

本書には下記のような誤りがありました。おわびして訂正いたします。

箇所	誤	正
p.47 9行 11行	$k \cdots m$ m	$K \cdots M$ M
p.48 9行	a_1	a_0
p.81 6-30式	$L\omega$	$-L\omega$
p.84 9行	(負の虚軸	(負の実軸
p.90 [22]	式 6-65 の計算	式 6-63 の計算
p.93 例題 6-1 略解 1行	例題 3-8 で...	第3章演習問題 8 で...
p.94 図 6-14 (図を右のよう に訂正します。)		
p.98 下から4行	D	B

p.99 下から 11 行	$K=0.1, 0.2$	$K=4, 8$
下から 10 行	$K=3$	$K=12$
p.99 7 行	フィードバック系	フィードバック制御系
9 行	フィードバック系	フィードバック制御系
p.99 下から 9 行	1 入出力系	開ループ系
図 7-3 タイトル	1 入出力系	開ループ系
[7]の文章	(右の文章に差し替えます。)	<p>【7】フィードバック制御系の取り扱い</p> <p>図 7-1 のフィードバック制御系の場合、$R(s)$ を $U(s)$ と考え、ブロック線図の単純化 (4-2-3 参照) により得られる閉ループ伝達関数を $G(s)$ と置きなおせば、図 7-3 の開ループ系に帰着できる。なお、ブロック線図を単純化せず直接扱う場合は、7-3 を参照。</p>
p.109 下から 4 行	対象	対称
[28] タイトル	対象	対称
[28] 7 行	対象	対称
p.110 図 7-19 タイトル式 分子	30	20
p.113 18 行	$k =$	$K =$
19 行	$k =$	$K =$
20 行	$k =$	$K =$
p.115 例題 7-8 略解 6 行	$s = -1.60, -0.30 \pm 0.311j$	$s = -1.76, -0.218 \pm 0.494j$
p.118 表 7-1 表内 1 行	5.32	4.55

p.119 問題 7 2～3行	閉ループ達関数	閉ループ伝達関数
p.119 問題 8	図 7-17 において,	(削除しました)
p.121 6行	(速応性)	(過度特性, 速応性, 安定性)
p.121 7行	(安定性)	(定常特性)
p.125 の最下行～ p.126 の 2行 p.125 図 8-5 内	<p>振幅減衰比が大きくなり, 整定時間も短くなる。そして, 矢印 Z 方向に移動する, すなわち, 固有角周波数 ω_n が大きくなった場合は周波数の周期が速く,</p> <p>・ 振幅減衰率: $\delta \rightarrow$ 大 ⇒ 整定時間が早い</p>	<p>振幅減衰比が小さくなり, 整定時間も長くなる。そして, 減衰係数が小さくなることから矢印 Z 方向に移動する。また, 矢印 Z 方向に移動すると固有角周波数 ω_n の値が大きくなることを意味し,</p> <p>・ 振幅減衰比: $\delta \rightarrow$ 小 ⇒ 整定時間が遅い</p>
p.131 下から 2行	定常位置偏差の	定常位置偏差は
p.136 例題 9-1 問題 2行 3行 略解 5行	<p>抵抗 R_2</p> <p>R_1</p> <p>R_2</p>	<p>抵抗 R_1</p> <p>R_2</p> <p>R_1</p>
p.138 19行	各周波数	角周波数
p.140 例題 9-2 略解 1行 2行の式 の分母 4行の式 の分母 p.143 図 9-10 式の分母	<p>$L J$</p> <p>$(R J + L B)$</p> <p>$R D + K_t K_e$</p> <p>$(R J + L B)$</p>	<p>L</p> <p>$R J$</p> <p>$R B + K_e K_t$</p> <p>$R J$</p>
p.141 図 9-7	位相進み補償	位相遅れ補償器

p.141 式 9-6	(式の後ろに右を追加します。)	$(k > 0, T > 0, 0 < \alpha < 1)$
p.142 図 9-8(a)	-2dB $10 \log_{10} \alpha$	-20dB $20 \log_{10} \alpha$
p.144 11行	【ステップ1】	【ステップ2】
p.145 下から2行	$T_I > T_D$ のとき	$T_I > T_D$ (T_I は積分時間, T_D は微分時間)のとき
p.197 11-8式	$\cdots \cos k\omega t \cdots \sin k\omega t$	$\cdots \sin k\omega t \cdots \cos k\omega t$
9行	$a_1 \cos \omega t + b_1 \sin \omega t$	$a_1 \sin \omega t + b_1 \cos \omega t$
11行	$\cos \omega t$	$\sin \omega t$
11-9式	$\cos \omega t$	$\sin \omega t$
14行	式 11-9の両辺に $\sin \omega t$	式 11-8の両辺に $\cos \omega t$
11-10式	$\sin \omega t$	$\cos \omega t$
図 11-5 上部	$\cos \omega t$ ↓	$\sin \omega t$ ↓
図 11-5 下部	↑ $\sin \omega t$	↑ $\cos \omega t$
p.198 図 11-6 縦軸目盛3段目	1.5	0.5
p.198 図 11-7(a) 縦軸目盛3段目	1.5	0.5
p.217 問題2 式の分母	ReB	RB