【正誤表】

書 名:MATLABによる制御工学

版 数:第1版13刷

| ページ | 箇所 | 誤 | 正 |
|-----|--------------|---|--|
| 24 | 図3.2 | $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $n\Delta t (n+1)\Delta t$ (a) (b) | $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $u(n\Delta t)$ $n\Delta t \ (n+1)\Delta t \ t$ (a) (b) |
| 44 | 下3行目 | √2 のような | πのような |
| 54 | 式(4.67) | $\theta(s) = \dots + \frac{L_a s + R_a}{s \{R_a J s + (R_a D + K_T K_e)\}} T_d(s)$ | $\theta(s) = \dots + \frac{R_a}{s\{R_aJs + (R_aD + K_TK_e)\}} T_d(s)$ |
| 59 | 図5.1 図内文字 | $-\Psi(\omega_0)$ | $-\frac{\Psi(\omega_0)}{\omega_0}$ |
| 183 | 下8行目 | $e(s) = -\frac{2s(s+1)}{s^3 + 3s^2 + 3s + 1} = -\frac{2s}{(s+1)^2}$ | $e(s) = -\frac{2}{(s+1)^3}$ |
| | 下5行目 | $\lim_{s \to 0} se(s) = \lim_{s \to 0} \left -\frac{2s^2}{(s+1)^2} \right = 0$ | $\lim_{s \to 0} se(s) = \lim_{s \to 0} \left -\frac{2s}{(s+1)^3} \right = 0$ |

2023年7月現在