

【正誤表】

書 名: 『Excel VBA による制御工学』 江口弘文 著

刷 数: 第1版1刷

Ver.2

ページ	箇所	誤	正
21	図	図番号なし	図 1.3.2(3) [例 1.3.2]の関数のグラフ
24	3 行目	Q についても同様です。	q についても同様です。
61	(2.6)式	入力単位インパルス関数のとき, $X(s) = 1$ ですから, $Y(s) = \frac{K}{T^2 s^2 2\zeta Ts + 1} X(s)$ $= \frac{K}{T^2 s^2 2\zeta Ts + 1}$ です。	入力単位インパルス関数のとき, $Y(s) = \frac{K}{T^2 s^2 2\zeta Ts + 1} X(s)$ です。
68	(2.15)式	$\varepsilon(s) = \frac{1}{1 + C_{(s)} G_{(s)}} X(s)$ $= \frac{1}{1 + \frac{K_p(s + K_i)}{s} \cdot \frac{K}{Ts + 1}} X(s)$ $= \frac{s(s + K_i)}{s(Ts + 1) + K_p K(s + K_i)} \cdot \frac{1}{s}$	$\varepsilon(s) = \frac{1}{1 + C_{(s)} G_{(s)}} X(s)$ $= \frac{1}{1 + \frac{K_p(s + K_i)}{s} \cdot \frac{K}{Ts + 1}} X(s)$ $= \frac{s(\textcolor{red}{Ts} + 1)}{s(Ts + 1) + K_p K(s + K_i)} \cdot \frac{1}{s}$
79	8 行目	です。1 次遅れ系の周波数応答の定常応答は,	です。 したがって 1 次遅れ系の周波数応答の定常応答は,
86	図 3.2.2(1) 下	図のタイトルの印刷ずれ	図 3.2.2(2)2 次遅れ系のベクトル軌跡
88	1 行目	プログラムのつごう上	プログラムの都合上
107	下から 5 行目	① 式(4.8)のすべての係数が存在し 正	① 式(4.8)のすべての係数が存在し 同符号
107	下から 4 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
107	下から 2 行目	すべての係数が負の場合は	a₀ が負の場合は

137	下から 12 行目	$[A - \lambda I] = 0$	$[A - \lambda I]v_i = 0$
137	下から 11 行目	「 z_1 の値は何でもよい」	「 z 成分の値は何でもよい」
166	下から 6 行目	において, (A, c) が可観測なシステム であれば,	(c^T, A) が可観測なシステムであ れば,
180	5 行目	行列 P 対称行列ですから解は～	行列 P は対称行列ですから解は～