

頁	箇所	誤	正
30	式(3.3)	$\frac{1}{\sqrt{2\pi j}} \int_{\sigma-j\infty}^{\sigma+j\infty} F(s)e^{st} dt$	$\frac{1}{2\pi j} \int_{c-j\infty}^{c+j\infty} F(s)e^{st} ds$
	上から2行目	で定義される。	で定義される。ただし、 c は実定数である。
31	表3.1	$\int_0^{\infty} x(t)dt$	$\int_0^t x(\tau)d\tau$
	例題3.2上から2行目計3か所	[m ² /s]	[m ³ /s]
33	図3.3	0.623K	0.632K
	下から1~2行目計2か所	m ² /s	m ³ /s
35	プログラム3-1内上から7行目	[m ² /s]	[m ³ /s]
36	式(3.24)	$M \frac{d^2y(t)}{dt} y(t) + D \frac{dy(t)}{dt} y(t) + ky(t) = u(t)$	$M \frac{d^2y(t)}{dt} + D \frac{dy(t)}{dt} + ky(t) = u(t)$
37	下から5行目	$\zeta = \sqrt{\frac{D^2}{Mk}}$	$\zeta = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{D^2}{Mk}}$
38	プログラム3-2内上から13行目	10	60
	図3.8	$\frac{K * \omega}{\omega^2 * s^2 + 2 * \zeta * \omega * s + 1}$	$\frac{K * \omega^2}{1 + 2 * \zeta * \omega * s + \omega^2}$
39	図3.9		
	式(3.43)	$\frac{D + K_e K_t}{K_t}$	$\frac{RD + K_e K_t}{K_t}$
	式(3.44)	$\frac{D + K_e K_t}{K_t} sY(s)$	$\frac{RD + K_e K_t}{K_t} sY(s)$
	式(3.45)	$\frac{K_t}{s(LJs^2 + (LD + R)s + D + K_e K_t)}$	$\frac{K_t}{s(LJs^2 + (LD + R)s + RD + K_e K_t)}$
	上から12行目	図3.12に示す。	図3.12に示す。なお、Stepブロックのステップ時間は0.01秒に設定している。
	上から10行目	(D+K _e *K _t)	(RD+K _e *K _t)
43	下から8行目のgrid onの下に追加	xlim([0, 0.2])	%x軸の表示範囲を指定
	下から2行目のgrid onの下に追加	xlim([0, 0.2])	%x軸の表示範囲を指定
44	式(3.46)	$-\frac{D + K_e K_t}{LJ}$	$-\frac{RD + K_e K_t}{LJ}$
45	式(3.48)	$-\frac{D}{J}$	$-\frac{RD}{J}$
	プログラム3-4内上から3行目	-(D+K _e *K _t)	-(RD+K _e *K _t)
46	プログラム3-5内上から3行目	-D/J;	-RD/J;
48	プログラム3-6内上から3行目	-D/J	-RD/J
49	図3.19		
51	上から7行目	式(4.1)	式(4.2)
57	式(4.9)	kc	k_c
	上から11行目	kc	k_c
88	式(6.20)	$-\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$	$-\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$
99	図6.9		
	式(6.32)	$[\ddot{\theta} + D(\dot{\theta}_d - \dot{\theta}) + K(\theta_d - \theta)]$	$[\ddot{\theta}_d + D(\dot{\theta}_d - \dot{\theta}) + K(\theta_d - \theta)]$
100	式(6.34)	$[1 \ 1 \ 0 \ 0]x$	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} x$
	下から3行目	$[\theta_1 \ \theta_2 \ \dot{\theta}_1 \ \dot{\theta}_2]$	$[\theta_1 \ \theta_2 \ \dot{\theta}_1 \ \dot{\theta}_2]^T$