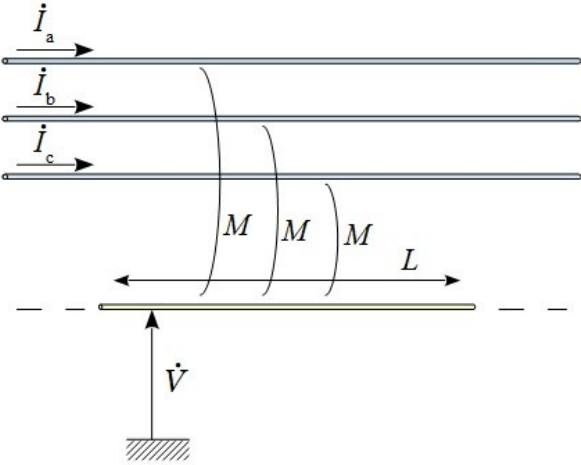
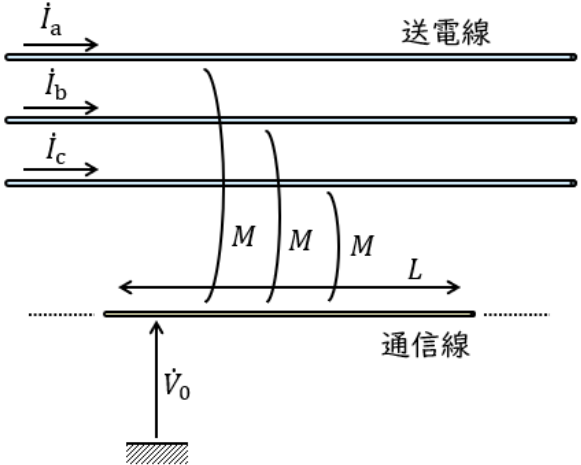


■電験 2 種二次試験 過去問徹底解説 令和 7 年版
における正誤表

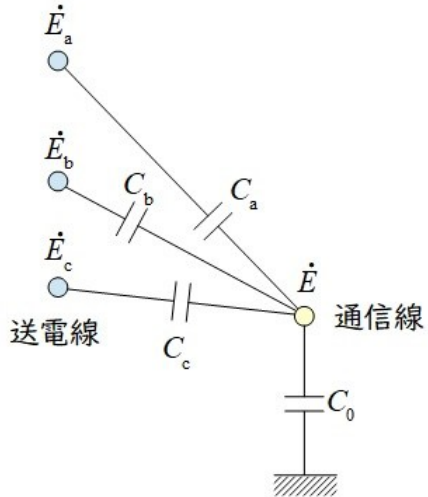
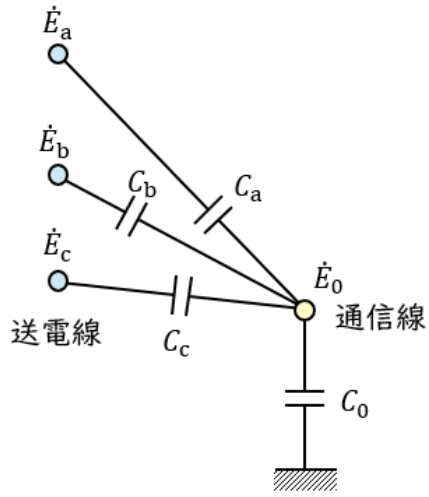
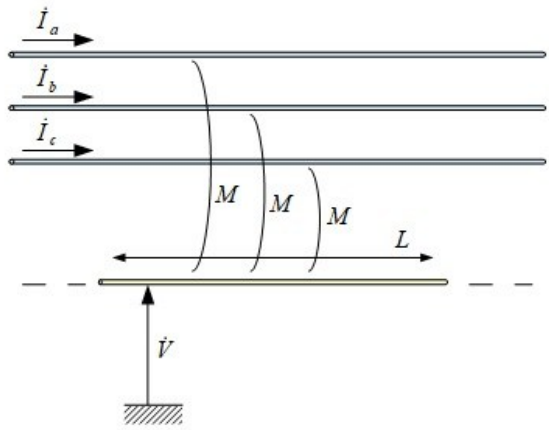
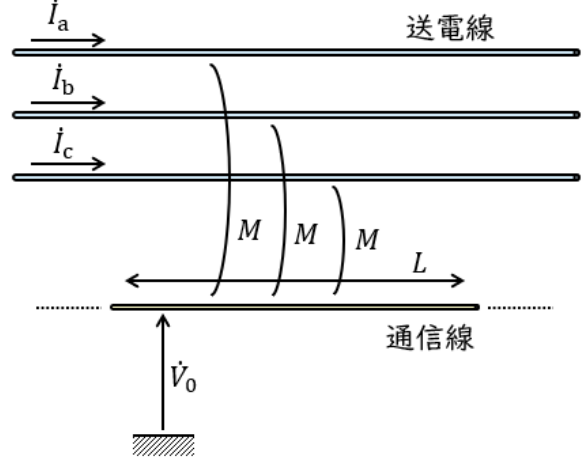
○2025 年 9 月 13 日分

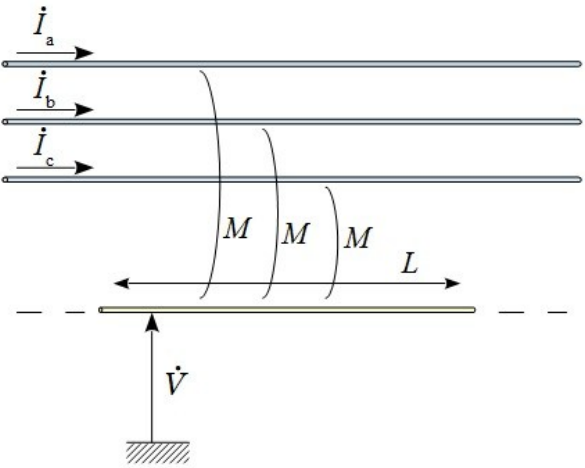
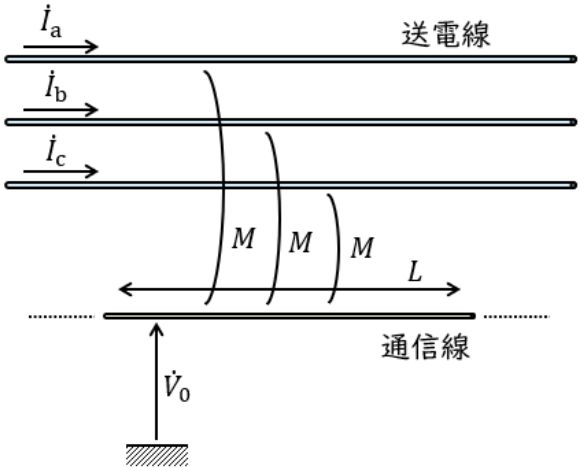
科目	問題	誤植箇所	誤	正
電力・ 管理	令和元年 問 4	解答(2)b)	ここで、 $X = L - x'$ とすれば x が 0 から L に変化するとき、	ここで、 $X = L - x'$ とすれば x' が 0 から L に変化するとき、
	平成 24 年 問 3	ワンポイント 解説 図 1	 図 1	 図 1
機械・ 制御	平成 23 年 問 4	解答(5)	①の解答式に $G(s) = \frac{1}{s^2}$, $K(s) = K_P \left(1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s \right)$	(1)の解答式に $G(s) = \frac{1}{s^2}$, $K(s) = K_P \left(1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s \right)$

	令和 4 年 問 4	ワンポイント 解説 2	特性方程式 $a_0s^n + a_1s^{n-1} + a_2s^{n-2} + \cdots + a_{n-1}s + a_ns^0 = 0$	特性方程式 $a_0s^n + a_1s^{n-1} + a_2s^{n-2} + \cdots + a_{n-1}s + a_n = 0$																																																
	令和 3 年 問 4	ワンポイント 解説 3	が与えられている時，ラウスの安定判別法による安定条件は，	が与えられているとき，ラウスの数表は下表のように描くことができ， 1 列の値がすべて同符号であるとき，制御系は安定であると判別できます。																																																
	平成 25 年 問 4	ワンポイント 解説 2	1. s^n, s^{n-1}, \cdots の係数がすべて存在 2. s^n, s^{n-1}, \cdots の係数がすべて同符号 3. ラウスの数表の値がすべて正であること																																																	
	平成 24 年 問 4	ワンポイント 解説 2	です。ラウスの数表は下図のようになります。																																																	
	平成 23 年 問 4	ワンポイント 解説 2	<table><tr><td></td><td>1 列</td><td>2 列</td><td>3 列</td></tr><tr><td>1 行</td><td>a_0</td><td>a_2</td><td>$a_4 \quad \cdots$</td></tr><tr><td>2 行</td><td>a_1</td><td>a_3</td><td>$a_5 \quad \cdots$</td></tr><tr><td>3 行</td><td>$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$</td><td>$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$</td><td>$\cdots$</td></tr><tr><td>4 行</td><td>$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$</td><td>$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$</td><td>$\cdots$</td></tr><tr><td></td><td>\vdots</td><td>\vdots</td><td>\vdots</td></tr></table>		1 列	2 列	3 列	1 行	a_0	a_2	$a_4 \quad \cdots$	2 行	a_1	a_3	$a_5 \quad \cdots$	3 行	$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$	$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$	\cdots	4 行	$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$	$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$	\cdots		\vdots	\vdots	\vdots	<table><tr><td></td><td>1 列</td><td>2 列</td><td>3 列</td></tr><tr><td>1 行</td><td>a_0</td><td>a_2</td><td>$a_4 \quad \cdots$</td></tr><tr><td>2 行</td><td>a_1</td><td>a_3</td><td>$a_5 \quad \cdots$</td></tr><tr><td>3 行</td><td>$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$</td><td>$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$</td><td>$\cdots$</td></tr><tr><td>4 行</td><td>$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$</td><td>$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$</td><td>$\cdots$</td></tr><tr><td></td><td>\vdots</td><td>\vdots</td><td>\vdots</td></tr></table>		1 列	2 列	3 列	1 行	a_0	a_2	$a_4 \quad \cdots$	2 行	a_1	a_3	$a_5 \quad \cdots$	3 行	$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$	$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$	\cdots	4 行	$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$	$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$	\cdots		\vdots	\vdots	\vdots
	1 列	2 列	3 列																																																	
1 行	a_0	a_2	$a_4 \quad \cdots$																																																	
2 行	a_1	a_3	$a_5 \quad \cdots$																																																	
3 行	$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$	$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$	\cdots																																																	
4 行	$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$	$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$	\cdots																																																	
	\vdots	\vdots	\vdots																																																	
	1 列	2 列	3 列																																																	
1 行	a_0	a_2	$a_4 \quad \cdots$																																																	
2 行	a_1	a_3	$a_5 \quad \cdots$																																																	
3 行	$b_1 = \frac{a_1a_2 - a_0a_3}{a_1}$	$b_2 = \frac{a_1a_4 - a_0a_5}{a_1}$	\cdots																																																	
4 行	$c_1 = \frac{b_1a_3 - a_1b_2}{b_1}$	$c_2 = \frac{b_1a_5 - a_1b_3}{b_1}$	\cdots																																																	
	\vdots	\vdots	\vdots																																																	
	平成 22 年 問 4	ワンポイント 解説 1																																																		
	平成 21 年 問 4	ワンポイント 解説 3																																																		
	平成 24 年 問 4	解答(6)	これより安定となる条件は， $K_1 > 0$ $K_2 > 0$ $K_1 - K_2 > 0$	これより安定となる条件は， $K_2 > 0$ $K_1 - K_2 > 0$																																																
	平成 21 年 問 4	解答(3)	$K_1 > 0 \quad \cdots \cdots \cdots \textcircled{1}$ $K_2 + 5 > 0 \Leftrightarrow K_2 > -5 \quad \cdots \cdots \cdots \textcircled{2}$ $\frac{6(K_2 + 5) - K_1}{6} > 0$ $6(K_2 + 5) - K_1 > 0$ $K_1 < 6(K_2 + 5) \quad \cdots \cdots \cdots \textcircled{3}$ が成立するとき安定となる。したがって，まとめると， $0 < K_1 < 6(K_2 + 5)$ $K_2 > -5$ と求められる。	$K_1 > 0 \quad \cdots \cdots \cdots \textcircled{1}$ $\frac{6(K_2 + 5) - K_1}{6} > 0$ $6(K_2 + 5) - K_1 > 0$ $K_1 < 6(K_2 + 5) \quad \cdots \cdots \cdots \textcircled{2}$ が成立するとき安定となる。したがって，まとめると， $0 < K_1 < 6(K_2 + 5)$ と求められる。																																																

○2025 年 7 月 27 日分

科目	問題	誤植箇所	誤	正
電力・ 管理	令和 6 年 問 3	ワンポイント 解説 2	$\dot{V}_1 = \frac{1}{3}(\dot{V}_a + a\dot{V}_b + a^2\dot{V}_c)$ $= \frac{1}{3}(\dot{V}_a + \dot{V}_b + \dot{V}_c)$ $= \dot{V}_a$	$\dot{V}_1 = \frac{1}{3}(\dot{V}_a + a\dot{V}_b + a^2\dot{V}_c)$ $= \frac{1}{3}(\dot{V}_a + \dot{V}_a + \dot{V}_a)$ $= \dot{V}_a$
		(2)解答	$\dot{V} = j\omega M \dot{I}$	$\dot{V} = j\omega M D \dot{I}$
	令和 6 年 問 6	ワンポイント 解説 一覧表 「同期調相 機」の「保守 性」の欄	煩雑	煩雑
	令和 5 年 問 4	ワンポイント 解説 2	三相 3 線式の送配電線の線間電圧が $V [^{\circ}]$ ，線電流が $I [A]$ ，電圧と電流の力率が $\cos \theta$ であるとき，	三相 3 線式の送配電線の線間電圧が $V [V]$ ，線電流が $I [A]$ ，電圧と電流の力率が $\cos \theta$ であるとき，
	令和 3 年 問 1	(3)解答	発生原因： 燃焼空気中の窒素が高温条件下で酸素と反応して生成される燃料中に含まれる窒素分が燃焼により酸化され生成される	発生原因： 燃焼空気中の窒素が高温条件下で酸素と反応して生成される 燃料中に含まれる窒素分が燃焼により酸化され生成される
	令和 3 年 問 3	ワンポイント 解説 3	$I_s = \frac{I_n}{Z [\text{p.u.}]}$	$I_s = \frac{I_n}{Z_s [\text{p.u.}]}$
	令和 2 年 問 3	(1)解答	ここで，問題図より， $\dot{I}_g = \dot{I}_a$ であり，ワンポイント解説「1.対称座標法」より，	ここで，問題図より， $\dot{I}_g = \dot{I}_a$ であり，ワンポイント解説「2.対称座標法」より，

	令和2年 問5	ワンポイント 解説 図1	 <p style="text-align: center;">図1</p>	 <p style="text-align: center;">図1</p>
		ワンポイント 解説 図2	 <p style="text-align: center;">図2</p>	 <p style="text-align: center;">図2</p>
	令和元年 問4	解答(2)b)	ここで、 $X = L - x'$ とすれば x が 0 から L に変化するとき、	ここで、 $X = L - x'$ とすれば x' が 0 から L に変化するとき、

	平成 24 年 問 3	ワンポイント 解説 図 1	 <p>図 1</p>	 <p>図 1</p>
機械・ 制御	平成 23 年 問 4	解答(5)	①の解答式に $G(s) = \frac{1}{s^2}$, $K(s) = K_P \left(1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s \right)$	(1)の解答式に $G(s) = \frac{1}{s^2}$, $K(s) = K_P \left(1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s \right)$