

「倒立振子で学ぶ制御工学 (2017/02/28 第 1 版第 1 刷発行)」の正誤表です.

# 正 誤 表

刷数	頁	行数等	誤	正
1	p. 30	(2.17) 式	$\frac{1}{\mathcal{G}(s)} = 1 + \frac{2\zeta}{\omega_n}s + \frac{1}{\omega_n^2}s^2, \quad \frac{1}{\mathcal{M}_2(s)} = 1 + \frac{a_c}{b_c k_P}s + \frac{1}{b_c k_P}s^2$	$\frac{1}{\mathcal{G}(s)} = 1 + \frac{a_c}{b_c k_P}s + \frac{1}{b_c k_P}s^2, \quad \frac{1}{\mathcal{M}_2(s)} = 1 + \frac{2\zeta}{\omega_n}s + \frac{1}{\omega_n^2}s^2$
1	p. 104	脚注	(注7) 台車型倒立振子は不安定零点 (実部が <b>負</b> の零点) をもつ非最小位相系であるので, 逆ぶれを生じる.	(注7) 台車型倒立振子は不安定零点 (実部が <b>正</b> の零点) をもつ非最小位相系であるので, 逆ぶれを生じる.
1	p. 118	例 7.3 (1) の 4 行目	のように因数分解できる. $a_1 > 0, a_3 > 0$ <b>なので</b> , ——	のように因数分解できる. $a_1 > 0$ <b>なので</b> , ——

URL の修正は示していません.