

『はじめての制御工学 改訂第2版』第8～11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。

【第1～8刷】

ページ数	行数	誤	正
259	下から7行目	$\omega_1(s) = \frac{1}{J_1s + B_1} \left(-\frac{K}{s} (\omega_1(s) - \omega_2(s)) + \tau_1(s) \right)$	$\omega_1(s) = \frac{1}{J_1s + B_1} \left(-\frac{K}{s} (\omega_1(s) - \omega_2(s)) + \tau_1(s) \right)$
259	図 A.10		
260	図 A.11		

【第1～9刷】

ページ数	行数	誤	正
131	16行目	$u(t) = K_e(T_e - y(t))$	$u(t) = K_e(T_r - y(t))$
275	12行目	$v_{\text{out}}(t_p) = K \left[1 + \frac{e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(\pi + \phi) \right] = K \left[1 + \frac{e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin\phi \right]$	$v_{\text{out}}(t_p) = K \left[1 - \frac{e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(\pi + \phi) \right] = K \left[1 + \frac{e^{-\frac{\pi\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}}}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin\phi \right]$

【第1～10刷】

ページ数	行数	誤	正
127	13行目	$G_{\text{av}}(s) = \frac{C(s)}{1 + P(s)C(s)} = \frac{-\frac{5}{s+2}}{1 + \left(\frac{1}{s+1}\right)\left(-\frac{5}{s+2}\right)} = \frac{5(s+1)}{s^2 + 3s - 3}$	$G_{\text{av}}(s) = \frac{C(s)}{1 + P(s)C(s)} = \frac{-\frac{5}{s+2}}{1 + \left(\frac{1}{s+1}\right)\left(-\frac{5}{s+2}\right)} = -\frac{5(s+1)}{s^2 + 3s - 3}$

【第1～11刷】

ページ数	行数	誤	正
8	下から10行目	また日本工業規格	また日本産業規格
300	11行目	$e_{\infty}^d = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{s(s+1)}{s^3 + 3s^2 + 2s + 2} \frac{1}{s^2} = -\frac{1}{2}$	$e_{\infty}^d = \lim_{s \rightarrow 0} s \frac{s(s+1)}{s^3 + 3s^2 + 2s + 2} \frac{1}{s^2} = \frac{1}{2}$