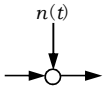
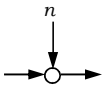
「システム設計のための基礎制御工学」 正誤表

頁	行・図	誤	正
5	上から14行目	空調機における室温制御システム	空調機による室温制御システム
20	上から11行目	デルタ関数の	単位ステップ関数の
106	下から3行目 式(6.47)	$\dfrac{K_d s^2 + K_p s + K_i}{s^2}$	$\dfrac{K_d s^2 + K_p s + K_i}{s}$
176	下から10行目	直流モータ	DCモータ
179	上から12行目	誤差が除去される。	偏差が除去される。
185	下から9行目	＋119 013 0	＋1 190 130
187	上から3行目	制御システムための	制御システムのための
192	上から1行目	Hブリッジ回路	リニアHブリッジ回路
	上から8行目	アーム（arm）	アーム（arm, leg）
193	上から11行目	スッチング原理	スイッチング原理
201	上から8行目	表現されたとする。	表現されたとする(式(8.34)参照)。
	下から6行目	式中の２ヵ所 $(\omega_{2m}^* - \omega_{2m})$	$(\omega_m^* - \omega_m)$
206	下から6行目	$5\,(y^*(t) - y\,(t))$	$5\,(\omega_m^* - \omega_m)$
208	図9.12		
209	下から6～7行目	$\theta_m(t)$に至る　…　応答値$\theta_m(t)$への	θ_mに至る　…　応答値θ_mへの
	下から4行目	$\theta_m(t) = G_n(0)\,n(t) = \dfrac{1}{K_S}\,n(t)$	$\theta_m = G_n(0)\,n = \dfrac{1}{K_S}\,n$
210	上から2行目	外乱$n(t)$から位置応答値$\theta_m(t)$に	外乱nから位置応答値θ_mに

最新の正誤表がコロナ社ホームページにある場合がございます。 ①

下記URLにアクセスして[キーワード検索]に書名を入力して下さい。

http://www.coronasha.co.jp