「小原敦美：行列不等式アプローチによる制御系設計（コロナ社）」

正誤表 (2016 年 11 月 30 日)

http://www.coronasha.co.jp/np/isbn/9784339033236/

ページ・行	誤	正
p.7,1 行目	～素な複数の集合の和集合は～	～素な複数の開集合の和集合は～
p.14,6 行目	～や $\log \lvert x\rvert$ などは～	～や $\log(\lvert x\rvert + 1)$ などは～
p.22,15 行目	$\text{block-diag}\{-A^T X - XA, P\} \succ 0$ は～	$\text{block-diag}\{-A^T X - XA, X\} \succ 0$ は～
p.37,18 行目	～変数ベクトル $v := [v_1 \ \cdots \ v_p]$ を～	～変数ベクトル $v := [v_{m+1} \ \cdots \ v_{m+p}]$ を～
p.39,3 行目	～変数ベクトル $v := [v_1 \ \cdots \ v_p]$ を～	～変数ベクトル $v := [v_{m+1} \ \cdots \ v_{m+p}]$ を～
p.42,10 行目	～を満たす (x, λ) の～	～を満たす (x, γ) の～
p.64,14 行目	～$+u(k)^T Ru(k)$	～$+\sum_{k=0}^{N-1} u(k)^T Ru(k)$
p.93, 脚注	～iv) を満たすためには～	～iii) を満たすためには～
p.103,6 行目	～$+(PB - C^T)(D + D^T)(PB - C)^T \prec 0$	～$+(PB - C^T)(D + D^T)(PB - C^T)^T \prec 0$
p.133,3 行目	実対称行列 $F_i = F_i^T \quad (i = 1, 2)$～	実対称行列 $F_i = F_i^T \quad (i = 0, 1)$～
p.136,14 行目	～座標変換で $P = \text{diag}\{P_1, 0\}$，～	～座標変換で $P = \text{block-diag}\{P_1, 0\}$，～
p.137,10 行目	$\zeta \in \mathcal{V}_1 \cup \mathcal{V}_2$	$\zeta \in (\mathcal{V}_1 \cup \mathcal{V}_2)\backslash\{0\}$
p.137,18 行目	$\langle -W, \zeta\zeta^* \rangle < 0$	$\langle -W, \zeta\zeta^* \rangle \leqq 0$
p.144,12 行目	～iii) 各時刻 t で $-1 \leqq d(\Delta v)/dv \leqq 0$～	～iii) 各時刻 t で $-1 \leqq (\Delta v)/v \leqq 0$～
p.145,13 行目	$\underline{\delta}_i \leqq \delta_i \leqq \overline{\delta}_i, \quad i = 1, 2$	$\underline{\delta}_i \leqq \delta_i \leqq \overline{\delta}_i$ (但し $\overline{\delta}_i \geqq 0$, $\underline{\delta}_i \leqq 0$), $\quad i = 1, 2$
p.148,8 行目	(**閉ループ系の well-posedness**)	(**閉ループ系の well-posedness**[28)])
p.149,5 行目	(**IQC**)	(**IQC**[28)])
p.219,17 行目	～に属する任意のベクトル v_i～	～に属するあるベクトル v_i～
p.222,19 行目	～システムの安定性なら～	～システムが安定なら～