量子力学的手法によるシステムと制御（計測・制御テクノロジーシリーズ　6）　正誤表

頁	行・図	誤	正
7	式(1.4) 右辺	$= \frac{\hbar^2}{2m}\left(-i\hbar\frac{\partial}{\partial x}\right)^2\psi(x,t)$	$= \frac{1}{2m}\left(-i\hbar\frac{\partial}{\partial x}\right)^2\psi(x,t)$
9	式(1.10) 右辺	$= -\frac{\hbar}{2m}\frac{\partial^2}{\partial x^2}+\frac{m\omega^2x^2}{2}$	$= -\frac{\hbar^2}{2m}\frac{\partial^2}{\partial x^2}+\frac{m\omega^2x^2}{2}$
9	式(1.11)	$\xi = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega}}x$	$x = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega}}\xi$
17	上から8	S_π	S_Π
30	式(2.10) 右辺	$\frac{a^2}{2m}\left(g\frac{dg}{dx}\frac{\partial\lvert Z^q\rvert}{\partial x}+g^2\frac{\partial^2\lvert Z^q\rvert}{\partial x^2}\right)$	$\frac{a^2}{2m}\left(g\frac{dg}{dx}\frac{\partial\lvert Z^q\rvert}{\partial x}+g^2\frac{\partial^2\lvert Z^q\rvert}{\partial x^2}\right)\frac{1}{\lvert Z^q\rvert}$
32	式(2.13) 右辺	$\lvert Z^q(x,t_F)\rvert e^{i\frac{-\Phi_F(x)}{a}}$	$\lvert Z^q(x,t_F)\rvert e^{i\frac{-\Phi_(x)}{a}}$
41	式(2.46)	$\vec{\phi}_x \equiv \vec{p}_x + \lambda \sim 0$	$\vec{\phi}_x \equiv \vec{p}_x + \vec{\lambda} \sim 0$
41	式(2.51)	$\dot{\vec{z}} = \frac{\partial H}{\partial \vec{p}_z}$	$\dot{z} = \frac{\partial H}{\partial p_z}$
42	式(2.55)	$\{\omega,\sigma\}+\frac{\partial\omega}{\partial t}$	$\{\omega,H\}+\frac{\partial\omega}{\partial t}$
42	式(2.56) 右辺	$+\sum_{z=x,u,\lambda}\overleftarrow{\mu}_z\cdot\{\phi_{x_i},p\vec{h}i_z\}$	$+\sum_{z=x,u,\lambda}\overleftarrow{\mu}_z\cdot\{\phi_{x_i},\vec{\phi}_z\}$
43	式(2.60) 式(2.62)	${}^t\mu_z$	$\overleftarrow{\mu}_z$
43	式(2.63)	$-\frac{L+\overleftarrow{\lambda}\cdot\vec{f}}{\partial x_i}\frac{\partial f}{\partial u_\beta}$	$-\frac{\partial(L+\overleftarrow{\lambda}\cdot\vec{f})}{\partial x_i}\frac{\partial f}{\partial u_\beta}$
44	式(2.69)	${}^t\mathbf{b}^{-1\mathbf{a}}$	${}^t\mathbf{b}^{-1}\mathbf{a}$
47	式(2.89)	$= -iH_R\delta i,j$	$= -iH_R\delta_{i,j}$
53	式(2.124)	$\overline{\nabla_i^{g_{i\alpha}}\nabla_j^{g_{j\alpha}}}\psi$	$\overline{\nabla_i^{g_{i\alpha}}\nabla_j^{g_{j\beta}}}\psi$
71	式(2.219) の上	$\xi \equiv \sqrt{\frac{m\omega'}{\tilde{H}_R}}$	$\xi \equiv \sqrt{\frac{m\omega'}{\tilde{H}_R}}x$
76	式(2.245)	$(x_1+\varepsilon(1-{x_1}^2)x_2)\frac{\partial}{\partial x_2}$	$(-x_1+\varepsilon(1-{x_1}^2)x_2)\frac{\partial}{\partial x_2}$
88	式(2.268)	$\times R_F(x_{t_F};H_R)e^{-\frac{\Phi(x_F)}{H_R}}$	$\times R_F(x_{t_F};H_R)e^{-\frac{\Phi(x_{t_F})}{H_R}}$
89	式(2.274)	$= A\times R_F(\vec{x}_N)\Pi_{i=1}^N$	$= A\times R_F(\vec{x}_N)\Pi_{k=1}^N$
96	問題(4)	$\dot{k}+\frac{m\omega^2}{2}-\frac{2}{m}k=0$	$\dot{k}+\frac{m\omega^2}{2}-\frac{2}{m}k^2=0$
105	式(3.20)	$H(\phi):$	$H:$
105	式(3.20)の 下	$UU^\dagger = U^\dagger U = 1$	$UU^\dagger = U^\dagger U = I$
235	2章(2)	$\mathbf{a} = [0;\lambda_2 g]$	$\mathbf{a} = \lambda_2\vec{\nabla}g$
235	2章(2)	ゆえに，${}^t\mathbf{ca} - {}^t\mathbf{ac} = 0$ となって$[\hat{u},\hat{\vec{\lambda}}] = \vec{0}$である。	（この一文を削除）
235	2章(2)	考慮すれば，$[\hat{u},\hat{\vec{\lambda}}] = \vec{0}$も満たす。	考慮すれば，$[\hat{u},\hat{\lambda}_i] = iH_R(\mathbf{b}^{-1}\mathbf{a})_i$ も満たす。
236	2章(7)	$-\frac{H_R^2}{2m}\left\{\frac{gg'}{2}+\frac{(g')^2}{4}\right\}$	$-\frac{H_R^2}{2m}\left\{\frac{gg''}{2}+\frac{(g')^2}{4}\right\}$