

●テキストシリーズ「制御工学」第3版および第4版正誤表

No	頁	項目	誤	正
1	25	表のInductor	$v(t) = L \frac{di}{dt}$ $v(t) = L \frac{d^2 q}{dt^2}$	$v(t) = L \frac{di(t)}{dt}$ $v(t) = L \frac{d^2 q(t)}{dt^2}$
2	28	式 3.21 の下	$x(+0) < 0$	$x(+0) = 0$
3	35	式 3.78	$L^{-1}[E_o(s)] = L^{-1}\left[\frac{1}{1+Ts} \frac{1}{s}\right]$ $= \left[\frac{1}{s} - \frac{T}{1+Ts}\right] = 1 - e^{-t/T}$	$L^{-1}[E_o(s)] = L^{-1}\left[\frac{1}{1+Ts} \frac{1}{s}\right]$ $= L^{-1}\left[\frac{1}{s} - \frac{T}{1+Ts}\right] = 1 - e^{-t/T}$
4	36	式 3.80	$L^{-1}[E_o(s)] = L^{-1}\left[\frac{1}{1+Ts} \frac{1}{s^2}\right]$ $= \left[\frac{1}{s^2} - \left(\frac{T}{s} - \frac{T^2}{1+Ts}\right)\right]$	$L^{-1}[E_o(s)] = L^{-1}\left[\frac{1}{1+Ts} \frac{1}{s^2}\right]$ $= L^{-1}\left[\frac{1}{s^2} - \left(\frac{T}{s} - \frac{T^2}{1+Ts}\right)\right]$
5	189	上から 2 行目	$U_o = \begin{bmatrix} \mathbf{C} \\ \mathbf{CA} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -6 \end{bmatrix}$	$U_o = \begin{bmatrix} \mathbf{C} \\ \mathbf{CA} \\ \mathbf{CA}^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -6 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 14 & 32 \end{bmatrix}$
6	195 裏表 紙裏	付表 3.2 9 (変換後)		
7	206	下から 12 行目	ロスキー行列式	ロンスキー行列式

2006/10/3 作成