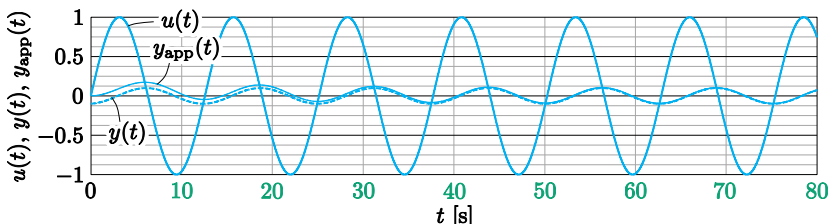
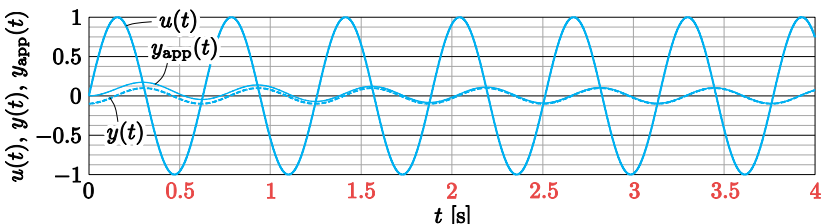
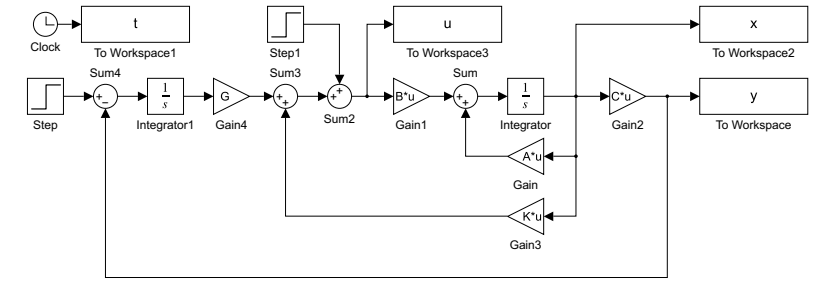
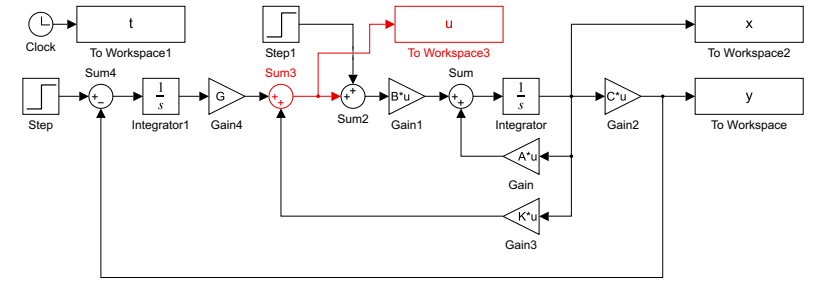



「MATLAB/Simulink によるわかりやすい制御工学 (2022 年 12 月 1 日 第 2 版第 1 刷発行)」の正誤表です。

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 112	<p>横軸の目盛：0, 10, 20, 30, 40, 50, 60, 70, 80</p>  <p>(b) 高周波入力 $u(t) = \sin 10t$ を加えたときの出力 $y(t)$ と周波数応答 $y_{app}(t)$</p> <p>図 6.2 (6.7) 式の周波数応答</p>	<p>横軸の目盛：0, 0.5, 1, 1.5, 2, 2.5, 3, 3.5, 4</p>  <p>(b) 高周波入力 $u(t) = \sin 10t$ を加えたときの出力 $y(t)$ と周波数応答 $y_{app}(t)$</p> <p>図 6.2 (6.7) 式の周波数応答</p>
p. 126 上 3 行目	<p>であるから、$df(\eta)/d\eta = 0$ の解は $\eta = 0, \pm\sqrt{1-2\zeta^2}$ である。</p>	<p>であるから、$df(\eta)/d\eta = 0$ の解は $\eta = 0, \pm\eta_p$ ($\eta_p = \sqrt{1-2\zeta^2}$) である。</p>
p. 150	<p>表 7.1 の P_{m3} の値 $P_{m3} = -25.2 < 0$</p>	<p>表 7.1 の P_{m3} の値 $P_{m3} = -25.1 < 0$</p>
p. 156	<p>M ファイル “sample_matgin.m” (安定余裕) の 3 行目 03 sysL=sysP*kP; $L(s) = P(s)C(s)$</p>	<p>M ファイル “sample_matgin.m” (安定余裕) の 3 行目 03 sysL=sysP*sysC; $L(s) = P(s)C(s)$</p>
p. 184	 <p>図 8.10 Simulink モデル “arm_sim_servo.slx”</p>	 <p>図 8.10 Simulink モデル “arm_sim_servo.slx”</p>

該当箇所	誤	正
p. 195 下 6～5 行目	最近の MATLAB では、PDF ファイルや拡張メタファイルはラスタ形式 (ペイント) で保存される。	複雑なグラフの PDF ファイルや拡張メタファイルはラスタ形式 (ペイント) で保存される。
p. B9 下 6～5 行目	<ul style="list-style-type: none"> 方法 2: Simulink コマンドウィンドウで <pre>>> sim('sample');</pre> ↓ Simulink モデル “sample.slx” の実行 	<ul style="list-style-type: none"> 方法 2: コマンドウィンドウで <pre>>> out = sim('sample');</pre> ↓ Simulink モデル “sample.slx” の実行
p. B11 上 10 行目	したがって、Simulink モデル “sample2.slx” によりシミュレーションを実行した後、	<p>したがって、Simulink モデル “sample2.slx” により</p> <ul style="list-style-type: none"> 方法 1: Simulink モデルの  をクリックする 方法 2: コマンドウィンドウで <pre>>> sim('sample2');</pre> ↓ Simulink モデル “sample2.slx” の実行 <p>のように入力する</p> <p>のいずれかの操作でシミュレーションを実行した後、</p>
p. B11	図 B.19 構造体の回避	図 B.19 構造体の回避 (Simulink モデル “sample2.slx”)