

頁	行・図・式	誤	正
x	記号一覧中	Z変換対 (uni-lateral Z-transform pair)	片側Z変換対 (uni-lateral Z-transform pair)
2	式(1.5)中	$\frac{1}{a} \int_{-ae_1}^{ae_2} x\left(\frac{t}{a} + b\right) \delta(\tau) d\tau$	$\frac{1}{a} \int_{-ae_1}^{ae_2} x\left(\frac{\tau}{a} + b\right) \delta(\tau) d\tau$
27	下から9行目	<b>演習 1.10</b>	<b>1.5.6 解説</b>
28	3行目	<b>1.5.6</b>	<b>1.5.7</b>
37	下から11行目	<b>制動係数 (damping factor)</b>	<b>制動係数 (damping ratio)</b>
53	式(2.79)の2行目	$\frac{\pi a}{2}$	$\pi a$
	式(2.79)の3行目	$\frac{\pi a}{2} \{\delta(\omega + \omega_c) + \delta(\omega - \omega_c) + X(j[\omega + \omega_c]) + X(j[\omega - \omega_c])\}$	$\pi a \{\delta(\omega + \omega_c) + \delta(\omega - \omega_c) + \frac{a}{2} \{X(j[\omega + \omega_c]) + X(j[\omega - \omega_c])\}\}$
55	式(2.83)の4行目	$\pi a \{X_+^*(-j[\omega - \omega_c]) + X_+(j[\omega + \omega_c])\}$	$\frac{a}{2} \{X_+^*(-j[\omega - \omega_c]) + X_+(j[\omega + \omega_c])\}$
	式(2.83)の6行目	$+ X_+^*(-j[\omega + \omega_c]) - X_+(j[\omega - \omega_c])\}$	$- X_+^*(-j[\omega - \omega_c]) - X_+(j[\omega - \omega_c])\}$
	式(2.83)の7行目	$+ X_+^*(-j[\omega + \omega_c]) - X_+(-j[\omega - \omega_c])\}$	$+ X_+^*(-j[\omega - \omega_c]) + X_+(j[\omega + \omega_c])\}$
	式(2.83)の8行目	$2\pi a \{X_+(j[\omega + \omega_c]) + X_+^*(-j[\omega + \omega_c])\}$	$a \{X_+(j[\omega + \omega_c]) + X_+^*(-j[\omega - \omega_c])\}$
	下から8行目	$X_+^*(-j[\omega - \omega_c])$ が打ち消し合い、	$X_+^*(-j[\omega + \omega_c])$ が打ち消し合い、
59	8行目	式(2.1)は	式(3.1)は
69	下から7行目	フーリエ変換	離散時間フーリエ変換
	下から1行目	$\mathcal{E}(e^{j\theta})H(e^{j\theta})$	$\mathcal{E}(e^{j\theta}) * H(e^{j\theta})$
74	1行目	$MR_-^k (k < 0)$	$MR_-^k (k < 0)$
80	9行目	<b>1.5.6補足</b> より、	式(1.88)より、
82	式(3.85)の3行目	$w^{n(k-m)}$	$w_N^{n(k-m)}$
84	図3.3	-100      -200	-50      -100      (メモリの訂正)
85	図3.4	-100      -200	-50      -100      (メモリの訂正)
93	7行目	$Y(e^{j\theta})_Y$	$Y(e^{j\theta})$
	下から2行目	$-\pi \leq \varphi_m;$	$-\pi \leq \varphi_m < \pi;$
95	式(4.34)中	$b^T x(k)$	$b^T \mathbf{x}(k)$ ( $b, x$ はベクトル表記)
101	式(4.62)中	$0.54 - 0.46 \cos$	$0.54 + 0.46 \cos$
111	式(4.93)中	$K - a(1) - a(2)$	$K(1 - a(1) - a(2))$
112	式(4.114)中	$1 - a(1) - a(2)$	$K(1 - a(1) - a(2))$
	式(4.115)中	$H(e^{j\theta})$	$H(e^{j0})$
127	1行目	<b>確立システム</b>	<b>確率システム</b>
145	3行目	<b>1.2節</b> に	<b>4.2節</b> に
160~	章末問題略解	コロナ社HPの本書籍詳細ページに最新版を掲載中	
174	索引	damping factor 制動係数	damping ratio 制動係数