

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。

2021年7月14日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

タイトル

MATLAB/Simulinkによる現代制御入門

正誤対象

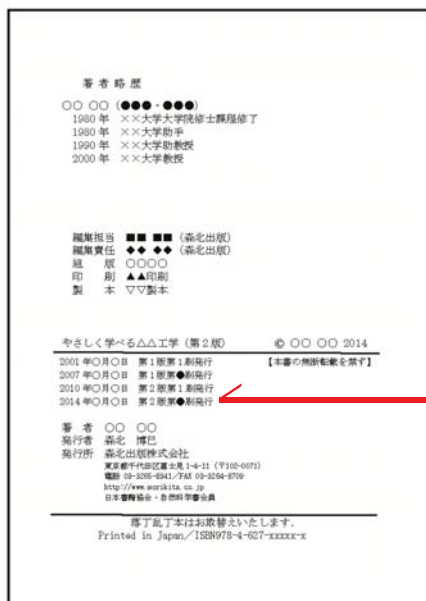
お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。

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。

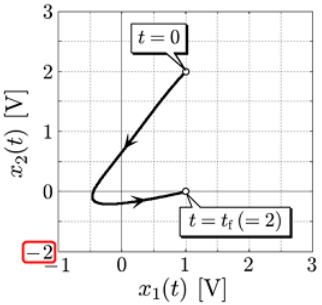
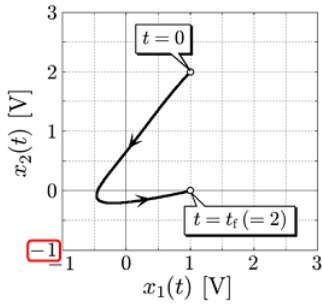
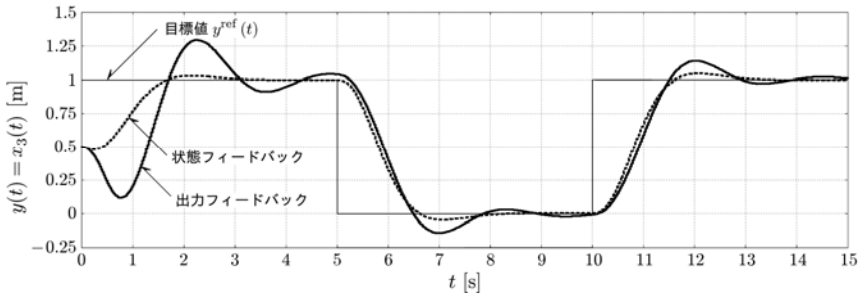
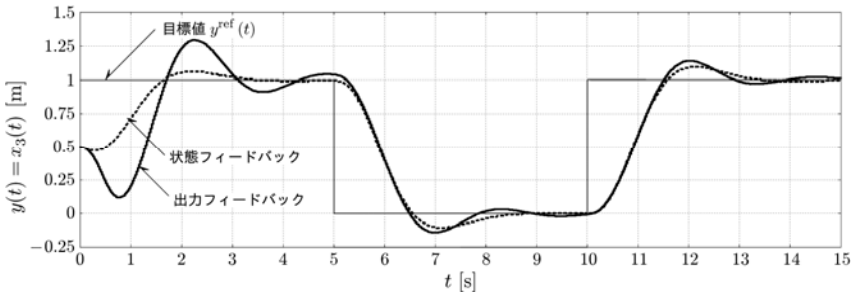
お持ちの本の刷数
3, 4刷 表内のすべての項目をご参照ください
この正誤表は第3, 4刷をお持ちの方を対象に第5刷発行時点までの正誤情報が記載されています。
5刷発行後に発覚した訂正情報につきましては、5刷以降用の正誤表に記載されている場合がございますので、お手数をお掛けいたしますが、そちらもご参照ください。

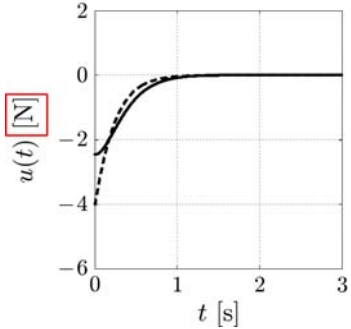
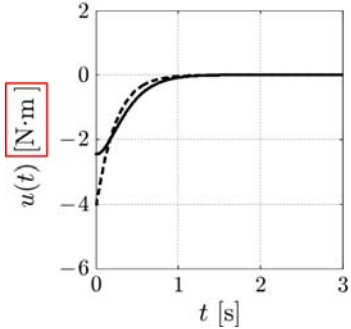
刷数の調べ方

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

頁	行数, 図・表・式番号	誤	正
20	式 (2.35) 下の式	..., $\mathbf{c}=[1 \ 0 \ 0 \ 0]$..., $\mathbf{c}=[1 \ 0]$
28	問題 2.7 2 行目の式	$\mathcal{P}:\begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) + \mathbf{b}u(t) \\ \mathbf{y}(t) = \mathbf{c}_c\mathbf{x}(t) \end{cases},$	$\mathcal{P}:\begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) + \mathbf{b}u(t) \\ \mathbf{y}(t) = \mathbf{c}\mathbf{x}(t) \end{cases},$
66	図 3.25(b) 囲み内	LTI システム変数: “tf(1,[1 1])” を “ss(A,B,C,D)” に変更	LTI システム変数: “tf(1,[1 1])” を “sysP” または “ss(A,B,C,D)” に変更
72	図 4.7(b)		
78	式 (4.34)	$ \lambda \mathbf{I} - \mathbf{A} = \lambda^n + \alpha_{n-1}\lambda_{n-1} + \dots + \alpha_1\lambda + \alpha_0$	$ \lambda \mathbf{I} - \mathbf{A} = \lambda^n + \alpha_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + \alpha_1\lambda + \alpha_0$
133	図 6.12		
148	下から 2 行目	(a) A の固有値 (実数) を求め, その符号を調べる.	(a) A の固有値を求め, その実部の符号を調べる.

151	(7.34)式	$\dots = \mathbf{Q}_o e^{\mathbf{A}t} \mathbf{x}_0 = e^{-t} \sin 2t = \dots$	$\dots = \mathbf{Q}_o e^{\mathbf{A}t} \mathbf{x}_0 = \frac{1}{2} e^{-t} \sin 2t = \dots$
153	"lyapunov_lyap2.m" の実行結果	$\mathbf{P} = \begin{matrix} 0.0500 & -0.0000 \\ -0.0000 & 0.2500 \end{matrix}$	$\mathbf{P} = \begin{matrix} 0.0500 & 0.0000 \\ 0.0000 & 0.2500 \end{matrix}$
175	M ファイル "symb_riccati.m" の行番号	開始番号 8 - 終了番号 30	開始番号 12 - 終了番号 34
193	図 9.5(c)		
220	M ファイル "sample_switch.m" の 4, 6, 8 行目	printf	fprintf
234	(C.23)式の下の方	…となる $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^3$ は, $\mathbf{w} = \mathbf{0}$ のみである.	…となる $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^2$ は, $\mathbf{w} = \mathbf{0}$ のみである.
256	20)	http://mech.fukui-u.ac.jp/~Kawa-Lab/	http://mech.u-fukui.ac.jp/~Kawa-Lab/