

書籍「実践的に学ぶ建築構造物振動制御のための現代制御理論」正誤表

4章

ページ・箇所	誤	正
p.101 式(4.3.4)	$\mathbf{Z}_1(s) = -(\mathbf{sI} - \mathbf{A}_1)^{-1}\mathbf{b}_1$	$\mathbf{Z}_1(s) = (\mathbf{sI} - \mathbf{A}_1)^{-1}\mathbf{b}_1$
p.104 式(4.3.30)~ (4.3.31)	$= -\frac{-1}{2\omega'i} e^{(-h\omega_0 - \omega'i)t}$ $+ \frac{1}{2\omega'i} e^{(-h\omega_0 + \omega'i)t}$ $= -\frac{1}{\omega'} e^{-h\omega_0 t} \frac{e^{i\omega't} - e^{-\omega't}}{2i}$ $= -\frac{1}{\omega'} e^{-h\omega_0 t} \sin\omega't$	$= -\frac{1}{2\omega'i} e^{(-h\omega_0 + i\omega')t}$ $+ \frac{1}{2\omega'i} e^{(-h\omega_0 - i\omega')t}$ $= -\frac{1}{\omega'} e^{-h\omega_0 t} \frac{e^{i\omega't} - e^{-i\omega't}}{2i}$ $= -\frac{1}{\omega'} e^{-h\omega_0 t} \sin\omega't$
p.104 3行目	ここで、 $\frac{e^{i\omega't} - e^{-\omega't}}{2i} = \sin\omega't$ の関係を を用いた。	ここで、 $\frac{e^{i\omega't} - e^{-i\omega't}}{2i} = \sin\omega't$ の関係を を用いた。
p.108 式(4.5.14)の 最終行	$= \mathbf{U}_1^{-1} e^{\mathbf{A}_1 t} \mathbf{U}_1$	$= \mathbf{\Phi}_1^{-1} e^{\mathbf{A}_1 t} \mathbf{\Phi}_1$
p.112 式(4.7.10)	$\mathbf{z}_1(t)$ $= \beta_1 \mathbf{u}_1 \int_0^t e^{\lambda_1(t-\tau)} \ddot{x}_g(\tau) d\tau$ $+ \beta_1^* \mathbf{u}_1^* \int_0^t e^{\lambda_1^*(t-\tau)} \ddot{x}_g(\tau) d\tau$	$\mathbf{z}_1(t)$ $= \beta_1 \mathbf{\phi}_1 \int_0^t e^{\lambda_1(t-\tau)} \ddot{x}_g(\tau) d\tau$ $+ \beta_1^* \mathbf{\phi}_1^* \int_0^t e^{\lambda_1^*(t-\tau)} \ddot{x}_g(\tau) d\tau$
p.113 式(4.8.9)	$\lambda_1 = -h\omega_0 + i\omega', \lambda_1^* = -h\omega_0 + i\omega'$	$\lambda_1 = -h\omega_0 + i\omega', \lambda_1^* = -h\omega_0 - i\omega'$

5 章

ページ・箇所	誤	正
p.127 上から 9 行目 10 行目	<pre> push!(vel, R[ndof*0+1:ndof*1]) push!(dis, R[ndof*1+1:ndof*2]) </pre>	<pre> push!(dis, R[ndof*0+1:ndof*1]) push!(vel, R[ndof*1+1:ndof*2]) </pre>
p.130 下から 3 行目 下から 2 行目	<pre> push!(vel, R[ndof*0+1:ndof*1]) push!(dis, R[ndof*1+1:ndof*2]) </pre>	<pre> push!(dis, R[ndof*0+1:ndof*1]) push!(vel, R[ndof*1+1:ndof*2]) </pre>
p.167 図 5.4.3 凡例	nigam dt = 0.002 (3 箇所)	nigam dt = 0.0002 (3 箇所)

6 章

ページ・箇所	誤	正
p.218 5 行目	図 6.3.27 中の青線を示す	図 6.3.27 中の細線を示す

以上