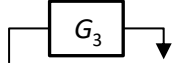
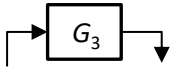

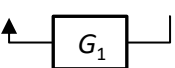


該当刷数	頁	箇所	誤	正
1,2	32	式(2.80) 右辺分母	$4s^3 + 11s^2 + 9s + 1$	$4s^3 + 11s^2 + 10s + 1$
1,2	32	式(2.83) 右辺	$= 1$	$= 2$
1,2	33	式(2.87) 右辺	$= 1$	$= 2$
1,2	33	式(2.87) の下1行目	$F_2(s)$ $= F(s) - 1/(s+1)^3 (= \dots)$	$F_2(s)$ $= F(s) - 2/(s+1)^3 (= \dots)$
1～5	49	式(3.14)の 右辺のsin( )の カッコの中	$\sin(0.91t)$	$\sin(\sqrt{0.91}t)$
6	49	式(3.14)の 右辺のsin( )の カッコの中	$\sin(\sqrt{0.91}t)$	$\sin(\sqrt{0.91}t)$
1～4	68	式(3.85) の3行目	$+\xi\sqrt{1-\zeta^2}\cos(\dots)$	$+\xi\cos(\dots)$
1～4	69	式(3.87) の2行目	$= k \left\{ 1 + \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \left[ \dots \right. \right.$	$= K \left\{ 1 + \frac{1}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \left[ \dots \right. \right.$
1～4	76	1行目	電気子電流	電機子電流
1,2	77	図3.29(a) 左上, 右上, 右下	$\theta(s), \theta_d(s), \theta(s)$	$\Theta(s), \Theta_d(s), \Theta(s)$ シータを大文字, 立体にする
1,2	80	7行目	$Y = G_2(s)(G_1(s)X)$ $= (G_1(s)G_2(s))X$	$Y = G_1(s)(G_2(s)U)$ $= (G_1(s)G_2(s))U$
1,2	80	8行目	$Y = G_1(s)X \pm G_2(s)X$ $= (G_1(s) \pm G_2(s))X$	$Y = G_1(s)U \pm G_2(s)U$ $= (G_1(s) \pm G_2(s))U$
1	80	図3.33 左上		
1	81	図3.34(a), (b) 左上		
1	81	図3.34(a), (b) 右下		
1	103	下から4行目 の式	$-\pi/4$	$-\pi/2$
1～4	104	下から9行目 の式	$\dots \cong -20 \dots$	$\dots = -20 \dots$
1～4	104	下から1行目	$\zeta < 1/\sqrt{2}$	$\zeta < 1/\sqrt{2}$
1～4	108	8行目	$\phi_i(j\omega)$	$\phi_i(\omega)$
1～4	121	式(4.67)の 下2, 3行目	$\dots$ 場合は $l$ と $a_0$ $\dots$ 虚軸 または実軸に平行な $\dots$	$\dots$ 場合は $a_0$ $\dots$ 虚軸に 平行な $\dots$
1	142	上から 10, 13行目	定理5.1	定理5.2
1～6	158	図5.3の 右の四角の中	$\frac{1}{s-1}$	$\frac{1}{s+1}$
1～4	182	下から1行目	標準形(3.45)	標準形(3.46)

該当刷数	頁	箇所	誤	正
1～4	183	図6.4		
1～4	183	1, 2行目	また式(3.49)に示したように、2次系の場合の極は	また $0 < \zeta < 1$ の場合には式(3.49)に示したように、2次系の極が
1～4	183	式(6.3)の右辺	$-\omega_n(\zeta \mp \sqrt{\zeta^2 - 1})$	$-\omega_n(\zeta \mp j\sqrt{1 - \zeta^2})$
1～4	186	脚注の1行目	円弧上の点については、...	円弧上の点については、...
1～4	193	式(6.24)	$\dots = (K_s - 5\omega_s^2) + j(6 - \omega_s^2)$ =...	$\dots = (K_s - 5\omega_s^2) + j\omega_s(6 - \omega_s^2)$ =...
1～4	194	式(6.26)の下2行目	式6.26	式(6.26)
1,2	193	8行目	{1,5,6-5/k,K}	{1,5,6-5/K,K}
1～4	211	式(7.20)の分子の(カッコ)の中	$\dots + a_{n-l-1}s^{n-1} + \dots$	$\dots + a_{n-l-1}s^{n-1} + \dots$
1,2	213	式(7.22)と(7.23)の第2項の分子	$1+8/[s(s^2+s+2)]$	$1+1/[s(s^2+s+2)]$
1～4	230	4行目	$\dots(\omega_s \cong 2.8) \dots$ の約3.5倍と...	$\dots(\omega_s \cong 2.7) \dots$ の約3.4倍と...
1～4	233 235	図8.14および図8.17の(b)の縦軸	$y_s(t)$	$y(t)$
1～4	234	9行目	( $K_3=5.4$ とする)	( $K_3$ は例8.2の式(8.7)と整合するように $K_3=5.4/2.1$ ととる)
1～4	236	10行目, 15行目の $G_F(s)=$ の分子	$G_F(s)=1/(\dots)$	$G_F(s)=K_c/(\dots)$
1～4	236	16行目	$K_T=2\omega_n-1$	$K_T=2\zeta\omega_n-1$
1～4	239	式(8.16)	=3.735	=3.7
1～4	239	式(8.17)	=0.562	=0.55
1～4	240	式(8.18)	$T_I=2.25, T_D=0.5625$	$T_I=2.2, T_D=0.55$
1～3	271	演習問題略解 7.2	冒頭の「7.2」と「 $E(s) = U(s) - Y(s)$ 」の間に以下の文章を追加する。 図7.19のような非直結フィードバック制御系に対しても、図7.10の直結フィードバック制御系の場合と同様に、定常偏差は目標入力 $u(t)$ と出力 $y(t)$ 間の偏差 $e(t)=u(t)-y(t)$ の、時間が十分に経過したときの定常値として定義される。したがって	