

『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
12	図1.13の タイトル	式(1.22)を…	式(1.23)を…
47	式(2.127) の1行下	…変数変換 $\tau = (k + 1)\Delta - \tau$ を…	…変数変換 $\tau' = (k + 1)\Delta - \tau$ を…