

2016 年 07 月 12 刷版

2016 年 02 月 11 刷版

2015 年 05 月 10 刷版

2015 年 02 月 9 刷版

2014 年 07 月 8 刷版

p.72, 誤っていた 図 6.2 を修正

2014 年 02 月 版 にあった下記の誤りを訂正

2014 年 02 月 7 刷版

p.221, 一番下の行: (誤) $y(0) = \dots$ (正) $v(0) = \dots$

2013 年 07 月 版 にあった下記の誤りを訂正

2013 年 07 月 6 刷版

p.182, 6 行目: (誤) ナイキスト安定判別法 (正) ナイキストの安定判別法

p.183, 一番下の行: (誤) $K = 3$ の場合は, 図 13.5 (c), 13.6 (c) より, ナイキスト軌跡が点 $-1 + j0$ を時計回りに 1 回転している. よって $N = 1, P = 0$ より $Z = 1$ となり, フィードバック制御系は不安定な閉ループ極を 1 つ持つ.

(正 1) $K = 3$ の場合は, 図 13.5 (c), 13.6 (c) より, ω が 0 から $+\infty$ の範囲でナイキスト軌跡が点 $-1 + j0$ を時計回りに 1 回転している. 同様に ω が $-\infty$ から 0 の範囲でも 1 回転するので, 合計 2 回転となる. よって $N = 2, P = 0$ より $Z = 2$ となり, フィードバック制御系は不安定な閉ループ極を 2 つ持つ.

(正 2) $K = 3$ の場合は, 図 13.5 (c), 13.6 (c) より, ナイキスト軌跡が点 $-1 + j0$ を時計回りに 2 回転している. よって $N = 2, P = 0$ より $Z = 2$ となり, フィードバック制御系は不安定な閉ループ極を 2 つ持つ.

2013 年 02 月 5 刷版

2012 年 06 月 4 刷版

p. 23, 図 2.10: $\tau(t)$ を追記

p. 113, 2 行目: 「一般の」を削除

2012 年 01 月 版 にあった下記の誤りを訂正

2012 年 01 月 3 刷版

p. 13, 8 行目: (誤) Blue-Ray (正) Blu-ray

- p. 23, 図 2.10: (誤) J (正) J_c
 p. 133, 2 行目: (誤) $P(0)C(s)$ (正) $P(0)C(0)$
 p. 158, 図 12.4 の上: (誤) ポート線図 (正) ボード線図
 p. 118, (9.18): (誤) $u_i(t) = \int_0^t e(\tau)d\tau$ (正) $u_i(t) = K_i \int_0^t e(\tau)d\tau$
 p. 118, (9.18): (誤) $u_d(t) = K_p \dot{e}(t)$ (正) $u_d(t) = K_d \dot{e}(t)$
 p. 212 に 脚注 6) を追加
 2011 年 07 月 版 にあった下記の誤りを訂正

2011 年 07 月 2 刷版

- p. 21, 図 2.7: 電流の矢印は, 向きが逆
 p. 105, (8.26): (誤) $s \frac{b}{s+a+bK_p} \frac{1}{s} = \frac{b}{s+a+bK_p}$ (正) $s \frac{bK_p}{s+a+bK_p} \frac{1}{s} = \frac{bK_p}{s+a+bK_p}$
 p. 111, 例 8.3, 最後から 3 行目: (誤) フォードバック (正) フィードバック
 p. x, ギリシャ文字: ユプシロン 大文字 のフォントを変更
 2010 年 10 月 版 にあった下記の誤りを訂正

2010 年 10 月 1 刷版

- p. 80, 講義 06 のまとめ 2 行目: (誤) 実数のみ場合 (正) 実数のみの場合
 p. 105, (8.22): (誤) $K_p > \frac{a}{b}$ (正) $K_p > -\frac{a}{b}$
 p. 127, 図 9.12: $\frac{-2-\sqrt{2}}{2}$ より左側の部分は, 太線ではなく通常線
 p. 154, かけ算: (誤) $ac + j(ad + bc) - j^2bd$ (正) $ac + j(ad + bc) + j^2bd$