

「システム制御基礎理論」正誤表

p.19 図 1.6 ( 図面内下端 )

[誤] シーケンス制御系

[正] フィードバック

p.31 式 (2.2)

[誤]  $M \frac{d}{dt} \boldsymbol{x}(t) + \dots$

[正]  $M \frac{d^2}{dt^2} \boldsymbol{x}(t) + \dots$

p.34 図 2.1 図説および p.139 の 12 行目

[誤] 単振り子

[正] 単振り子

p.43 5 行目

[誤]  $y(t) = u(t)ri_c(t)$

[正]  $y(t) = u(t) - ri_c(t)$

p.43 7 行目

[誤]  $\dots = u(t)$  伝達関数表現  $\dots$

[正]  $\dots = u(t)$  の伝達関数表現  $\dots$

p.44 の下から 2 行目 , p.45 の 2 行目

[誤]  $\omega(t)$

[正]  $\omega_m(t)$

p.49 4 行目

[誤] 3 章

[正] 4 章

p.54 1 行目の行列  $\boldsymbol{X}$  の成分

$x_{12}$  と  $x_{21}$  が逆

p.64 式 (3.35) 右辺分母内の式

[誤]  $(s - p_{r+1})$

[正]  $(s - p_2)$

p.64 式 (3.36) 第 2 式

[誤]  $= \dots + \sum_{i=r+1}^n K_i e^{p_i t}$

[正]  $= \dots + \sum_{i=2}^n K_i e^{p_i t}$

p.76 17 行目と 23 行目

ゲイン交点と位相交点か逆

p.170 文献 23)

[誤] 中野道夫

[正] 中野道雄