

# 正誤情報

このたびは森北出版株式会社発行の書籍をお買い求めいただき、誠にありがとうございました。下記の書籍につきまして誤りのある箇所がございましたので、お詫びし訂正させていただきます。

2019年5月30日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

## タイトル

# わかりやすい現代制御理論

## 正誤対象

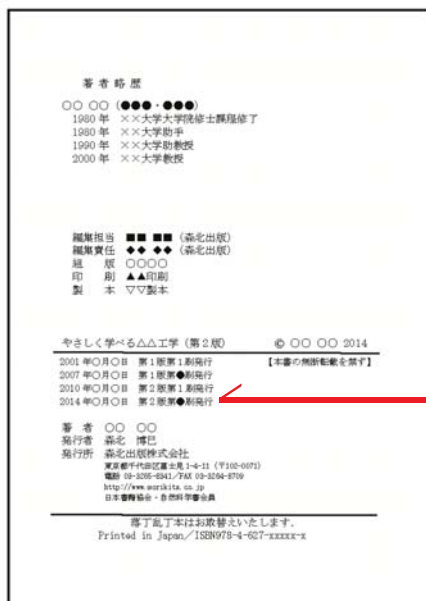
お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。正誤表内の一番左に「対応刷数」という列がございます。該当する刷数の訂正情報をご参照下さい。

なお、刷数につきましては下記「刷数の調べ方」をご参照ください。

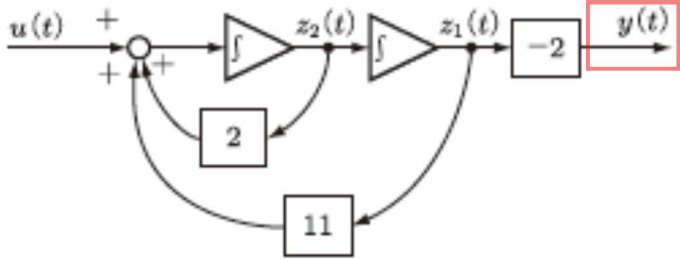
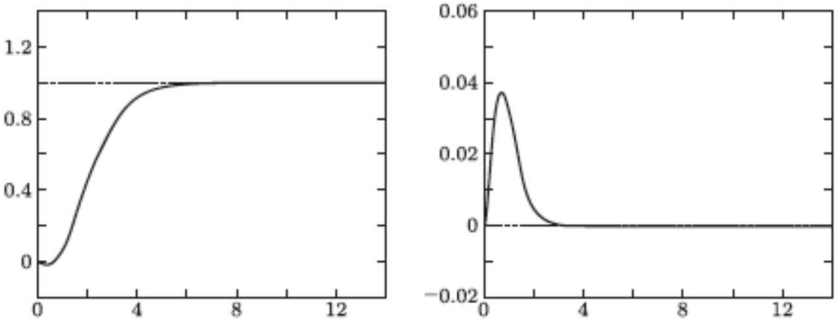
| お持ちの本の刷数 |                        |
|----------|------------------------|
| 1        | 対応刷数 1 より 3 までをご参照ください |
| 2, 3     | 対応刷数 3 をご参照ください        |
|          |                        |
|          |                        |
| それ以降     | 現在把握している訂正情報はございません    |

## 刷数の調べ方

本の一番後ろのページ(広告等除く)に下図のようなページがございます。ご参照いただき、お持ちの本の刷数をお調べください。



日付の最も新しい行に記載された数字がお持ちの本の刷数となります

| 対応<br>刷数 | 頁   | 行数, 図・<br>表・式番号 | 誤  | 正  |
|----------|-----|-----------------|--|--|
| 1        | 49  | 図 3.10          | 右図のように   |   |
| 3        | 93  | 3 行目            | …不可制御な不安定な…  | …不可制御で不安定な…  |
| 3        | 133 | 2 行目            | $T_1$ から $P_1 = N_1 M_1$ を求め,                                    | $T_1$ から $P_1 = N_1 M_1^{-1}$ を求め,   |
| 1        | 176 | 式<br>(13.3.23)  | $= -(6.818 \quad 35.82 \quad 5.769 \quad 8.332)x(t) + 31.62z(t)$ | $= -(73.68 \quad 300.9 \quad 70.03 \quad 77.48)x(t) + 31.62 z(t)$  |
| 1        | 176 | 図 13.11         | 右図のように   |  <p style="text-align: center;">(a) 台車の位置                      (b) 倒立振子の傾き</p> |