

「MATLAB/Simulink による制御工学入門 (2022 年 3 月 22 日 第 1 版第 3 刷発行)」の正誤表です.

正 誤 表

該当箇所	誤	正
p. 15 の (1.36) 式	$M\ddot{y}(t) + c\dot{y}(t) + k\dot{y}(t) = u(t)$	$M\ddot{y}(t) + c\dot{y}(t) + ky(t) = u(t)$
p. 16 の (1.37) 式	$(Ms^2 + cs)y(s) = u(s)$	$(Ms^2 + cs + k)y(s) = u(s)$