

『高校数学でマスターする 制御工学 ～本質の理解からMat@Scilabによる実践まで～』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、下記のような誤りがありました。ここに訂正し、謹んでお詫び申し上げます。

ページ	箇所	誤	正
20	図2.7		目標値 r と観測ノイズ n の近くの○の左上に+を追加
28	式(2.19)右辺の後半	$\cdots s x^{(i-1)}(0) - x^{(i)}(0)$	$\cdots s x^{(i-2)}(0) - x^{(i-1)}(0)$
50～51	(p.50に3か所, p.51に6か所)	$4/\{s^2+3s+2\}$	$\{10s+4\}/\{s^2+3s+2\}$
	(p.50に1か所, p.51に1か所)	$4/\{0^2+3\cdot 0+2\}$	$\{10\cdot 0+4\}/\{0^2+3\cdot 0+2\}$
51	最下行の式の分子	$4\omega s$	$10s^2\omega + 4\omega s$
64	図2.24(a)	$20 \log 10 K$	$20 \log 10 k$
66	図2.26(b)	$20-20+0+0$	$20+0-20+0$
		$20-40+20+0$	$20+20-40+0$
		$20-60+40-20$	$20+40-60-20$
		$0-90+0+0$	$0+0-90+0$
		$0-90+90+0$	$0+90-90+0$
		$0-90+90-90$	$0+90-90-90$
74	2行目	…なので, bとdである。	…なので, 安定なのはaとcである。
95	表3.3 (2)のK	5	5/4
95	表3.3 (2)のζ	$3/\{8\sqrt{2}\}$	$3/\{4\sqrt{2}\}$
103	表3.5		(振動の周期 T および ω_n はcとdが逆)
	表3.5 b,cの列	$\zeta < 1$	$\zeta \leq 1$
	表3.5 cの伝達関数	(2)	(2)または(3)
	3行目	…bは振動なし, cは約5秒…	…bとcは振動なし, dは約5秒…
	6～7行目	小さいかがわかる。 表3.5よりcが(2)なので, bは(3)とわかる。	小さいかがわかる。定理3.5 (2)よりζが大きいほど応答がなまるため, cが(2), bは(3)とわかる。
106	式(3.40)の右に挿入		, $0 < t \leq L$ のとき $u(t) = 0$
124	式(4.11)の分母	$\cdots + 2 / \{TL\} k_p$	$\cdots + 2 / \{TL\} (1 + k_p)$
132	図4.11(b)の1番上の図		「目標値 $r(t)$ 」の左の矢印が実線を指しているのを、破線を指すように変更
159	式(5.8)の上の式	$\cdots - \sin 0/2 \cdot (x-2)^2 - \cos 0 / (3 \cdot 2) \cdot (x-0)^3 + \cdots$	$\cdots - (\sin 0) / 2 \cdot (x-2)^2 - (\cos 0) / (3 \cdot 2) \cdot (x-0)^3 + \cdots$
159	式(5.9)の上の式	$\cdots - \cos 0/2 \cdot (x-2)^2 - \sin 0 / (3 \cdot 2) \cdot (x-0)^3 + \cdots$	$\cdots - (\cos 0) / 2 \cdot (x-2)^2 - (\sin 0) / (3 \cdot 2) \cdot (x-0)^3 + \cdots$
159	式(5.9)	$\cdots = 1 - x^2 + \cdots$	$\cdots = 1 - (1/2)x^2 + \cdots$
164	図5.5		(観測ノイズ n の近くの○の左上に+を挿入)
166	下から9行目	…sは∞に…	…sは, $X(s)$ が∞に…
174	4行目, limの下	$s \rightarrow a_i$	$s \rightarrow -a_i$

著者(小坂学先生)webページに最新の正誤表がupされていることがありますので、ご確認下さい