

番号	訂正箇所		原文	訂正文																								
	ページ	行																										
1	132	表 1	<table><thead><tr><th>図記号</th><th>図記号</th></tr></thead><tbody><tr><td>整流用ダイオード</td><td></td></tr><tr><td>定電圧ダイオード</td><td></td></tr><tr><td>発光ダイオード^②</td><td></td></tr><tr><td>ホトダイオード^③</td><td></td></tr><tr><td>可変容量ダイオード^④</td><td></td></tr></tbody></table>	図記号	図記号	整流用ダイオード		定電圧ダイオード		発光ダイオード ^②		ホトダイオード ^③		可変容量ダイオード ^④		<table><thead><tr><th>名 称</th><th>図記号</th></tr></thead><tbody><tr><td>整流用ダイオード</td><td></td></tr><tr><td>定電圧ダイオード</td><td></td></tr><tr><td>発光ダイオード^②</td><td></td></tr><tr><td>ホトダイオード^③</td><td></td></tr><tr><td>可変容量ダイオード^④</td><td></td></tr></tbody></table>	名 称	図記号	整流用ダイオード		定電圧ダイオード		発光ダイオード ^②		ホトダイオード ^③		可変容量ダイオード ^④	
図記号	図記号																											
整流用ダイオード																												
定電圧ダイオード																												
発光ダイオード ^②																												
ホトダイオード ^③																												
可変容量ダイオード ^④																												
名 称	図記号																											
整流用ダイオード																												
定電圧ダイオード																												
発光ダイオード ^②																												
ホトダイオード ^③																												
可変容量ダイオード ^④																												
2	166	図 19																										
3	206	14-16	ロボットとは、JIS B 8445によれば、「<u>2軸以上がプログラム可能で、一定の自律性</u>をもち、<u>環境内を移動</u>して所期の<u>タスクを実行する作動メカニズム</u>。」とされている。	ロボットとは、JISB 0134によれば、「<u>二つ以上の軸についてプログラムによって動作し、ある程度の自律性</u>をもち、<u>環境内で動作</u>して所期の<u>作業を実行する運動機構</u>。」とされている。																								

番号	訂正箇所		原文	訂正文
	ページ	行		
4	278	図 16	(原文) 仕掛けかんばん A の流れ 前工程 1 引取られると、仕掛けかんばんがはずれる。 2 仕掛けかんばんに指示された数だけ部品をつくる。 3 仕掛けかんばんをつくった部品につけて、置場に置く。 引取りかんばん A の流れ 後工程 2 引取りかんばんをもって、部品を取りに行く。 1 使うときに、引取りかんばんをはずす。 4 引取りかんばんをつけた部品を後工程に運ぶ。 3 仕掛けかんばんをはずし、<u>引取り看板</u>をつける。	(訂正文) 仕掛けかんばん A の流れ 前工程 1 引取られると、仕掛けかんばんがはずれる。 2 仕掛けかんばんに指示された数だけ部品をつくる。 3 仕掛けかんばんをつくった部品につけて、置場に置く。 引取りかんばん A の流れ 後工程 2 引取りかんばんをもって、部品を取りに行く。 1 使うときに、引取りかんばんをはずす。 4 引取りかんばんをつけた部品を後工程に運ぶ。 3 仕掛けかんばんをはずし、<u>引取りかんばん</u>をつける。