

「MATLAB/Simulink による制御工学入門 (2021 年 1 月 25 日 第 1 版第 2 刷発行)」の正誤表です。

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 154 の下 1 行目の式	$\frac{df(\eta)}{d\eta} = 4\eta(\eta^2 + 2\zeta^2 - 1)$	$\frac{df(\eta)}{d\eta} = 4\eta(\eta^2 + 2\zeta^2 - 1)$
p. 155 の本文の上 1 行目	であるから, $df(\eta)/d\eta = 0$ となるのは	であるから, $df(\eta)/d\eta = 0$ となるのは
p. 188 の表 8.1 の PI コントローラの記述	—	文字列 <code>'PI'</code> コントローラの形式 PI コントローラ $C(s) = k_P + \frac{k_I}{s}$ 自動調節するパラメータ k_P, k_I ($k_D = 0, T_I = 0$)
p. 206 の (9.74) 式	$u(t) = \mathbf{K}\mathbf{x}(t) + \mathbf{k}_I w(t)$	$u(t) = \mathbf{K}\mathbf{x}(t) + \mathbf{G}w(t)$
p. 236 の (B.2) 式	$P(s) = \frac{k(z-z_1)(z-z_2)\cdots(z-z_m)}{(p-p_1)(p-p_2)\cdots(p-p_n)}$	$P(s) = \frac{k(s-z_1)(s-z_2)\cdots(s-z_m)}{(s-p_1)(s-p_2)\cdots(s-p_n)}$
p. 238 に示す関数 “margin” の使用例と説明	使用例 <code>[Gm Pm wpc wgc] = margin(sys)</code> 説明 ゲイン余裕 G_M , 位相余裕 P_M	使用例 <code>[invL Pm wpc wgc] = margin(sys)</code> <code>Gm = 20*log10(invL)</code> 説明 ゲイン余裕 G_m , 位相余裕 P_m
p. 250 の問題 5.2 の解答	$G_{vw}(s) = \frac{P(s)C_2(s)}{1 + P(s)C_2(s)}$	$G_{vw}(s) = \frac{P_2(s)C_2(s)}{1 + P_2(s)C_2(s)}$

以下の箇所は、執筆時点での最新バージョン (R2019b) より新しいバージョンで MATLAB を使用する場合に対応するための修正もしくは補足事項です。

- R2020b 以降では、Simulink ブロック “Fcn” が Simulink ブロックライブラリ User-defined Functions から削除されています。そこで、第 3 刷では、“Fcn” の代わりに “Interpreted MATLAB Function” を利用できる旨の説明を加筆しています。

修 正 表

該当箇所	修正前	修正後
p. 131 の表 6.6	Fcn	Fcn もしくは Interpreted MATLAB Function
p. 131 の本文の上 3～5 行目	“Fcn” への入力 “Mux” で 3 次元にベクトル化されており, “Fcn” の中では	“Fcn” や “Interpreted MATLAB Function” への入力 “Mux” で 3 次元にベクトル化されており, これらの Simulink ブロックの中では
p. 261 の右段	—	Interpreted MATLAB Function (MATLAB 関数や式の利用) 131