頁	行・図・式	誤	正
69	式(3.25)	$U^* = \left(\bar{B}^{\mathrm{T}}\bar{Q}\bar{B} + \bar{R}\right)^{-1}\bar{B}^{\mathrm{T}}\bar{Q}\bar{A}x_0$	$U^* = -\left(\bar{B}^{\mathrm{T}}\bar{Q}\bar{B} + \bar{R}\right)^{-1}\bar{B}^{\mathrm{T}}\bar{Q}\bar{A}x_0$
109	式(5.19)	$S(t_f) = \frac{\partial\varphi}{\partial x}\left(x(t_f)\right)$	$S(t_f) = \frac{\partial^2\varphi}{\partial x^2}\left(x(t_f)\right)$
202	下5行目	右辺の微分を実行すると	左辺の微分を実行すると
	下4行目	$\frac{d}{dx} = \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}}\dot{x} - L\right) =$	$\frac{d}{dt} = \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}}\dot{x} - L\right) =$
203	5行目	$\frac{d}{dt} = \left(\frac{\partial L}{\partial y'}y' - L\right) = 0$	$\frac{d}{dt} = \left(\frac{\partial L}{\partial y'}y' - \bar{L}\right) = 0$
	11行目	$dy = \lambda \sin\theta d\theta,$	$dy = -\lambda \sin\theta d\theta,$
206	12行目 17行目	$x(t_f) = 0$	$x(t_f) = x_f$
	20行目	これが0に等しい。	これがx_fに等しい。
207	3行目	$x(t_f) = 0$以外を	$x(t_f) = x_f$以外を
	5～6行目	$V(t)x(t) + W(t)\nu$が恒等的に0であることから， その時間微分$\dot{V}x + V\dot{x} + \dot{W}\nu$も0である。	$V(t)x(t) + W(t)\nu$が恒等的にx_fであることから， その時間微分$\dot{V}x + V\dot{x} + \dot{W}\nu$は0である。
	13行目	$V(t_0)x_0 + W(t_0)\nu = 0$より$\nu$を$\nu = -W^{-1}(t_0)V(t_0)x_0$ と求めることができる。	$V(t_0)x_0 + W(t_0)\nu = x_f$より$\nu$を$\nu = W^{-1}(t_0)(x_f -$
	16行目	$u = -R^{-1}B^{\mathrm{T}}\left(S(t)x(t) - U(t)W^{-1}(t_0)U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0\right)$	$u = -R^{-1}B^{\mathrm{T}}\{S(t)x(t) + U(t)W^{-1}(t_0)\left(x_f - U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0\right)\}$
	【4】	【3】で導いたオイラー・ラグランジュ方程式に式(5.42)も停留条件に加わる。$x(t_f) = 0$や【3】で導いた u を用いて整理すると，$H\|_{t=t_f} = -\nu^{\mathrm{T}}BR^{-1}B^{\mathrm{T}}\nu/2 = 0$を得る。ここで，$\nu = -W^{-1}(t_0)U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0$であり，$W(t_0)$と$U(t_0)$は$t_f$に依存するので，$H\|_{t=t_f} = 0$ はt_f に対する条件を与える。もしも R が正定ならば，R^{-1} も正定であり，$H\|_{t=t_f} = 0$ は $B^{\mathrm{T}}W^{-1}(t_0)U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0 = 0$ と等価である。	【3】で導いたオイラー・ラグランジュ方程式に式(5.42)も停留条件に加わる。$x(t_f) = x_f$ や【3】で導いた u を用いて整理すると，$H\|_{t=t_f} = x_f^{\mathrm{T}}Qx_f/2 + \nu^{\mathrm{T}}Ax_f - \nu^{\mathrm{T}}BR^{-1}B^{\mathrm{T}}\nu/2 = 0$ を得る。ここで，$\nu = W^{-1}(t_0)\left(x_f - U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0\right)$であり，$W(t_0)$と$U(t_0)$は$t_f$に依存するので，$H\|_{t=t_f} = 0$ はt_f に対する条件を与える。~~もしも R が正定ならば，R^{-1} も正定であり，$H\|_{t=t_f} = 0$ は $B^{\mathrm{T}}W^{-1}(t_0)U^{\mathrm{T}}(t_0)x_0 = 0$ と等価である。~~

最新の正誤表がコロナ社ホームページにある場合がございます。
下記URLにアクセスして[キーワード検索]に書名を入力して下さい。
https://www.coronasha.co.jp