「OHM 大学テキスト 現代制御」第1刷, 第2刷 正誤表

ページ	行	誤	正
p.51	11	$= CT^{-1}(sI - TAT^{-1})^{-1}TB$	$= CT^{-1}(sI - TAT^{-1})^{-1}TB + D$
p.57	下から 8行目	$t \in [0, \tau]$	$t \in [0, t_f]$
p.62	式(5・12)	$u(t) = B^T e^{-At} X_C^{-1} \dots$	$u(t) = B^T e^{-A^T t} X_C^{-1} \dots$
p.62	式(5・13) 2行目	$\dots + \int_0^{t_f} e^{-A\tau} BB^T e^{-A\tau} X_C^{-1} \dots$	$\dots + \int_0^{t_f} e^{-A\tau} BB^T e^{-A^T \tau} X_C^{-1} \dots$
p.62	式(5・13) 3行目	$\dots + \int_0^{t_f} e^{-A\tau} BB^T e^{-A\tau} d\tau \dots$	$\dots + \int_0^{t_f} e^{-A\tau} BB^T e^{-A^T \tau} d\tau \dots$
p.66	定義5・2 1-2行目	…ある正数 k について入力 $u[0], u[1], \dots$	…ある正数 $k \geq 1$ について, ある入力 $u[0], u[1], \dots$
p.66	式(5・28)	$[BAB \dots AB^{k-1}]$	$[BAB \dots A^{k-1}B]$
p.71	式(6・3)	$\dot{x}(t) = (A - BK)x(t) + Bv(t)$	$\dot{x}(t) = (A - BK)x(t) + Bv(t), y(t) = Cx(t)$
p.72	図6・1		
p.72	8行目	状態フィードバック系(6・2)の…	状態フィードバック系(6・3)の…
p.84	式(7・1) 1行目	$\dot{x}(t) = A(t)x + Bu(t)$	$\dot{x}(t) = A(x)t + Bu(t)$
p.89	1行目	る. 正則行列	る. 行列 A の特性多項式を $\varphi(s) = \det(sI - A) = s^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0$ とし, 正則行列
p.90	9行目	…明示的に表そう.	…明示的に表そう. 以下では $D = 0$ とする.
p.91	下から 2行目	ある整数 k について…	ある整数 $k \geq 1$ について…
p.103	式(8・26) 下2行目	…の推定が得られる.	…の推定が得られる. 式(8・26)を外乱推定オブザーバと呼ぶ.
p.133	定理11・1 式(11・8)	$\hat{u}$ (2箇所)	u_0
p.141	式(11・36)	$u[k] = -(B^T P[k]B + R)^{-1} B^T P[k]Ax[k]$	$u[k-1] = -(B^T P[k]B + R)^{-1} B^T P[k]Ax[k-1]$
p.151	下から 7行目	… $P_{i+1} - P_i$ は準正定…	… $P_i - P_{i+1}$ は準正定…
p.169	図13・8	$\rightarrow \boxed{\Delta(s)} \rightarrow$	$\rightarrow \boxed{W_T(s)\Delta(s)} \rightarrow$
p.175	1行目	(1) $A + (B_1 B_1^T - B_2 B_2^T)X$ が安定行列となる準正定対称行列 X が存在する.	(1) リッカチ方程式 $XA + A^T X + X(B_1 B_1^T - B_2 B_2^T)X + C_1^T C_1 = 0$ を満たし, $A + (B_1 B_1^T - B_2 B_2^T)X$ が安定行列となる準正定対称行列 X が存在する.
p.175	2行目	(2) $A + (C_1^T C_1 - C_2^T C_2)Y$ が安定行列となる準正定対称行列 Y が存在する.	(2) リッカチ方程式 $YA^T + AY + Y(C_1^T C_1 - C_2^T C_2)Y + B_1 B_1^T = 0$ を満たし, $A + Y(C_1^T C_1 - C_2^T C_2)$ が安定行列となる準正定対称行列 Y が存在する.
p.175	4行目	…行列の固有値の最大値を…	…行列の固有値の絶対値の最大値を…

p.177	式(14・10)	$u(t)$ の係数行列の中の b_{22}	$\frac{1}{m_2}$
p.199	5章 2	$M_c = \begin{bmatrix} 0 & 1 & c-1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$. $\det M_c = 2c + 4$ より	$M_c = \begin{bmatrix} 0 & -1 & -c+1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$. $\det M_c = -2c - 4$ より
p.204	8章 2	最初の2行	これは問題 3 の解答. 残りは問題 2 の解答.
p.204	8章 3		これは問題 4 の解答.
p.212	13章 1	(全体を修正)	$\zeta \geq \sqrt{0.5}$ のとき 1, $\zeta < \sqrt{0.5}$ のとき $ G(j\omega_p) $, ただし $\omega_p = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$

(ISBN 978-4-274-21512-4) オーム社