

モデル予測制御 正誤表 (2008.4.18)

ページ 行	誤	正
p.41 L13 (演習問題 1.6)	例題 1.5	演習問題 1.5
p.67 L9 (式右边第 1 項)	$\Delta \hat{u}(k + H_u - k)$	$\Delta \hat{u}(k + H_u - 1 k)$
p.76 L 4	これは式 (1.39)	これは式 (1.38)
p.78 L 8	過去の入出力はすでに既知であり,	過去の入出力は既知であり,
p.102 L5	大局的(global)	大域的(global)
p.151 (原著のミス)		
式 (4.80) 右边第 2 項	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k - d - j)$	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k + 1 - d - j)$
式 (4.81) 右边第 3 項	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k + 1 - d - j)$	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k + 2 - d - j)$
式 (4.82) 右边第 1 項	$-\sum_{j=1}^n a_j \tilde{y}(k - j)$	$-\sum_{j=1}^n a_j \tilde{y}(k + i - j)$
式 (4.82) 右边第 2 項	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k - d - j)$	$\sum_{j=0}^n b_j \tilde{u}(k + i - d - j)$
p.158 (図 4.4)		< ブロック線図中 + と - が逆 >
p.164 (4.133) 式右边	$\begin{bmatrix} A_p - L_p C_y & -L_p C_d \\ -L_d C_y & A_d - L_d C_d \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} A_p - L_p C_p & -L_p C_d \\ -L_d C_p & A_d - L_d C_d \end{bmatrix}$
p.165 (4.134) 式右边	$\begin{bmatrix} A_p & 0 \\ -L_d C_y & A_d - L_d C_d \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} A_p & 0 \\ -L_d C_p & A_d - L_d C_d \end{bmatrix}$
p.394 (索引内)	大局的 102	大域的 102 < 索引内の場所も変更 >
著者紹介	英国ケンブリッジ大学の Reader	英国ケンブリッジ大学教授
訳者紹介 (足立)	電気電子工学科助教授 (1990 年)	電気電子工学科助教授 (1990 年), 同教授 (2002 年)
	現在	慶應義塾大学理工学部物理情報工学科教授 (2006 年)
訳者紹介 (管野)	職歴	『ケンブリッジ大学工学部研究助手 (2003 年 ~ 2005 年)』 を追加
	現在	独立行政法人 科学技術振興機構 博士研究員 (2005 年)