

【正誤表】

書名: 『初めて学ぶ 現代制御の基礎』 江口弘文・大屋勝敬著

版数: 第1版第1刷

ページ	箇所	誤	正
17	下から 5行目	特性多項式	特性方程式
18	下から 6行目	$v_1 = v_2 = v_3$	$v_{11} = v_{12} = v_{13}$
30	図 2.2	C	C^T
65	上から 3行目	(3.27)式	(3.28)式
71	下から 4行目 ～ 6行目	システム行列 A	システム行列 A
86	15行目	位置計測器の関係は、	位置計測器の出力電圧 $x(t)$ との関係は、
86	17行目	出力電圧までの	出力電圧 $x(t)$ までの
96	9行目	このシステム対し	このシステムに対し