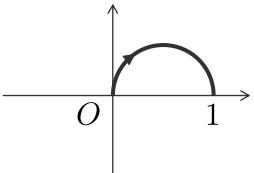
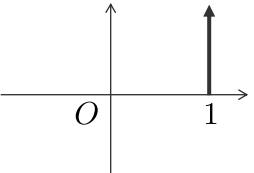
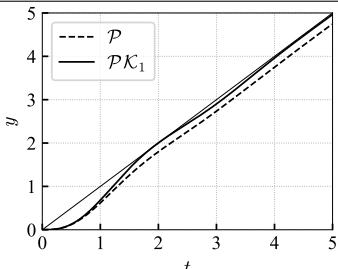
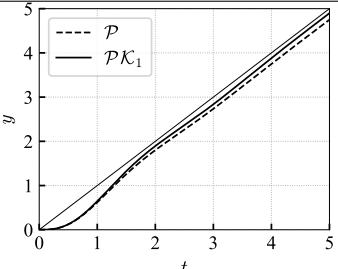
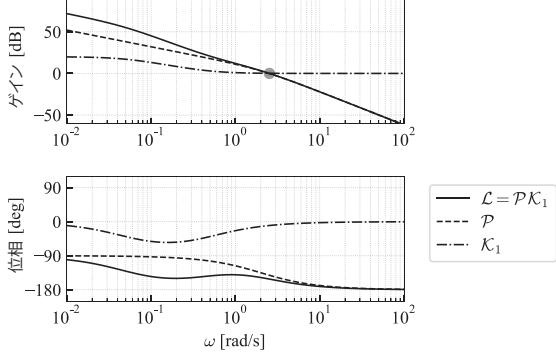
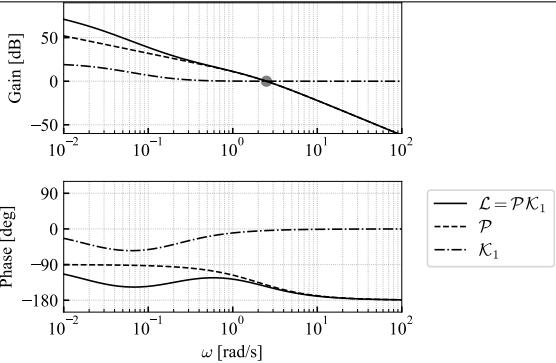


第1版第3刷 正誤表

(2025.11.25 更新)

頁	誤	正
32	$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s+a}$	$\mathcal{L}[e^{at}] = \frac{1}{s-a}$
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
107	$\ddot{\theta} = a\dot{\theta} + bu$	$\ddot{\theta} + a\dot{\theta} = bu$
図 8.2	DC モータのブロック	DC モータのブロック
166 (11.40) 式	$+ [\mathbf{I} \quad \mathbf{L}] \begin{bmatrix} \mathbf{v}(t) \\ w(t) \end{bmatrix}$	$- [\mathbf{I} \quad \mathbf{L}] \begin{bmatrix} \mathbf{v}(t) \\ w(t) \end{bmatrix}$
166 (11.41) 式	$[\mathbf{-I} \quad \mathbf{L}] \begin{bmatrix} \mathcal{E}[\mathbf{v}(t)\mathbf{v}(\tau)^\top] \mathcal{E}[\mathbf{v}(t)\mathbf{w}(\tau)^\top] \\ \mathcal{E}[\mathbf{w}(t)\mathbf{v}(\tau)^\top] \mathcal{E}[\mathbf{w}(t)\mathbf{w}(\tau)^\top] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\mathbf{I} \\ \mathbf{L}^\top \end{bmatrix}$	$[\mathbf{I} \quad \mathbf{L}] \begin{bmatrix} \mathcal{E}[\mathbf{v}(t)\mathbf{v}(\tau)^\top] \mathcal{E}[\mathbf{v}(t)\mathbf{w}(\tau)^\top] \\ \mathcal{E}[\mathbf{w}(t)\mathbf{v}(\tau)^\top] \mathcal{E}[\mathbf{w}(t)\mathbf{w}(\tau)^\top] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{I} \\ \mathbf{L}^\top \end{bmatrix}$
181		
図 12.11	数値例では $T_1 = 2$ と設定していた	本文中では、 $T_1 = 5$ と選んでいる
181 図 12.12		
	数値例では $T_1 = 2$ と設定していた	本文中では、 $T_1 = 5$ と選んでいる