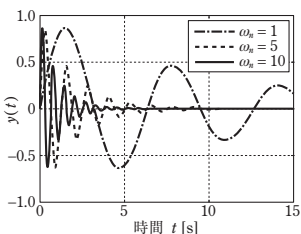
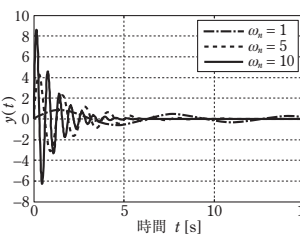


この度は、標記書籍をお買い求めいただき誠にありがとうございました。
 標記書籍に誤りがありました。訂正し、深くお詫び申し上げます。

『はじめての制御工学』第6刷正誤表

ページ数	行数	位置	誤	正
182	7行目		ナイキスト安定判別法の手順は	ナイキストの安定判別法の手順は
183	下から1行目		13.6(c)より、ナイキスト軌跡が	13.6(c)より、 ω が0から $+\infty$ の範囲でナイキスト軌跡が
184	1行目 ↓ 2行目		1回転している。よって $N=1$ 、 $P=0$ より $Z=1$ となり、フィードバック制御系は不安定な閉ループ極を1つ持つ。	1回転している。同様に ω が $-\infty$ から0の範囲でも1回転するので、合計2回転となる。よって $N=2$ 、 $P=0$ より $Z=2$ となり、フィードバック制御系は不安定な閉ループ極を2つ持つ。

『はじめての制御工学』第7刷正誤表

ページ数	行数	位置	誤	正
72		図 6.2		
221	下から1行目		これより、 $y(0) = \frac{K}{T} = \frac{1}{M}$ となり、	これより、 $v(0) = \frac{K}{T} = \frac{1}{M}$ となり、