Delta x \frac{dv_1}{dx} + C_M \Delta x \frac{d(v_1 - v_2)}{dx}$ $= (C_0 + C_M) \frac{dv_1}{dt} - C_M \frac{dv_2}{dt}$	$-\Delta i_2 = C_0 \Delta x \frac{dv_2}{dt} + C_M \Delta x \frac{d(v_2 - v_1)}{dt}$ $= (C_0 + C_M) \Delta x \frac{dv_2}{dt} - C_M \Delta x \frac{dv_1}{dt}$	

場所	誤	正	改版日
p.86 式(4.60) 右辺係数文字誤記 この行不要(誤記は間違い)	<del><math display="block">V_2(s) = \frac{1}{\zeta} \left\{ \frac{d^2 V_1}{dx^2} - \left( \frac{s}{u} \right)^2 V_1 \right\}</math></del>	<del><math display="block">V_2(s) = \frac{1}{\zeta} \left\{ \frac{d^2 V_1}{dx^2} - \left( \frac{s}{u} \right)^2 V_1 \right\}</math></del>	2000.09.24 2000.11.02
p.86 式(4.60) { }内の係数間違い	$V_2(s) = \frac{1}{\zeta} \left\{ \frac{d^2 V_1}{dx^2} - \left( \frac{s}{u} \right)^2 V_1 \right\}$ $= A_1(s)e^{-\frac{x}{u_C}s} + A_2(s)e^{u_C \frac{x}{s}} - A_3(s)e^{-\frac{x}{u_D}s} - A_4(s)e^{u_D \frac{x}{s}}$	$V_2(s) = \frac{1}{\zeta} \left\{ \left( \frac{u}{s} \right)^2 \frac{d^2 V_1}{dx^2} - V_1 \right\}$ $= A_1(s)e^{-\frac{x}{u_C}s} + A_2(s)e^{u_C \frac{x}{s}} - A_3(s)e^{-\frac{x}{u_D}s} - A_4(s)e^{u_D \frac{x}{s}}$	2009.05.01
p.86 式(4.61) 最初の行右辺負号追加	$I_1(s) = \frac{1}{s(L^2 - L_m^2)} \left( L \frac{dV_1}{dx} - L_m \frac{dV_2}{dx} \right)$ $= \frac{A_1(s)}{Z_C} e^{-\frac{x}{u_C}s} - \frac{A_2(s)}{Z_C} e^{u_C \frac{x}{s}} + \frac{A_3(s)}{Z_D} e^{-\frac{x}{u_D}s} - \frac{A_4(s)}{Z_D} e^{u_D \frac{x}{s}}$	$I_1(s) = -\frac{1}{s(L^2 - L_m^2)} \left( L \frac{dV_1}{dx} - L_m \frac{dV_2}{dx} \right)$ $= \frac{A_1(s)}{Z_C} e^{-\frac{x}{u_C}s} - \frac{A_2(s)}{Z_C} e^{u_C \frac{x}{s}} + \frac{A_3(s)}{Z_D} e^{-\frac{x}{u_D}s} - \frac{A_4(s)}{Z_D} e^{u_D \frac{x}{s}}$	2009.05.01
p.88 式(4.67)の下の行 注釈追加	$V_1, V_2$ が求まる.	$V_1, V_2$ が求まる. 計算の詳細については付録 7 参照	2009.05.01
p.94 式(4.70)	$-\frac{\partial}{\partial x} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} L_1 + L_{13} & L_{12} \\ 2L_{12} & L_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix}$	$-\frac{\partial}{\partial x} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \frac{\partial}{\partial t} \begin{pmatrix} L_1 + L_{13} & L_{12} \\ 2L_{12} & L_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix}$	2016.09.15
p.94 式(4.71)	$-\frac{\partial}{\partial x} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_1 + C_{13} & C_{12} \\ 2C_{12} & C_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$	$-\frac{\partial}{\partial x} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \frac{\partial}{\partial t} \begin{pmatrix} C_1 + C_{13} & C_{12} \\ 2C_{12} & C_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$	2016.09.15
p.95 下から 4 行	式(付 8.9)の	式(8.11)の	2009.05.01
p.102 下から 6 行	少なくとも $7\tau$	少なくとも $6\tau$	2009.05.01
p.103 下から 2 行目	時刻 $n\tau_C$ 後に	時刻 $(2n-1)\tau_C$ 後に	2003.07.24
p.104 8 行目 式(5.18)  下から 3 行目	時刻 $n\tau_D$ 後に $v_2(l, t) = \frac{1}{2} \left[ 1 - \left\{ - \left( x - \sqrt{\frac{1+\xi}{1-\xi}} \right) / \left( x + \sqrt{\frac{1+\xi}{1-\xi}} \right) \right\}^n \right]$ 時刻 $n\tau_C$ $n\tau_C \geq n\tau_D$	時刻 $(2n-1)\tau_D$ 後に $v_2(l, t) = -\frac{1}{2} \left[ 1 - \left\{ - \left( x - \sqrt{\frac{1+\xi}{1-\xi}} \right) / \left( x + \sqrt{\frac{1+\xi}{1-\xi}} \right) \right\}^n \right]$ 時刻 $(2n-1)\tau_C$ $\tau_C \geq \tau_D$	2003.07.24 2004.02.11  2003.07.24
p.108 下から 6 行	例えば図 1.18 によると	例えば図 1.19 によると	2009.05.01
p.116 9 行	式(5.24),式(5.25)の最初の	式(5.27),式(5.28)の最初の	2009.05.01

場所	誤	正	改版日
p.117 下から2行	式(14)は,	式(5.34)は,	2000.09.24
p.118 2行	パターン間	パターン間	2016.09.15
p.118 図 5.20 タイトル	図 5.20 Hyperbola 終端による効	図 5.20 Hyperbola 終端による効果	2004.02.11
p.124 脚注 末尾	生じる状態にある波をという	生じる状態にある波をいう	2004.02.11
p.127 式(6.18) (誤記ではない)	$(Z_0 - R_1)(Z_0 - R_2) = 0$	$(R_1 - Z_0)(R_2 - Z_0) = 0$	2009.05.01
p.128 式(6.22)	$I(x, \omega) = \frac{Z_0 \cos \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right) + j R_2 \sin \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right)}{(R_1 + R_2) \cos \omega \tau + j \left( \frac{R_1 R_2}{Z_0} + Z_0 \right) \sin \omega \tau} V_0(\omega)$	$I(x, \omega) = \frac{Z_0 \cos \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right) + j R_2 \sin \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right)}{(R_1 + R_2) \cos \omega \tau + j \left( \frac{R_1 R_2}{Z_0} + Z_0 \right) \sin \omega \tau} \times \frac{V_0(\omega)}{Z_0}$	
式(6.8)	$V(x, \omega) = \frac{R_2 \cos \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right) + j Z_0 \sin \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right)}{(R_1 + R_2) \cos \omega \tau + j \left( \frac{R_1 R_2}{Z_0} + Z_0 \right) \sin \omega \tau} Z_0 V_0(\omega)$	$V(x, \omega) = \frac{R_2 \cos \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right) + j Z_0 \sin \omega \left( \tau - \frac{x}{u} \right)}{(R_1 + R_2) \cos \omega \tau + j \left( \frac{R_1 R_2}{Z_0} + Z_0 \right) \sin \omega \tau} V_0(\omega)$	
p.130~p.132 (6 箇所)	ハイブリッド行列	縦続行列	
p.133 式(6.38) 右辺 $I_2$ の負号削除	$\begin{pmatrix} V_1 \\ I_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_1 & j Z_1 \sin \omega \tau_1 \\ j \frac{\sin \omega \tau_1}{Z_1} & \cos \omega \tau_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_2 & j Z_2 \sin \omega \tau_2 \\ j \frac{\sin \omega \tau_2}{Z_2} & \cos \omega \tau_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} V_2 \\ -I_2 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} V_1 \\ I_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_1 & j Z_1 \sin \omega \tau_1 \\ j \frac{\sin \omega \tau_1}{Z_1} & \cos \omega \tau_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_2 & j Z_2 \sin \omega \tau_2 \\ j \frac{\sin \omega \tau_2}{Z_2} & \cos \omega \tau_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} V_2 \\ I_2 \end{pmatrix}$	2009.05.01
p.133 式(6.39)左辺 $\sin \omega_1 \tau \rightarrow \sin \omega_2 \tau$	$\begin{pmatrix} \cos \omega \tau_1 & j Z_0 \sin \omega \tau_1 \\ j \frac{\sin \omega \tau_1}{Z_0} & \cos \omega \tau_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_2 & j Z_0 \sin \omega \tau_2 \\ j \frac{\sin \omega \tau_2}{Z_0} & \cos \omega \tau_2 \end{pmatrix}$	$\begin{pmatrix} \cos \omega \tau_1 & j Z_0 \sin \omega \tau_1 \\ j \frac{\sin \omega \tau_1}{Z_0} & \cos \omega \tau_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \omega \tau_2 & j Z_0 \sin \omega \tau_2 \\ j \frac{\sin \omega \tau_2}{Z_0} & \cos \omega \tau_2 \end{pmatrix}$	2009.05.01
p.135 式(6.41) 指数の肩 $\omega \rightarrow n\omega$	$c_n = \frac{T_W}{T} \times \frac{\sin \frac{n\omega T_W}{2}}{\frac{n\omega T_W}{2}} \times \frac{\sin \frac{n\omega t_r}{2}}{\frac{n\omega t_r}{2}} e^{-j\omega \frac{T_W + t_r}{2}}$	$c_n = \frac{T_W}{T} \times \frac{\sin \frac{n\omega T_W}{2}}{\frac{n\omega T_W}{2}} \times \frac{\sin \frac{n\omega t_r}{2}}{\frac{n\omega t_r}{2}} e^{-jn\omega \frac{T_W + t_r}{2}}$	2016.09.15

場所	誤	正	改版日
p.135 図 6.8 凡例を分かりやすく (誤記ではない)			2009.05.01
p.136 図 6.9 タイトル誤記	図 6.9 立ち上がり時間による周波数スペクト	図 6.9 立ち上がり時間による周波数スペクトル	
p.138 2行	適用た例を	適用した例を	2009.05.01
p.141 式(7.1) $R \rightarrow R\Delta x$	$-\Delta v = L \Delta x \frac{di}{dt} + Ri$	$-\Delta v = L \Delta x \frac{di}{dt} + R \Delta xi$	2009.05.01
p.143 式(7.10)  式(7.11)  式(7.12)  下から4行目, 2行目	$V = \exp \left[ \pm \left\{ \frac{s}{u} + \frac{1}{2} \left( GZ_0 + \frac{R}{Z_0} \right) \right\} x \right]$ $V = A_1(s) \exp \left\{ - \left( \frac{x}{u} s + \beta x \right) \right\} + A_2(s) \exp \left\{ + \left( \frac{x}{u} s + \beta x \right) \right\}$ $\beta = \frac{1}{2} \left( GZ_0 + \frac{R}{Z_0} \right)$ $e^{-\beta x}$	$V = \exp \left[ \pm \left\{ \frac{1}{2} \left( GZ_0 + \frac{R}{Z_0} \right) + \frac{s}{u} \right\} x \right]$ $V = A_1(s) \exp \left\{ - \left( \alpha x + \frac{x}{u} s \right) \right\} + A_2(s) \exp \left\{ + \left( \alpha x + \frac{x}{u} s \right) \right\}$ $\alpha = \frac{1}{2} \left( GZ_0 + \frac{R}{Z_0} \right)$ $e^{-\alpha x}$	2003.07.24 (*1)
p.144 式(7.13)	$I = - \frac{1}{sL + R} \frac{dV}{dx}$ $= \frac{\frac{s}{u} + \beta}{sL + R} \left[ A_1(s) \exp \left\{ - \left( \frac{x}{u} s + \beta x \right) \right\} - A_2(s) \exp \left\{ + \left( \frac{x}{u} s + \beta x \right) \right\} \right]$	$I = - \frac{1}{sL + R} \frac{dV}{dx}$ $= \frac{\frac{s}{u} + \alpha}{sL + R} \left[ A_1(s) \exp \left\{ - \left( \alpha x + \frac{x}{u} s \right) \right\} - A_2(s) \exp \left\{ + \left( \alpha x + \frac{x}{u} s \right) \right\} \right]$	2016.09.15

場所	誤	正	改版日
p.144 式(7.14)	$\frac{\frac{s}{u} + \beta}{sL + R} = \frac{s\sqrt{LC} + \frac{1}{2}\left(G\sqrt{\frac{L}{C}} + R\sqrt{\frac{C}{L}}\right)}{sL + R} = \sqrt{\frac{C}{L}} \times \frac{1 + \frac{1}{2s}\left(\frac{G}{C} + \frac{R}{L}\right)}{1 + \frac{1}{s}\frac{R}{L}}$	$\frac{\frac{s}{u} + \alpha}{sL + R} = \frac{s\sqrt{LC} + \frac{1}{2}\left(G\sqrt{\frac{L}{C}} + R\sqrt{\frac{C}{L}}\right)}{sL + R} = \sqrt{\frac{C}{L}} \times \frac{1 + \frac{1}{2s}\left(\frac{G}{C} + \frac{R}{L}\right)}{1 + \frac{1}{s}\frac{R}{L}}$	2003.07.24 (*1)
p.146 式(7.20) 右辺 分子の符号「+」→「-」	$= \frac{R_1 - Z_0}{R_1 + Z_0} \times \frac{s + \frac{Z_0}{R_1 - Z_0} \frac{R}{2L}}{s + \frac{Z_0}{R_1 + Z_0} \frac{R}{2L}}$	$= \frac{R_1 - Z_0}{R_1 + Z_0} \times \frac{s - \frac{Z_0}{R_1 - Z_0} \frac{R}{2L}}{s + \frac{Z_0}{R_1 + Z_0} \frac{R}{2L}}$	2016.09.15
p.148 式(7.28) 上の段 $E_0$ が不要	$v(l, t) = v(0, t) \times (1 + r_2) \times \exp\left(-\frac{R}{2Z_0}l\right) E_0$	$v(l, t) = v(0, t) \times (1 + r_2) \times \exp\left(-\frac{R}{2Z_0}l\right)$	2016.09.15
p.149 図 7.3 遠端の式 $\frac{1}{2}$ 削除	近端 $\times \frac{1}{2} \exp\left(-\frac{R}{2Z_0}l\right) \times 2$	近端 $\times \exp\left(-\frac{R}{2Z_0}l\right) \times 2$	2009.05.01
p.151～p.153	表皮抵抗とグラウンドとの関係に考え違いがあった。	図 7.8 削除, 図 7.9～図 7.11 書き換え, その他修正加筆 本正誤表の巻末に添付	2016.09.15
p.154 式(7.35)	$u = \frac{1}{\sqrt{(R + j\omega L)(G + j\omega C)}}$	$u = \frac{j\omega}{\sqrt{(R + j\omega L)(G + j\omega C)}}$	2009.05.01
p.156 下から 2 行	図 7.5 によると	図 7.6 によると	2009.05.01
p.157 下から 3 行	(7.18)を考慮	(7.15)を考慮	2009.05.01
p.157 式(7.12)	$\beta = \frac{1}{2}\left(GZ_0 + \frac{R}{Z_0}\right)$	$\alpha = \frac{1}{2}\left(GZ_0 + \frac{R}{Z_0}\right)$	2003.07.24 (*1)
p.158 表 7.1 特性インピーダンス	誘電損 表皮効果 $G/(2C) \quad R/(2L)$	誘電損 表皮効果 $G/(2\omega C) \quad R/(2\omega L)$	2009.05.01
p.161 7 行 分かりやすく文章を変更	したがって, 線路の分布容量と負荷の分布容量とが加算されて等価的な分布容量となる。 この結果, 図 8.1 に示すように, バスに分布的に接続される素子の入出力容量の影響によって特性インピーダンスが低下する。	したがって, 例えば, 図 8.1 に示すように, 線路の分布容量 100pF/m と負荷の分布容量 350pF/m とが加算されて等価的な分布容量 450pF/m となる。 この結果, 同図に示すように, 特性インピーダンスが低下する。	2016.09.15
p.168 図 8.10 終端電圧	1.5V	1.8V	2009.05.01
p.168 最後の行	低電流	定電流	2016.09.15

場所	誤	正	改版日
p.169 図 8.11 右下 「スタブ長ゼロ」追加			2009.05.01
p.179 13行	式(付 1.1)のラプラス変換は、	式(付 2.1)のラプラス変換は、	2009.05.01
p.180 式(付 2.7)	$V_{out}(s) = E \times \left( \frac{1}{s} + \frac{1}{s + 1/CR} \right)$	$V_{out}(s) = E \times \left( \frac{1}{s} - \frac{1}{s + 1/CR} \right)$	2009.05.01
p.180 式(付 2.8)	$v_{out}(t) = E \times (1 + e^{-t/CR})$	$v_{out}(t) = E \times (1 - e^{-t/CR})$	2009.05.01
p.181 式(付 3.2) サフィックス抜け $A(s) \rightarrow A_1(s)$	$I = \frac{1}{Z_0} \left\{ A(s) e^{-\frac{x}{u}s} - A_2(s) e^{\frac{x}{u}s} \right\}$	$I = \frac{1}{Z_0} \left\{ A_1(s) e^{-\frac{x}{u}s} - A_2(s) e^{\frac{x}{u}s} \right\}$	2016.09.15
p.181	式(付 7.9)	式(付 3.9)	2004.02.11
p.182 式(付 3.16) 中辺	$A_2 = \frac{1}{\Delta} \left( 1 - \frac{R_2}{Z_0} \right) e^{-\tau s} V_0$	$A_2 = -\frac{1}{\Delta} \left( 1 - \frac{R_2}{Z_0} \right) e^{-\tau s} V_0$	2001.05.10
p.184 付録 4		全面書き換え 本正誤表の巻末に添付	2009.05.01
p.185 最初の行	式(4.16)～式(4.19)の左行波を	式(4.11)～式(4.14)の左行波を	2016.09.15
p.185 式(付 5.7) 左辺	$v_{DR}$	$v_{CR}$	2004.02.11
p.187 最初の行	近端の基本式は	結合線路の基本式は	2016.09.15
p.188 4行	サフックス“1”を	サフィックス“1”を	2020.02.16
p.193 式(付 8.3) 分母 引き算→足し算	$V_2 = \frac{1}{s^2(LC_m - L_m C)} \left\{ \frac{d^2 V_1}{dx^2} - s^2(LC + 2L_m C_m) V_1 \right\}$	$V_2 = \frac{1}{s^2(LC_m + L_m C)} \left\{ \frac{d^2 V_1}{dx^2} - s^2(LC + 2L_m C_m) V_1 \right\}$	2016.09.15

## 改版履歴

2000.08.29 初版 これ以前にも何回か改版したが履歴をとっていないため、上記改版日は空欄としている。

2000.09.24 02版 今回から改版日を記載。

2000.11.02 03版

2000.11.12 04版



2001.05.10	05 版
2001.11.09	06 版
2003.07.24	07 版 (*1) $\sqrt{(sL+R)(sC+G)}$ を $\alpha s + \beta$ とおいていたが, $\alpha + \beta s$ とおく一般の慣習に合わせた.
2004.02.11	08 版
2009.05.01	09 版
2009.08.28	10 版
2016.09.15	11 版
2020.02.16	12 版