

# 【正誤表】

書名: 『初めて学ぶPID制御の基礎』 江口弘文 著

刷数: 第1版2刷

Ver.2

ページ	箇所	誤	正
17	2行目	デルタ関数 $\delta(t)$ をラプラス変換せよ。	第4章表4.1 (p.52)の単位インパルス関数(デルタ関数)をラプラス変換せよ。
32	3行目	2.2節	2.3節(4)の
34	4行目	第2章時間領域における推移定理(2.44)式から	2.3節(7)推移定理(2.44)式から
39	下から 4行目	図3.6の	図3.10の
59	下から 2行目	$K=1$ とした場合	$K=1, T=1$ とした場合
102	下から 7行目	入力や外乱に	入力や初期値あるいは外乱に
108	下から 2行目	ここでは $\alpha_i$	ここで $\alpha_i$ は
111	6行目	②ラウス表の左端の係数が全て正	②ラウス表の左端の係数が全て同符号
113	9行目	(6.18)式の係数が全て存在して同符号	(6.18)式の係数が全て存在して正
116	9行目	図6.7は	図6.10は
119	2行目	閉ループ制御系設計法	古典的制御系設計法
121	1行目	上記の他にも	これらの他にも
122	図 6.13(8)	$\frac{K}{s^3 + as^2 + bs + c}$	$\frac{K}{(s+a)(s^2 + bs + c)}$
134	7行目	$G(s) = \frac{[c_1 \ c_2] \begin{bmatrix} s+a_1 & 1 \\ -a_0 & s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}}{s^2 + a_1s + a_0}$ $= \frac{c_0 + c_1s}{s^2 + a_1s + a_0}$	$G(s) = \frac{[c_0 \ c_1] \begin{bmatrix} s+a_1 & 1 \\ -a_0 & s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}}{s^2 + a_1s + a_0}$ $= \frac{c_1s + c_0}{s^2 + a_1s + a_0}$
146	10行目	$J$ はモータの慣性能率, $c$ は減衰係数	$J$ は負荷の慣性能率, $c$ は摩擦係数

146	下から 5行目	回転角 $\theta$ を計測して	回転角 $\delta(t)$ を計測して
147	6行目	固有角周波数	固有周波数
147	下から 6行目	文献 1	文献 4
147	下から 3行目	[rad/sec]	[rad/s]
147	下から 2行目	り, $I_\delta$ は	り, $\phi$ はロール角 [rad], $I_\delta$ は
148	3行目	$\frac{p(s)}{\delta(s)} = \frac{K_\phi}{T_p s + 1}$	$p(s) = \frac{K_\phi}{T_p s + 1} \delta(s)$
155	(8.26)式	$\dot{\phi}(s) = 0$	$s\phi_c(s) = 0$
160	下から 4行目	ここで単位ステップ入力を考えれば,	ここで単位ステップ入力を考えれば, $\lim_{s \rightarrow 0} W'(s) = 1$ だから, $\lim_{s \rightarrow 0} C_1 \neq 0$ のとき,
173	10行目	従って安定条件は $K < 10$	従って安定条件は $0 < K < 10$