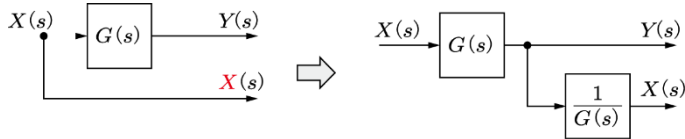
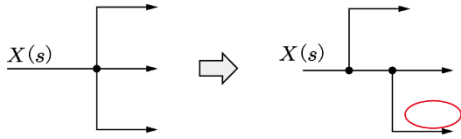


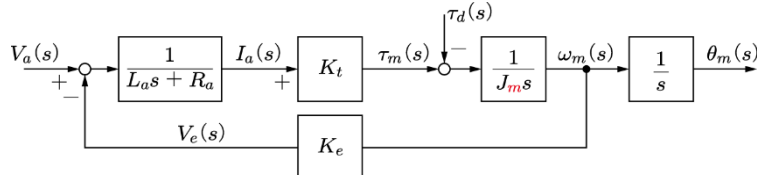
実務者のためのPID制御設計 正誤表

本書の内容に以下の誤りがございました。お詫びして訂正いたします。

お手持ちの本の「刷数」とこの表の「該当刷数」が一致する箇所をご参照ください。お手持ちの本の「刷数」の調べ方は[こちら](#)

(2022年11月25日更新)

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	4	7行目	フ ォ ードバック制御系	フ ィ ードバック制御系
1	28	下から3行目	は「++」, 「+-」, 「-+」, 「 + 」の4通りがある.	は「++」, 「+-」, 「-+」, 「 -- 」の4通りがある.
1	29	図 4.5 (b)	右のように修正 ($Y(s) \rightarrow X(s)$ に変更)	 <p>(b) 入力側から出力側へ</p>
1	30	図 4.7 (a)	右のように修正 (赤い囲み部分にあった $Y(s)$ を削除)	 <p>(a) 引出し点</p>
1	34	式 (4.21)	$\dots = \frac{M_2 s^2 + K}{M_1 M_2 s^2 + K(M_1 + M_2)s}$	$\dots = \frac{M_2 s^2 + K}{M_1 M_2 s^3 + K(M_1 + M_2)s}$
1	39	式 (4.36)	$\dots \begin{bmatrix} s + \frac{1}{CR} & \frac{1}{L} \\ -\frac{1}{C} & s \end{bmatrix}$	$\dots \begin{bmatrix} s + \frac{1}{CR} & -\frac{1}{L} \\ \frac{1}{C} & s \end{bmatrix}$
1	79	6.2 3行目	$G(s) = \frac{250(s+2)}{s(s+50)}$	$G(s) = \frac{500(s+2)}{s^2(s+50)}$
1	87	式 (7.24)	$G_d(s) = -\frac{1}{Cs^2 + K_p s + K_i}$	$G_d(s) = -\frac{s}{Cs^2 + K_p s + K_i}$

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	106	式 (8.18)	$G_d(s) = -\frac{1+T_1s}{J_m s^3 + K_d s^2 + K_p s + K_i}$	$G_d(s) = -\frac{1+T_1s}{J_m T_1 s^3 + J_m s^2 + K_p T_2 s + K_p}$
1	109	式 (8.30)	$G_o(s) = \frac{K_i}{s} \cdot \frac{K_p}{J_m s^2 + K_d s + K_p}$	$G_o(s) = \frac{K_i}{s} \cdot \frac{1}{J_m s^2 + K_d s + K_p}$
1	131	図 9.10	右のように修正 $\left(\frac{1}{J_k s} \rightarrow \frac{1}{J_m s} \right)$	
1	146	式 (10.28)	$J_m \frac{d\omega_m(s)}{dt} = \dots$	$J_m s \omega_m(s) = \dots$
1	158	下から 4行目	図(a): $G(s) = \dots = \frac{G_1(s)}{1+G_2(s)[G_2(s)-G_3(s)]}$	図(a): $G(s) = \dots = \frac{G_1(s)}{1+G_1(s)[G_2(s)-G_3(s)]}$
1	165	8行目	$G(s) = \frac{250(s+2)}{s(s+50)} = 250 \cdot (s+2) \cdot \frac{1}{s^2} \cdot \frac{1}{s+50}$	$G(s) = \frac{500(s+2)}{s^2(s+50)} = 500 \cdot (s+2) \cdot \frac{1}{s^2} \cdot \frac{1}{s+50}$
1	165	10行目	$\dots = 20 \log 250 + 10 \log(\omega^2 + 4) - 10 \log \omega$	$\dots = 20 \log 500 + 10 \log(\omega^2 + 4) - 40 \log \omega$
1	165	下から 3行目	$G(s) = \frac{s+2}{2} \cdot \frac{10}{s} \cdot \frac{50}{s+50}$	$G(s) = \frac{s+2}{s} \cdot \frac{10}{s} \cdot \frac{50}{s+50}$
1	165	下から 2行目	1次進み要素, 積分要素, ...	微分要素と1次遅れ要素の積の逆数, 積分要素, ...