

选题编号：

# 清华大学出版社

勘误表

书名：控制之美（卷2）——最优化控制 MPC 与卡尔曼滤波器

译著者：王天威 黄军魁

责任编辑： 复审者： 终审者： 2023 年 11 月 8 日

第 1 次印刷

页	行	问 题	修 改
2	公式 (1.1.3)	$+ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u_{(t)}$	$+ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ m \end{bmatrix} u_{(t)}$
41	式 (3.3.15) 下面一段		增加以下文字： 需要注意的是，式 (3.3.14b) 中的状态矩阵不可逆，因此无法使用式 (2.2.5) 进行离散化。式 (3.3.15) 是使用了 Matlab/Octave 的 c2d 指令得到的近似结果。
78	式 (4.5.8a)	$= \frac{1}{2} (c_a x_{a[k]})^T S (c_a x_{a[k]})$	$= \frac{1}{2} (c_a x_{a[N]})^T S (c_a x_{a[N]})$
79	式 (4.5.8a)	$= \frac{1}{2} x_{a[k]}^T C_a^T S C_a x_{a[k]}$	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T C_a^T S C_a x_{a[N]}$
79	式 (4.5.8b)	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[k]}$	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[N]}$
81	式 (4.5.17)	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[k]}$	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[N]}$
84	式 (4.5.26)	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[k]}$	$= \frac{1}{2} x_{a[N]}^T S_a x_{a[N]}$
138	式 (6.2.12b) 下一行	根据方差运算性质式(6.2.6d), 式(6.2.12a)可以写成	根据方差运算性质式(6.2.6d), 式(6.2.12b) 可以写成
140	式 (6.2.17a)	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{1i} - \bar{x}_1)$	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{1i} - \bar{x}_1)^2$
140	式 (6.2.17b)	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{2i} - \bar{x}_2)$	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{2i} - \bar{x}_2)^2$
140	式 (6.2.17c)	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{3i} - \bar{x}_3)$	$\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_{3i} - \bar{x}_3)^2$
149	式 (6.3.19b) 下一行	代表了第 $k-1$ 时刻的先验估计协方差矩阵	代表了第 $k-1$ 时刻的后验估计协方差矩阵
163	式 (6.5.9)	$\alpha_{[k-1]} = \frac{g}{L} \sin \theta_{[k-1]}$	$\alpha_{[k-1]} = -\frac{g}{L} \sin \theta_{[k-1]}$