

『線形システム制御入門』（システム制御工学シリーズ4） 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記がありました。ここに謹んでお詫び申し上げ、訂正いたします。

ページ	箇所	誤	正
173	上から 3行目	(X の要素はすべて非零がわかる)	削除
175	上から 2~3行目	$\dot{x}(t) = \dots$ $\dot{x}(t) = 0$ より	$\dot{y}(t) = \dots$ $\dot{y}(t) = 0$ より
	上から 5~6行目	$= \sin(\lambda_I t + \phi) \times \lambda_R + \cos(\lambda_I t + \phi) \times \lambda_I$ $= \sin(\lambda_I t + \phi) \cos \phi + \cos(\lambda_I t + \phi) \sin \phi$	$0 = (\sin(\lambda_I t + \phi) \times \lambda_R + \cos(\lambda_I t + \phi) \times \lambda_I) / (-\omega_n)$ $= \sin(\lambda_I t + \phi) \cos \phi - \cos(\lambda_I t + \phi) \sin \phi$