

『今日から使える！ MATLAB』 (2014年4月10日第1刷発行) 第1刷訂正表

ページ	位置	第1刷の記述	訂正
1	6行目	個数の概要	虚数の概要
24	2.1節の2行目	Figure ウィンドウ が装備されており、	Figure オブジェクトが装備されており、
31	6行目	先ほど説明した基本的な plot 関数のほかに、	先ほど説明した基本的なプロット関数のほかに、
32		$E_x = \frac{kqx}{\sqrt{x^2 + y^2}} \quad [\text{V/m}]$ $E_y = \frac{kqy}{\sqrt{x^2 + y^2}} \quad [\text{V/m}]$	$E_x = \frac{kqx}{\sqrt{(x^2 + y^2)^3}} \quad [\text{V/m}]$ $E_y = \frac{kqy}{\sqrt{(x^2 + y^2)^3}} \quad [\text{V/m}]$
53		<ul style="list-style-type: none"> サブ関数やプライベート関数へ広範にアクセスできること ユーザ関数を定義するファイル数を削減できること 繰り返し演算の中で性能が向上できること 	<ul style="list-style-type: none"> サブ関数やプライベート関数へ広範にアクセスすること ユーザ関数を定義するファイル数を削減すること 繰り返し演算の中で性能を向上させること
65	図 3.4		
66	List3-10内3行目	Newton-Rapson 法を用いて計算する.	Newton-Raphson 法を用いて計算する.
	List3-10内18行目	%Newton-Rapson 法の計算	%Newton-Raphson 法の計算
105	式 (5.16)	$x_2' = -\frac{1}{J} \left(D + \frac{K_F K_T}{R_a} \right) x_2 + \frac{K_T}{R_a} v$	$x_2' = -\frac{1}{J} \left(D + \frac{K_F K_T}{R_a} \right) x_2 + \frac{K_T}{R_a} v$
147	図 7.28 の上	メニューバーから「編集」→「サブシステムの作成」を選択します.	メニューバーから「ブロック線図」→「サブシステムとモデル参照」→「選択からサブシステムを作成」を選択します.
160	コマンドの1行目	>> symsmck	>> sym s m c K
163	最後の式	$T_s Y(s) + bY(s) = aX(s)$ $G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{1}{1 + T_s}$	$T_s Y(s) + bY(s) = aX(s)$ $a = 1, b = 1 \text{ とすると}$ $G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{1}{1 + T_s}$
168	図 8.12		
184	図 8.18 (a)	<p style="text-align: center;">(a)</p>	<p style="text-align: center;">(a)</p>
199	List 番号	List 8-6 Z1P2Test2.m	List 8-5 Z1P2Test2.m
200	図番号	図 8.33 2 複素極と 1 実数零点のシステム応答	図 8.34 2 複素極と 1 実数零点のシステム応答

ご迷惑をおかけして申し訳ございません。上記訂正をお願いいたします。

書籍の内容およびこの訂正表に関するお問い合わせは(株)講談社サイエンティフィック (03-3235-3701) にお願いたします。