

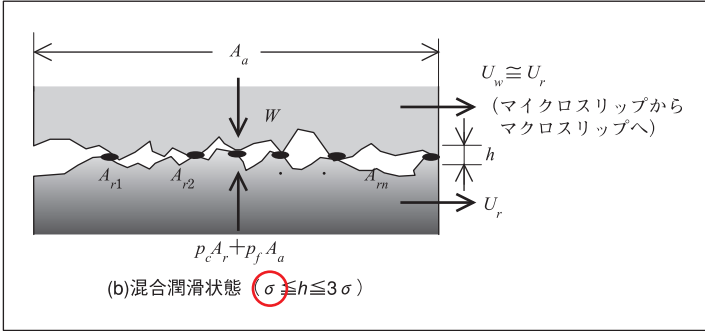
# 訂正のお願い

## 「入門 ウェブハンドリング」

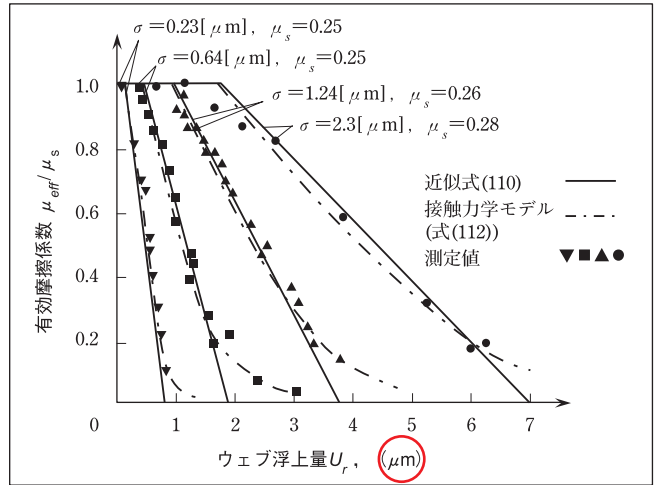
2010年10月28日 第1版 第1刷をご購入された方へ

本書本文に誤りがありましたので、下記の赤丸箇所を訂正していただきますようお願い申し上げます。

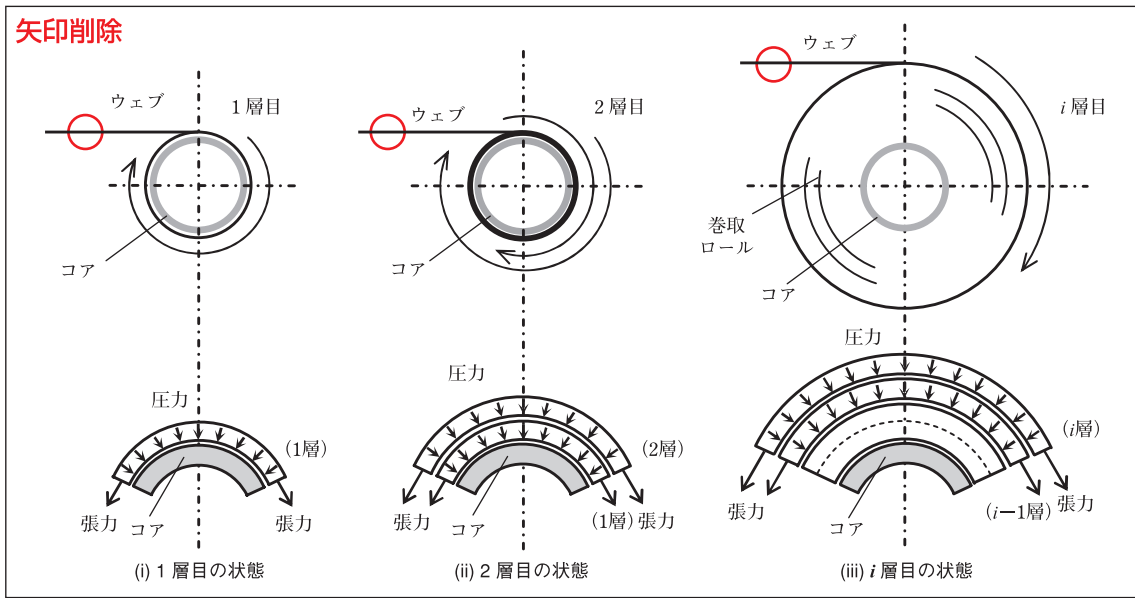
P141 図 4-37 ウェブとローラ間の接触潤滑状態



P144 図 4-39 有効摩擦係数とウェブ浮上量の関係



P161 図 5-4 巻取層の増加に伴う層間圧力の蓄積



P227 本文

.....

式(23)で与えられる伝達関数 $G_c(s)$ は3つの要素から構成されており、右辺第1項から順に比例要素 (proportional control element、英語の頭文字をとってP要素とも言う)、積分要素 (integral control element、同じくI要素)、微分要素 (derivative control element、同じくD要素) と呼ばれる。PIDとは、これら3要素から構成されるコントローラの略称であり、ゲイン $K_p$ 、 $K_i$ 、 $K_d$ は3要素の重み (weighting factor) に相当している。比例(P)、積分(I)、微分(D)の各要素は、それぞれシステムの現在、過去、未来に関する情報を含んでおり、PIDはこれらすべてを含む要素であると考えられることができる。

.....

P152 式 132

$$T_{slip} = 1.044\eta U_r \left(\frac{\sigma}{R}\right)^{-\frac{2}{3}}$$

$$\sigma_{zcr} = \frac{L^2}{i^2 a^2} \left\{ \sigma_e \left( 1 + \zeta_1 i^4 \frac{a^4}{L^4} + \zeta_2 i^2 \frac{a^2}{L^2} \right) - \sigma_x \right\}$$

$$\sigma_x = \frac{T}{t_w}, \quad \sigma_e = \frac{\pi^2 E_x t_w^2}{12a^2(1-\nu_x \nu_2)}$$

$$\zeta_1 = \frac{E_z}{E_x}, \quad \zeta_2 = \frac{4(1-\nu_x \nu_2)}{1+\nu_x + (1+\nu_2)/\zeta_1} + \nu_3 + \nu_x \zeta_1$$

P174 式 70  $p = -\sigma_r = K_1 (e^{K_2 \epsilon_r} - 1)$