

【正誤表】

2008年1月25日改訂版第2刷発行

第7章操縦安定性の基礎・理論 304 ページ目 左段落 下から6行目の式の修正

(誤)

$$Y_p(s) = K_p(\tau_i s + 1) e^{-\tau s/\tau (is+1)}$$

↓

(正)

$$Y_p(s) = K_p(\tau_i s + 1) e^{(-\tau s)} / (\tau_i s + 1)$$