

# 『はじめての現代制御理論』第4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	誤	正
82	上から8行目	$\mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 3x_1(0) + x_2(0) \\ -6x_1(0) - 2x_2(0) \end{bmatrix} e^{-2t} + \begin{bmatrix} -2x_1(0) - x_2(0) \\ 6x_1(0) + 3x_2(0) \end{bmatrix} e^{-3t}$	$\mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 3x_1(0) + x_2(0) \\ -6x_1(0) - 2x_2(0) \end{bmatrix} e^{-2t} + \begin{bmatrix} -2x_1(0) - x_2(0) \\ 6x_1(0) + 3x_2(0) \end{bmatrix} e^{-3t}$
87	上から3行目	初期ベクトル $\mathbf{x}(0)$	初期ベクトル $\mathbf{x}(0)$
117	上から10行目	$Q$ を $n \times n$ の半正定行列	$Q$ は $n \times n$ の任意の半正定行列
125	上から3行目	初期ベクトル $\mathbf{x}(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ に対する	初期ベクトル $\mathbf{x}(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ に対する
157	図 11.2	<p>動的システム</p> <p>オブザーバ</p>	<p>動的システム</p> <p>オブザーバ</p>
200	上から10行目	$J = \int_0^{\infty} \mathbf{x}^T(t) Q \mathbf{x}(t) + r u^2(t) \} dt$	$J = \int_0^{\infty} \{ \mathbf{x}^T(t) Q \mathbf{x}(t) + r u^2(t) \} dt$
202	下から4行目	～含まれる特別な行列である.	～含まれる特別な行列である. (14.12) 式右辺の $\mathbf{0}$ はゼロ行列である.
203	下から3行目	$\begin{bmatrix} 100 \mp 14\sqrt{13} & -13 \\ -13 & -5 \pm 2\sqrt{13} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -30 & -13 \\ -13 & -5 \end{bmatrix}$
208	下から11行目	$\tilde{A}^T P + P \tilde{A} - P \mathbf{b} r^{-1} \mathbf{b}^T P = 0$	$\tilde{A}^T P + P \tilde{A} - P \mathbf{b} r^{-1} \mathbf{b}^T P = \mathbf{0}$
219	下から6行目	$\mathcal{L}^{-1}[(sI - A)^{-1}] = \begin{bmatrix} 3e^{-2t} - 2e^{-3t} \\ -6e^{-2t} + 6e^{-3t} \end{bmatrix}$	$\mathcal{L}^{-1}[(sI - A)^{-1} \mathbf{x}(0)] = \begin{bmatrix} 3e^{-2t} - 2e^{-3t} \\ -6e^{-2t} + 6e^{-3t} \end{bmatrix}$