

『多変数システム制御』正誤表

頁	箇所	誤	正
17	式(2.23)左辺	$\frac{d}{dt} \psi(t)$	$\frac{d}{dt} \psi_1(t)$
35	下から5行目	の速やさを	の速さを
54	9行目	最大のものを使って	最大のもの ⁵⁵⁾ を使って
56	式4.67(1行目)	$\dots + \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{12}^T & P_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11} & 0 \\ A_{12} & A_{22} \end{bmatrix}$	$\dots + \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{12}^T & P_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_{11} & 0 \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}$
56	12行目	$P_{21}=0$	$P_{12}=0$
65	式(4.93)	$\dots - PBR^{-1}B^T P + \dots$	$\dots - P_\alpha BR^{-1}B^T P_\alpha + \dots$
79	式(4.129)	$\dots \leq x^T M_2 x$	$\dots \leq x^T M_1 x$
81	6行目	$P_1 = \begin{bmatrix} 6+4\sqrt{2} & 2+2\sqrt{2} \\ 2+2\sqrt{2} & 1+2\sqrt{2} \end{bmatrix}, \dots$	$P_1 = \begin{bmatrix} 6+4\sqrt{2} & 2+2\sqrt{2} \\ 2+2\sqrt{2} & 1+\sqrt{2} \end{bmatrix}, \dots$
81	7行目	$P_3 = \begin{bmatrix} 6-4\sqrt{2} & 2-2\sqrt{2} \\ 2-2\sqrt{2} & 1-2\sqrt{2} \end{bmatrix}, \dots$	$P_3 = \begin{bmatrix} 6-4\sqrt{2} & 2-2\sqrt{2} \\ 2-2\sqrt{2} & 1-\sqrt{2} \end{bmatrix}, \dots$
82	5行目	$\int_0^\infty \{y^T(t)y(t) - \dots\}$	$\int_0^\infty \{z^T(t)z(t) - \dots\}$
167	文献57)	pp.173-178(1979)	pp.173-178(1977)