

頁	行・図・式	誤	正
11	上から2~3行	その制御量に応じて操作量を変更する。	その 変数の値 (制御量)に応じて操作 変数 を変更する。
	上から3行 上から7行	操作量	操作 変数
	上から12行	操作量の決定	操作 変数の値 (操作量)の決定
13	上から1行	制御量	制御 変数
14	上から2行	操作量	操作 変数
	上から3行	操作量からの影響	操作量を変えた影響
18	下から12行	新たに生産を	改めて 生産を
	下から10行	運転が,	運転 は ,
26	下から7行	フィードバック構造など信号処理の流れの構造を	フィードバック 制御 構造など信号処理の 流れを
43	下から4行 下から2行	y	h
44 45	本文 式 図2.25	y y^* r	h h^* r_0
45	下から1行	操作量	操作 変数
61	図3.3	FC コンピュータ	(FCは削除) コンピュータ LC
96	例題4.11	図2.25 タンクの液高さ 流量 v_{i1}	図2.25 (a) タンクの液 レベル h 流量 v_i
97	下から2行	液高さ h_s, v_{os}, x_s	差圧, 液レベル $\Delta P_s, h_s, v_{os}, x_s$
98	上から4行	$= \beta \delta_x$	$= \beta \delta_x$ (ここで $\beta = C_v \sqrt{\frac{\Delta P_s}{L_a}}$)
101	図4.10	二次遅れ系の応答	二次遅れ系の ステップ 応答
103	下から1行	$d_M(s)$	$d_M(s)$
105	図4.16	ステップ応答	一次遅れ+むだ時間系 のステップ応答
106	図4.17	$\frac{1}{2s^2 + s + 1}$	$\frac{K_p}{2s^2 + s + 1}$ ($K_p \Delta u = 1$ の場合)
142	上から12行	$= \frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2}$ $= \frac{-v_1}{(v_1 + v_2)^2}$	$= \frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2} = G_{11}(0)$ $= \frac{-v_1}{(v_1 + v_2)^2} = G_{12}(0)$
	下から9行	$= \frac{\frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2}}{-v_1} - \frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2} = -\frac{v_2}{v_1 + v_2}$	$= \frac{\frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2}}{\frac{v_2}{(v_1 + v_2)^2} + \frac{v_1}{(v_1 + v_2)^2}} = +\frac{v_2}{v_1 + v_2}$