

ページ	誤	正
p.22 式 (2.31)	$b_n = (4b)/(np) \quad (n=1,3,5,\dots)$	$b_n = \begin{cases} 0 & (n=2,4,6,\dots) \\ (4b)/(np) & (n=1,3,5,\dots) \end{cases}$
p.36 式 (3.9)	$\bar{X} = X$	$\overline{\bar{X}} = X$
p.42 5行目	ENDで命令で再び	END命令で再び
p.61 図 5.3	物体mとバネkが離れている	物体mとバネkを線で結ぶ。
p.62 8行目	コイルの <u>前後</u> に	コイルの <u>両端</u> に
p.62 10行目	<u>ある</u> 時刻における <u>ある</u> 閉回路まわり	<u>任意</u> の時刻における <u>任意</u> の閉回路まわり
p.62 13行目	が得られる。	が得られる。ここで、Qはコンデンサの電荷である。
p.62 式 (5.6)	= E	= E (t)
p.64 10行目	場合に可能かの説明を	場合に <u>変換が</u> 可能かの説明を
p.67 式 (5.35) の下	$f_n(t) = \int_0^l f(x,t)e_n(x)dx = \int_0^l f(x,t) \sin(np\pi x)dx$ である	$f_n(t) = 2 \int_0^l f(x,t)e_n(x)dx = 2 \int_0^l f(x,t) \sin(np\pi x)dx$ である
p.72 式 (5.62)		(うしろに右の式を追加) $\tilde{x}(0) = x_0 - x_e$
p.77 7~8行目	$y(t) = (l_1/l_2)u(t)$ $K = l_1/l_2$	$y(t) = (l_2/l_1)u(t)$ $K = l_2/l_1$
p.82 3行目	式 (6.20) より <u>出力</u> の導関数は	式 (6.20) より <u>出力</u> $y(t)$ の導関数は
p.87 2行目	電 $v_i(t)$ を入力	電 <u>圧</u> $v_i(t)$ を入力
p.88 下から 9行目	位相は $\angle G(j\omega_0)$ だけ遅れる。	位相は $\angle G(j\omega_0)$ だけ進む。
p.99 下から 3行目	間に 2 <u>個</u> 以上の高次	間に 2 <u>次</u> 以上の高次
p.100 式 (8.6)	$s(x, y) = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N (x_i - \bar{x})(y_j - \bar{y})$	$s(x, y) = \sum_{i=1}^N ((x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y}))$
p.105 式 (8.11) の上	パーセバルの不等式	パーセバルの等式
p.117 下から 8行目	$ g(t) \leq 2e^{-t}$	$ g(t) \leq e^{-t}$
p.118~119 式 (9.5) 第2式	$c_{n-2} = \frac{b_{n-1} \dots}{a_{n-1}}$	$c_{n-2} = \frac{b_{n-1} \dots}{b_{n-1}}$
第3式	$c_{n-2} = \frac{b_{n-1} \dots}{a_{n-1}}$	$c_{n-3} = \frac{b_{n-1} \dots}{b_{n-1}}$
p.119 上側の表の中	e_n	e_{n-1}
p.126 式 (9.17)	$= \frac{(s - \mathbf{a}_1) \dots}{(s - \mathbf{b}_1) \dots}$	$= K \frac{(s - \mathbf{a}_1) \dots}{(s - \mathbf{b}_1) \dots}$

$$\text{p.126 式 (9.18)} \quad = \frac{|s - \mathbf{a}_l| \cdots}{|s - \mathbf{b}_l| \cdots} = K \frac{|s - \mathbf{a}_l| \cdots}{|s - \mathbf{b}_l| \cdots}$$

$$\text{p.145 図 11.5 (a) 縦軸の値} \quad 10 \log(\mathbf{a}k) \quad 10 \log(\mathbf{a}k^2)$$

$$\text{p.146 の Step5} \quad \omega_n = 4.2 = \frac{1}{T\sqrt{\mathbf{a}}} \quad \text{よ} \ddot{\text{r}} \quad T = 0.137 \quad \omega_n = 4.1 = \frac{1}{T\sqrt{\mathbf{a}}} \quad \text{よ} \ddot{\text{r}} \quad T = 0.141$$

$$\text{p.146 の Step6 の分母} \quad 1 + 0.137 s \quad 1 + 0.141 s$$

$$\text{p.146 図 11.7 (a)} \quad 20 \log \mathbf{a}[\text{dB}] \quad 20 \log \mathbf{a}[\text{dB}]$$

$$\text{p.149 下から 5 行目の式} \quad G_c(s) = K_p + K_I \frac{1}{s} + K_D s = K_p (1 + 1/T_I + T_D s)$$

$$G_c(s) = K_p + K_I \frac{1}{s} + K_D s = K_p (1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s)$$

$$\text{p.152 最下行} \quad K_c = 6.1 \quad K_c = 6$$

$$\text{p.153 1 行目} \quad K_c = 6.1 \quad K_c = 6$$

$$\text{p.153 3 行目} \quad \omega_c = 1.43 \text{ rad/s} \quad \omega_c = 1.41 \text{ rad/s}$$

$$\text{p.153 4~8 行目} \quad \begin{array}{ccccccc} 4.39 & 4.45 & , & 3.66 & 3.60 & , & 2.20 & 2.23 & , & 0.55 & 0.56 \\ 3.66 & 3.60 & , & 1.66 & 1.61 & , & 2.01 & 2.02 & & & \end{array}$$
