制御工学：正誤表

p.10 表 2.1　4 行目	
誤	正
e^{at}	e^{-at}

p.25　下から 3 行目の式	
誤	正
$\begin{bmatrix} s-2 & -s+2 \\ s^2+1 & 2s \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{(s-2)(s+1)^2}\begin{bmatrix} 3s & s-2 \\ -s^2-1 & s-2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} s-2 & -s+2 \\ s^2+1 & 2s \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{(s-2)(s+1)^2}\begin{bmatrix} 2s & s-2 \\ -s^2-1 & s-2 \end{bmatrix}$

p.160　下から 8 行目の(9.4)式	
誤	正
$m\ddot{r}(t) + (\mu + k_1)\dot{r}(t) + (k + k_2) r(t) = 0$	$m\ddot{r}(t) + (\mu + k_2)\dot{r}(t) + (k + k_1) r(t) = 0$

p.160　下から 2 行目の式	
誤	正
$k_1 = -\mu$	$k_2 = -\mu$

p.161　下から 8 行目の(9.8)式	
誤	正
$\det(sI_2 - A + BK) = s^2 + \frac{\mu + k_1}{m}s + \frac{k + k_2}{m} = 0$	$\det(sI_2 - A + BK) = s^2 + \frac{\mu + k_2}{m}s + \frac{k + k_1}{m} = 0$

p.161　下から 3 行目の(9.10)式	
誤	正
$\mu + k_1 = m(\alpha + \beta), \quad k + k_2 = m\alpha\beta$	$\mu + k_2 = m(\alpha + \beta), \quad k + k_1 = m\alpha\beta$

p.161　下から 1 行目の(9.11)式	
誤	正

$K=\begin{bmatrix}k_1 & k_2\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}m(\alpha+\beta)-\mu & m\alpha\beta-k\end{bmatrix}$	$K=\begin{bmatrix}k_1 & k_2\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}m\alpha\beta-k & m(\alpha+\beta)-\mu\end{bmatrix}$

p.163　下から 5 行目	
誤	正
である。フィードバックゲイン行列 K に対しても座標変換を施し	である。ただし、$\bar{a}_{21}\in R, \bar{A}_{22}\in R^{1\times(n-1)}$ である。フィードバックゲイン行列 K に対しても座標変換を施し

p.178　上から 9 行目	
誤	正
2. 対 (A, B) が可制御、対 $\left(Q^{\frac{1}{2}}, A\right)$ が可観測のとき、P は(9.28)式の正定唯一解になること 3. (9.30)式の閉ループ系が安定になること	2. 対 (A, B) が可制御かつ対 $\left(Q^{\frac{1}{2}}, A\right)$ が可観測のとき P は(9.28)式の正定唯一解になることと、(9.30)式の閉ループ系が安定になること

（20190809）