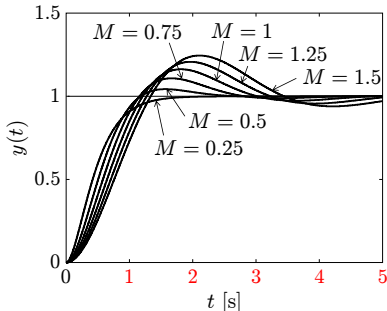
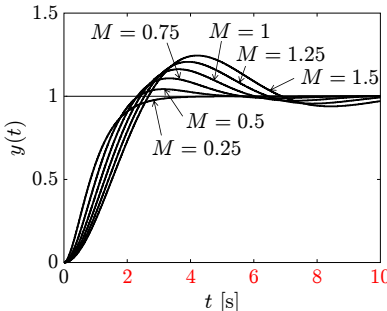
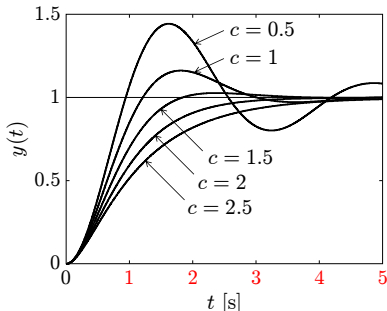
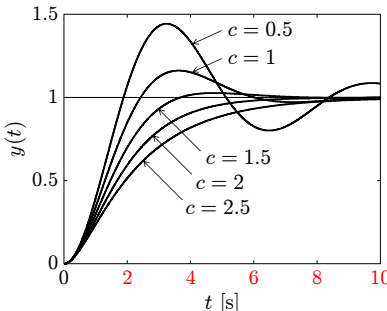
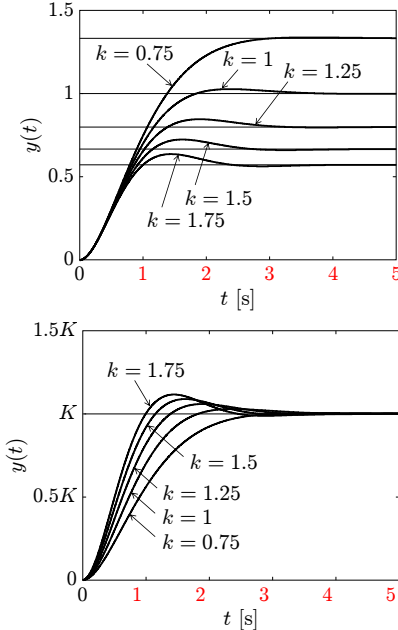
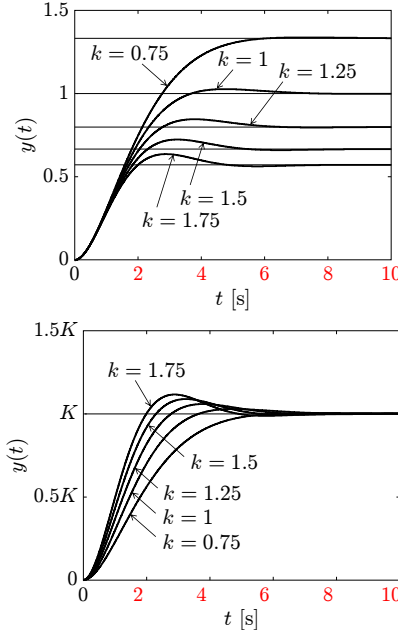
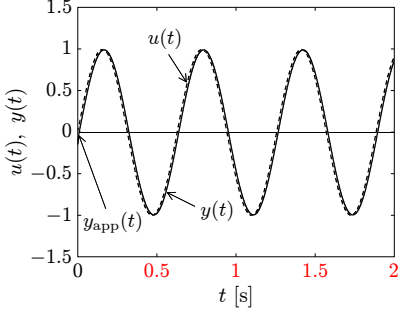
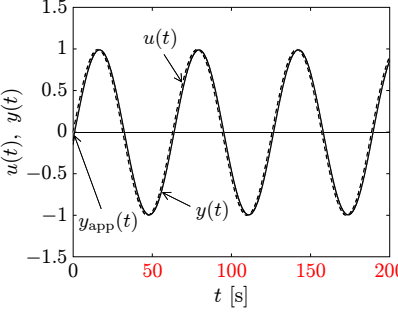
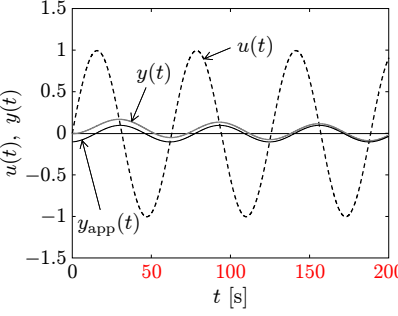
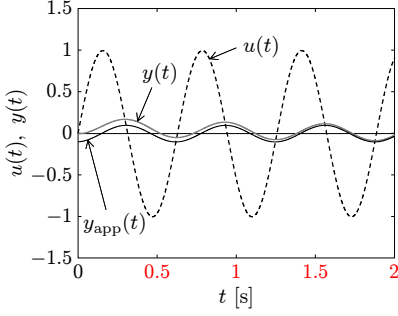


「MATLAB/Simulink による制御工学入門 (2020 年 1 月 28 日 第 1 版第 1 刷発行)」の正誤表です。

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 63	<p>M ファイル “hurwitz.m” の実行結果 (問題 3.3 (1))</p> <pre>>> sysP = tf([1 10],[1 2 3 10]); >> [numP denP] = tfdata(sysP,'v'); >> hurwitz</pre> <p>..... “hurwitz.m” の実行</p> <p>H =</p> <pre>2 10 0 1 3 0 0 2 10</pre> <p>H2 =</p> <pre>-4</pre> <p>安定ではない ---> 条件 B" を満足しない</p>	<p>M ファイル “hurwitz.m” の実行結果 (問題 3.3 (1))</p> <pre>>> sysP = tf([1 10],[1 1 4 30]); >> [numP denP] = tfdata(sysP,'v'); >> hurwitz</pre> <p>..... “hurwitz.m” の実行</p> <p>H =</p> <pre>1 30 0 1 4 0 0 1 30</pre> <p>H2 =</p> <pre>-26</pre> <p>安定ではない ---> 条件 A を満足するが, 条件 B" を満足しない</p>
p. 76 の図 4.12	<p>横軸の目盛: 0, 1, 2, 3, 4, 5</p>  <p>図 4.12</p>	<p>横軸の目盛: 0, 2, 4, 6, 8, 10</p>  <p>図 4.12</p>
p. 76 の図 4.13	<p>横軸の目盛: 0, 1, 2, 3, 4, 5</p>  <p>図 4.13</p>	<p>横軸の目盛: 0, 2, 4, 6, 8, 10</p>  <p>図 4.13</p>

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 76 の図 4.14	<p>横軸の目盛 : 0, 1, 2, 3, 4, 5</p>  <p>図 4.14</p>	<p>横軸の目盛 : 0, 2, 4, 6, 8, 10</p>  <p>図 4.14</p>
p. 117 の (6.31) 式	$C_3(s) = \frac{6}{s^2 + 4s + 6} = \dots$	$C_{\text{ff}}(s) = \frac{6}{s^2 + 4s + 6} = \dots$
p. 138 の図 7.2 (a)	<p>横軸の目盛 : 0, 0.5, 1, 1.5, 2</p>  <p>図 7.2 (a)</p>	<p>横軸の目盛 : 0, 50, 100, 150, 200</p>  <p>図 7.2 (a)</p>
p. 138 の図 7.2 (b)	<p>横軸の目盛 : 0, 50, 100, 150, 200</p>  <p>図 7.2 (b)</p>	<p>横軸の目盛 : 0, 0.5, 1, 1.5, 2</p>  <p>図 7.2 (b)</p>

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 143 の表 7.1	右下から 2 つ目 : -7 1.565	右下から 2 つ目 : -7 5.964
p. 165 の例 8.2	<p>実際, 特性多項式は</p> $\Delta(s) = (s+4)(s-1) - s + 6$ $= (s+1)(s+2) \quad (8.9)$ <p>であるので, 特性方程式 $\Delta(s) = 0$ の解は負の実数 $s = -1, -2$ となり, フィードバック制御系は安定となる.</p>	<p>実際, 特性多項式は</p> $\Delta(s) = (s+4)(s-1) - s + 6$ $= s^2 + 2s + 2 \quad (8.9)$ <p>であるので, 特性方程式 $\Delta(s) = 0$ の解は負の実数 $s = -1 \pm j$ となり, フィードバック制御系は安定となる.</p>
p. 250 の問題 4.4 (1) の解答	$\zeta = \frac{\xi}{\omega_n} \simeq 0$.45595	$\zeta = \frac{\xi}{\omega_n} \simeq 0$.45595