

# 【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4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。
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
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	下から 2行	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)	$\frac{K}{s^3 + as^2 + bs + c}$	$\frac{K}{(s+a)(s^2 + bs + c)}$
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
148	3行目	$\frac{p(s)}{\delta(s)} = \frac{K_\phi}{T_p s + 1}$	$p(s) = \frac{K_\phi}{T_p s + 1} \delta(s)$
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 $0 < K < 10$