「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 5 月 31 日)
http://www.coronasha.co.jp/np/isbn/9784339033236/

ページ・行	誤	正
p.22,15 行目	block-diag$\{-A^TX - XA, P\} \succ 0$ は〜	block-diag$\{-A^TX - XA, X\} \succ 0$ は〜
p.42,10 行目	〜を満たす (x, λ) の〜	〜を満たす (x, γ) の〜
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.136,14 行目	〜座標変換で $P = \mathrm{diag}\{P_1, 0\}$，〜	〜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.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〜