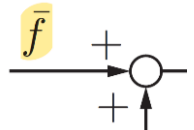
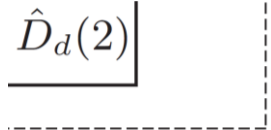
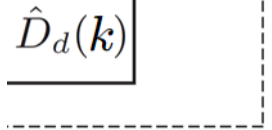
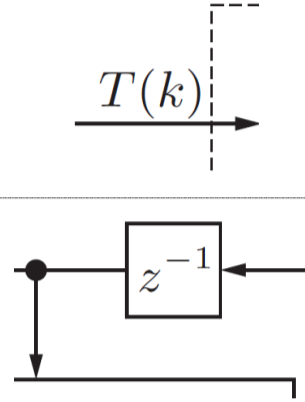
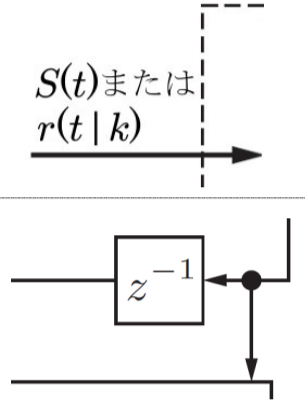
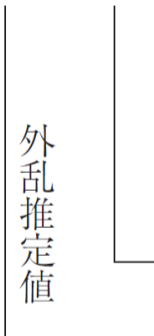
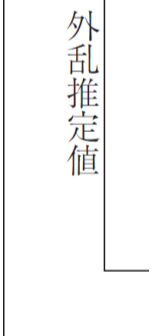


外乱オブザーバ 正誤表

頁	行・図	誤	正
31	図2.20 (a)(b)		(a)(b)とも図の左上に \bar{f} を追加。
34	式(2.19) 式(2.19) 右辺第2式第2項	$\frac{N_K r(s)}{D_K}$	2行目の数式を削除 $\frac{N_K N_P r(s)}{D_K D_P}$
35	1行目	の $\left(\frac{N_K r(s)}{D_K}\right) / \left(1 + \frac{N_P N_C}{D_P D_C}\right)$ を削除	
46	1~2行目	スモールゲイン定理	ローパスフィルタ
81	図4.14(a) 縦軸	[N]	[m]
119	図5.9 (a)		
169	下から2行目	暴れ気味に消える。	暴れ気味にみえる。
171	図9.1(a) 図9.1(b) 軸	 $K + H_w \quad K + H_u \quad K + H_p$	 $k + H_w \quad k + H_u \quad k + H_p$
174	脚注#3	$\ x\ _Q$ とは	$\ x\ _Q^2$ とは
177	式(9.9)の 2行下	$\dots + u(k k) = \Delta \hat{u}(k k+1) \dots$	$\dots + \hat{u}(k k) = \Delta \hat{u}(k+1 k) \dots$
180 ~ 181	プログラム9.1 24,25,55,66行	<pre>Q = eye(ym*(Hp-Hw+1),ym*(Hp-Hw+1))*1e6; R = eye(ul*Hu,ul*Hu)*1e3; for k=1:xn for l=1:ul;th=Ad^t*Bd; % 位置目標値(1,0とした)</pre>	<pre>Q = eye(ym*(Hp-Hw+1))*1e6; R = eye(ul*Hu)*1e3; for k=1:xn for l=1:ul;th=Ad^t*Bd; % 位置目標値(1mとした)</pre>
185	図9.5(d)	制御入力 [N]	制御入力の時間変化 [N/s]
187	8行目の式	\bar{A}_d, \bar{B}_d に続けて挿入 $\bar{B}_v = \begin{bmatrix} B_v \\ 0 \end{bmatrix}$	
195	例10.3の本文2 か所, プログ ラム10.5, 図 10.7	速度観測外乱オブザーバ	速度計算値を用いた外乱オブザーバ
196	図10.8		
194	図10.6		
197	3行目	いた場合の外乱推定および位置波形である観測ノイズ	いた場合, 観測ノイズ
203	2行目	$y(t) = \theta(t)$ とおくと	$y(t) = \theta(t)$ とおき, ノイズを加えると
211	2行目, 式(11.3)	$\bar{G}(s)$	$\bar{P}(s)$
212	式(11.7)		
218	式(11.20)	$\tilde{C}(t)K^n$	$\tilde{C}K^n$
220	プログラム21行目	F行列	K行列
239	定理A.1 2行目	$x(s)$ の最終値は	$x(t)$ の最終値は
240	10~11行目	制御入力および入力端外乱 $u(t), d \in R^m,$	制御入力 $u(t) \in R^m,$
248	下から4行目 脚注	$\begin{bmatrix} C \\ U \end{bmatrix}$ 削除する	$\begin{bmatrix} C \\ W \end{bmatrix}$
253	下から2行目	$KT \leq (k+1)T$	$kT \leq t < (k+1)T$
257	式(A.57) の1行下 式(A.57) の2行下	$u_{\bar{u}}(k)$ \bar{x}_e	$e_{\bar{u}}(k)$ $e_{\bar{x}}(k)$
259	2行目	$f(x) = 2x_1 x_2$	$f(x) = 2x_1 + x_2$