

第1版第3刷 正誤表

(2021.11.16 更新)

頁	誤	正
44 ページ リスト 2.2	<code>ax.show()</code>	<code>plt.show()</code>
50 ページ	<code>From contrl.matlab import *</code>	<code>from control.matlab import *</code>
123 ページ	<code>u = np.sin(freq[i+j]*Td)</code>	<code>u = np.sin(freq[2*i+j]*Td)</code>
126 ページ	さらに、1次遅れ系の場合、周波数が 10 rad/s	さらに、1次遅れ系の場合、周波数が 10 倍
129 ページ リスト 4.16	<code>for i in range(len(T)):</code>	<code>for i in range(len(zeta)):</code>
140 ページ 図 5.2	特定時間	整定時間
151 ページ	時定数 T_{ip} はカットオフ周波数です	時定数 T_{ip} の逆数はカットオフ周波数です
171 ページ	$\frac{1}{\mathcal{G}_{yr}(s)} = 1 + \frac{Mgl + k_P}{k_I}$	$\frac{1}{\mathcal{G}_{yr}(s)} = 1 + \frac{Mgl + k_P}{k_I}s +$
171 ページ	$\frac{1}{\mathcal{M}(s)} = 1 + \frac{\alpha_1}{\omega_n}$	$\frac{1}{\mathcal{M}(s)} = 1 + \frac{\alpha_1}{\omega_n}s +$
175 ページ 注釈 4 の最後	$t = \ln \frac{20}{\zeta\omega_n} \simeq$	$t = \frac{\ln 20}{\zeta\omega_n} \simeq$
216 ページ	40 rad/s における位相は -176 deg 程度ですので、位相は 4 deg 程度になってしまいます。	40 rad/s における位相は -183 deg 程度ですので、位相は -3 deg 程度になってしまいます
216 ページ	$60 - (180 - 176) = 56 \text{ deg}$ だけ位相を進ませる	$60 - (180 - 183) = 63 \text{ deg}$ 程度、位相を進ませる
216 ページ	$\phi_m = 56 \text{ deg}$ とし、	$\phi_m = 63 \text{ deg}$ とし、
228 ページ (7.2) 式	$\dot{\hat{x}}(t) = (A + LC)\hat{x}(t) + Bu(t) - Ly(t)$	$\dot{\hat{x}}(t) = (A + LC)\hat{x}(t) + Bu(t) - Ly(t)$ $= (A + LC)\hat{x}(t) + Bu(t) - LCx(t)$
246 ページ 式 (7.25)	$kt_s \leq t \leq (k+1)t_s$	$kt_s \leq t < (k+1)t_s$

図 4.22 (124 ページ)

