「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	$\frac{df(\eta)}{d\eta} = 4\eta(\eta^2 + 2\zeta^2 - 1)$	$\frac{\mathrm{d}f(\eta)}{\mathrm{d}\eta} = 4\eta(\eta^2 + 2\zeta^2 - 1)$
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、 $\mathrm{d}f(\eta)/\mathrm{d}\eta=0$ となるのは
p. 206 の (9.74) 式	$u(t) = \mathbf{K}\mathbf{x}(t) + \frac{\mathbf{k}_{\mathbf{I}}}{\mathbf{k}}w(t)$	$u(t) = Kx(t) + \frac{G}{G}w(t)$
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	使用例	使用例
"margin"の使用	[Gm Pm wpc wgc] = margin(sys)	[invL Pm wpc wgc] = margin(sys)
例と説明		Gm = 20*log10(invL)
	説明	説明
	ゲイン余裕 $G_{ m M}$,位相余裕 $P_{ m M}$	ゲイン余裕 $G_{\mathbf{m}}$,位相余裕 $P_{\mathbf{m}}$