

『Pythonの基本と振動・制御工学への応用』第1刷(正誤表)

このたびは本書をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。  
 本書には下記のような誤りがありました。ここに訂正し、謹んでお詫び申し上げます。

頁	箇所	誤	正
47	ページ上端の Pythonプログラムの番号	<i>Python [ 6 ] Ex0304 PAD Cyclic matrix</i> 巡回行列	<i>Python [ 7 ] Ex0304 PAD Cyclic matrix</i> 巡回行列 (番号が一つ飛とびます)
94	図5・4(a) (b)および 図5・7(a) (b)の横軸	$\zeta = \omega / \omega_n$ (計4か所)	$p = \omega / \omega_n$ (計4か所)
97	図5・8(a) (b) (c)の右下	$\times 2\pi$ (計3か所)	(不要なため、3箇所とも削除)