

【正誤表】

書 名：電子戦の技術 通信電子戦編
版 数：1版1刷

| ページ | 箇所 | 誤 | 正 |
|-----|---------------|---|---|
| iii | 4行目 | EW101 リーズ | EW101 シリーズ |
| 123 | 下8行目 | 回線のその他の値の関数として受信機に 入力される電力 | 片側の回線の値に応じて受信機に入ってくる電力 |
| | 下4行目 | 電力である | 電力のことである |
| 124 | 10行目 | 伝搬損失による減衰を受ける | 伝搬損失により減衰する |
| 143 | 5行目 | ナイフエッジより上方 | ナイフエッジより下方 |
| | 6行目 | ナイフエッジより下方 | ナイフエッジより上方 |
| 170 | 7行目 | 友軍が発生させた信号 | 友軍が輻射させた信号 |
| 177 | 11行目 | 発射管制 | 輻射管制 |
| 185 | 下11行目 下7行目 | 重複させる | オーバーラップさせる |
| 190 | 5行目 | あらゆる通信変調，時には低被傍受/探 知確率（LPI）伝送などに関する変調 | 低被傍受/探知確率（LPI）伝送に使われる こともある方式を含め，あらゆる通信変調 方式 |
| 196 | 10行目 | RMS誤差を測定するには，かなり均一に 分布した周波数と到来電波入射角におい て，膨大な量のDF測定値を収集する． | RMS誤差の確定は，ほぼ一様に割り振られた 周波数と到来電波入射角における膨大な量 のDF測定値を収集することでなされる． |
| | 12行目 | 方位・仰（俯）角システム | 方位および仰（俯）角システム |
| | 13行目 | 4π ステラジアン（steradian; 立体角）の 全域で | 4π ステラジアン（steradian; 立体角）で |
| | 下13行目 | 測定する，その方探システム用に独立し た | 測定する独立した |
| 197 | 図7.8 図中文字 | 68%の範囲 | 68%の領域 |

| ページ | 箇所 | 誤 | 正 |
|-----|------|-----------------------|----------------------|
| 231 | 下9行目 | データセ ッ ト中に | データ セ 群中に |
| 240 | 下9行目 | 実効 送 信電力 | 実効 送 放射電力 |
| 367 | 和文索引 | 発 射管制 | 発 射管制 |
| 374 | 欧文索引 | 発 射管制 | 発 射管制 |

2023年4月現在