

「信号とダイナミカルシステム」(システム制御工学シリーズ2) 正誤表

p.6 図 1.5 (左上の式)

[誤] $e^{j\omega_0 t} = 1$

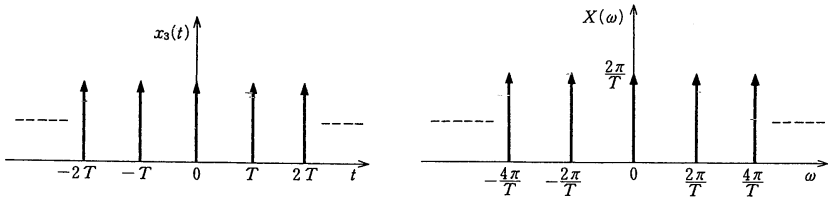
[正] $|e^{j\omega_0 t}| = 1$

p.28 問題【7】(3)

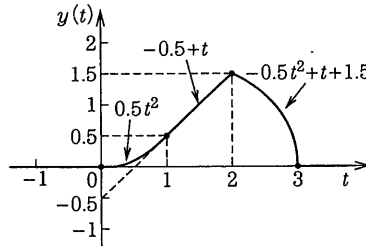
[誤] $e^{-t} \cos 10tu(t)$

[正] $e^{-t} \cos 10t \cdot u(t)$

p.29 図 1.28 (c) (左) と p.70 図 3.14 (右) (グラフ内容の補足)



p.41 図 2.9(vi) (グラフの全面差替)



p.91 式 (4.23)

[誤] $\dots = \dots - x^{n-2}x^{(1)}(0)\dots$

[正] $\dots = \dots - s^{n-2}x^{(1)}(0)\dots$

p.96 3 行目

[誤] 式 (4.33) の両辺に

[正] 式 (4.34) の両辺に

p.100 7 行目

[誤] $\dot{x}(0) = 0$

[正] $x^{(1)}(0) = 0$

p.100 8 行目

[誤] $\dots + \omega_0^2 x(t) = 0$

[正] $\dots + \omega_n^2 x(t) = 0$

p.100 9行目

[誤] $\omega_0 = \sqrt{k/m}$

[正] $\omega_n = \sqrt{k/m}$

p.100 11行目

[誤] $\dots = \frac{s}{s^2 + \omega_0^2} x_0$

[正] $\dots = \frac{s}{s^2 + \omega_n^2} x_0$

p.100 13行目

[誤] $\dots = x_0 \cos \omega_0 t$

[正] $\dots = x_0 \cos \omega_n t$

p.129 ポイント 6.5 タイトルと図 6.9 図説

[誤] 周波数伝達関数の原理

[正] 周波数応答の原理
