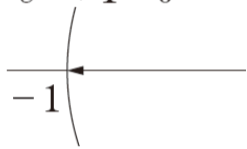
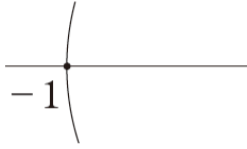
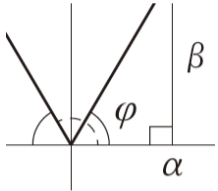
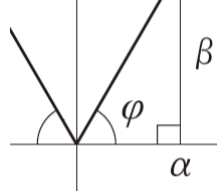


「大学講義テキスト 古典制御」(初版1刷) 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
9	10行目	制動力 $f(t)$ [N]は変位 $x(t)$ [m]の時間微分に比例することから	制動力は変位 $x(t)$ [m]の時間微分に比例することから, 外力 $f(t)$ [N]は
11	10行目	$f(t)$	$f(t)$ [N]
31	10行目	$f(t)$ [F]	$f(t)$ [N]
31	13行目	D [N・m/s]	D [N・s/m]
45	1行目	conjugate complex	conjugate complex numbers
45	図5.5中	$e^{j\pi} + 1 = 0$ 	$e^{j\pi} + 1 = 0$ 
69	図7.6中		
73	下から1行目	$\omega_n = 1$	$\omega_n = 0.5$ [rad/s]
100	式(9.14)中	$G(\omega_0)H(j\omega_0) =$	$G(\omega_{cp})H(j\omega_{cp}) =$
135	式(12.60)中	$\alpha_2 \sigma_2$	$\alpha_2 \sigma^2$
171	式(A5.8)中	$10(2 - \omega^2)$	$-10(2 - \omega^2)$
171	下から2行目	$\omega > 0$	$\omega \geq 0$
172	式(A5.16)中	$ G(j\omega) $	$ G(j\omega_0) $

2022年1月11日更新