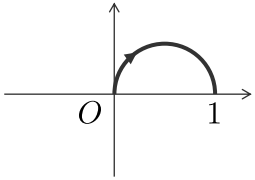
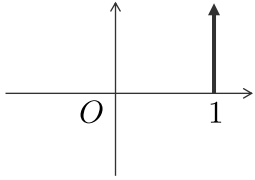
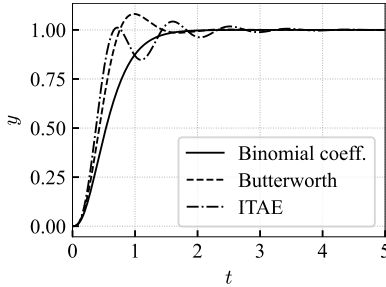
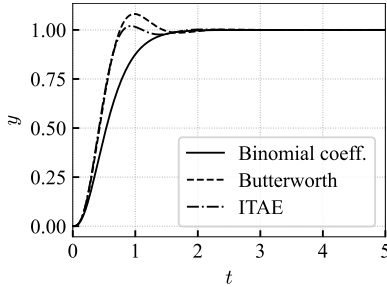


第1版第1刷 正誤表

(2025.5.26 更新)

頁	誤	正
10 (L14)	初期条件を定めることが必要かつ十分	初期条件を定めることが、求解のために必要かつ十分
12 (L1)	$y(t) = \int_0^t u(\tau) d\tau$	$y(t) = y(0) + \int_0^t u(\tau) d\tau$
18	(脚注)	ただし、表記を拡張して入出力信号をベクトル値としたり、ブロックを非線形システムであるとすることもある。
32	$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s+a}$	$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s-a}$
37 (L19)	解析をきわめて扱いやすくしている。	解析をきわめて扱いやすくしてくれる。
40 表 3.2	 1 次進み系のベクトル軌跡	 1 次進み系のベクトル軌跡
58 (L22)	虚軸上に極をもつときに Lyapunov 安定な	虚軸上に極をもつときには、Lyapunov 安定な
98 図 7.15(b)		
143	$r(t) = r_0 + r_1 t + r_2 t^2 + \cdots + r_l t^l$	$r(t) = r_0 + r_1 t + r_2 t^2 + \cdots + r_{l-1} t^{l-1}$
143	$d(t) = d_0 + d_1 t + d_2 t^2 + \cdots + d_l t^l$	$d(t) = d_0 + d_1 t + d_2 t^2 + \cdots + d_{l-1} t^{l-1}$
148 (L10)	外乱は一定値とし、変化する場合も 応答が落ち着いている状況でのみを考えていた。	定常状態 ($t \geq 3$) において一定値の外乱が加わる 状況を考えていた。
156 (11)	$\begin{bmatrix} x \\ \hat{x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I & O \\ I & -I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ e \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} x \\ \hat{x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I & O \\ I & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ e \end{bmatrix}$
180 (L1)	$\mathcal{K}_1(s) = 1 + 1/T_1 s$ と近似	$\mathcal{K}_1(s) = 1 + 1/(T_1 s)$ と近似
193	$\mathcal{W}_S(s) = \frac{1}{(s+0.5)^2}$	$\mathcal{W}_S(s) = \frac{1}{(s+0.1)^2}$
224 (L20)	$\mathbf{v}^\top \mathbf{A} \mathbf{v} \geq 0$ であれば,	$\mathbf{v}^\top \mathbf{A} \mathbf{v} \geq 0$ であれば,