

『はじめての現代制御理論』第1刷正誤表

この度は、標記書籍をお買い求めいただき誠にありがとうございました。
標記書籍に誤りがありました。訂正し、深くお詫び申し上げます。

ページ数	行数	位置	誤	正
78	6行目		その自由応答を求めよう ¹⁾ 。	その自由応答を求めよう。
78	19行目	例 6.1	である ²⁾ 。ここで、	である ¹⁾ 。ここで、
78		注	1) これは1次遅れ系と呼ばれるシステムである。詳しくは参考文献[2]を参照のこと。	削除
78		注	2)	1)
81	11行目	例 6.2	が得られる ³⁾ 。したがって、	が得られる ²⁾ 。したがって、
81		注	3)	2)
82	4行目		0に収束している ⁴⁾ 。	0に収束している ³⁾ 。
82		注	4)	3)
102	5行目		asymptically	asymptotically
104	16行目		ここで、(8.8)式で得られる対角行列を	ここで、(8.8)式の右辺の対角行列を
105	13行目		条件を求める。与えられた初期ベクトル	条件を求める。つぎでは、(8.1)式の行列Aが対角化可能な場合について説明するが、得られる条件は対角化可能でない場合も成り立つ。与えられた初期ベクトル
106	5行目		各要素は定数なので、極限の計算には	各要素は定数で、極限の計算には
120	16行目	例 9.1	ただし、 f_1, f_2 は定数で、	ただし、 f_1, f_2 は未定の定数で、
120	26行目	例 9.1	固有値の実数部が負、すなわち $\{-2, -3\}$	固有値の実数部が負、例えば $\{-2, -3\}$
121	1行目	例 9.1	$ \lambda I - A_f = \lambda^2 + (-3 + f_1)\lambda + 2 + f_1 = 0$	$ \lambda I - A_f = \lambda^2 + (-3 + f_2)\lambda + 2 + f_1 = 0$
140	20行目		$\mathbf{x}_r(0)$ に対し、	$\mathbf{x}(0)$ に対し、
147	4行目		双対なシステム	双対なシステムの性質
157		図 11.2		
171	8行目	例 12.3	場合の0への収束に大差はなく、	場合の応答に大差はなく、
171	8行目	例 12.3	図 12.3(a) と比べて性能がよいこともわかる。	図 12.3(a) と比べて性能がよいことがわかる。

203	10 行目	例 14.3	$x_1(t)$ の最大値が若干	$x_2(t)$ の最大値が若干
203	22 行目	例 14.3	図 14.6 (b) とほとんど変わらない.	図 14.6 (b) とほぼ同じ応答となる.
225	16 行目		状態フィードバックベクトル f の設計にはまったく相関がないことがわかる.	状態フィードバックベクトル f はそれぞれ独立に設計してよいことがわかる.
229	15 行目		のときに J は最小となる.	のときに J は最小となる.