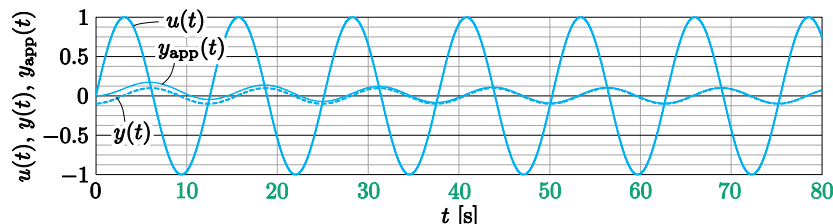
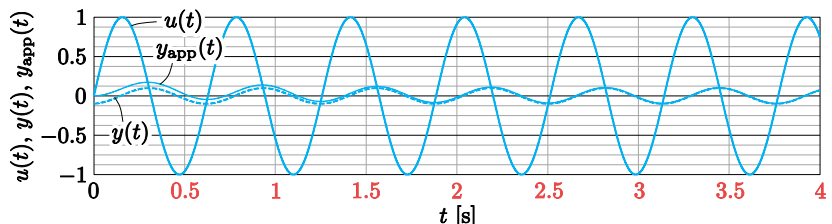
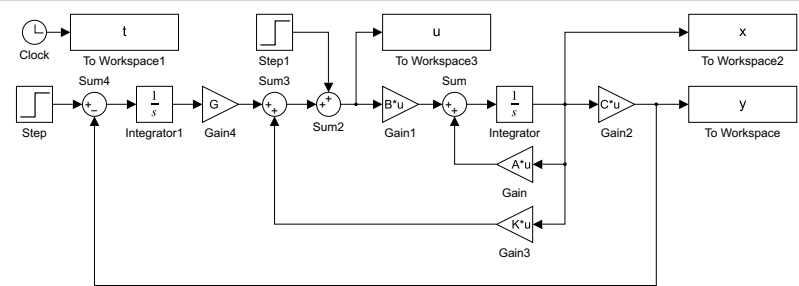
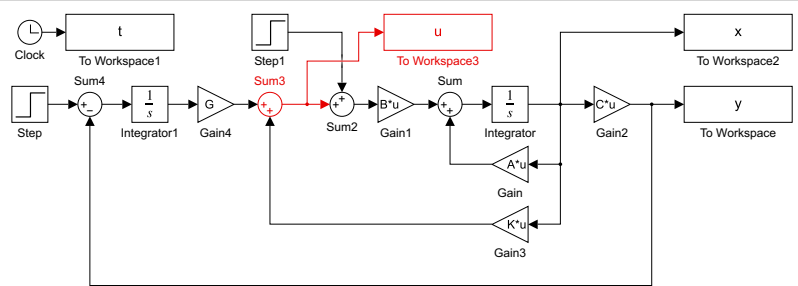





「MATLAB/Simulink によるわかりやすい制御工学 (2022 年 11 月 30 日 第 2 版第 1 刷発行)」の正誤表です。

# 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 <math>u(t) = \sin 10t</math> を加えたときの出力 <math>y(t)</math> と周波数応答 <math>y_{app}(t)</math></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 <math>u(t) = \sin 10t</math> を加えたときの出力 <math>y(t)</math> と周波数応答 <math>y_{app}(t)</math></p> <p>図 6.2 (6.7) 式の周波数応答</p>
p. 126 上 3 行目	であるから, $df(\eta)/d\eta = 0$ の解は $\eta = 0, \pm\sqrt{1-2\zeta^2}$ である。	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. 150	表 7.1 の $P_{m3}$ の値 $P_{m3} = -25.2 < 0$	表 7.1 の $P_{m3}$ の値 $P_{m3} = -25.1 < 0$
p. 156	M ファイル “sample_matgin.m” (安定余裕) の 3 行目 03 sysL=sysP*kP; ..... $L(s) = P(s)C(s)$	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. 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"> <li>方法 2: Simulink コマンドウィンドウで  <pre>&gt;&gt; sim('sample');</pre> ↓ ..... Simulink モデル “sample.slx” の実行 </li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>方法 2: コマンドウィンドウで  <pre>&gt;&gt; out = sim('sample');</pre> ↓ ..... Simulink モデル “sample.slx” の実行 </li> </ul>
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、	したがって、Simulink モデル “sample2.slx” により <ul style="list-style-type: none"> <li>方法 1: Simulink モデルの  をクリックする</li> <li>方法 2: コマンドウィンドウで  <pre>&gt;&gt; sim('sample2');</pre> ↓ ..... Simulink モデル “sample2.slx” の実行               のように入力する             </li> </ul> のいずれかの操作でシミュレーションを実行した後、
p. B11	 B.19 構造体の回避	 B.19 構造体の回避 (Simulink モデル “sample2.slx”)