

東京大学工学教程 システム工学 『システム理論 I』 正誤訂正のご案内

本書の記述に間違いがございました。

謹んでお詫び申し上げますとともに、ここに訂正申し上げます。

章	ページ, 行	誤	正	更新日
2	p. 76 1 行目	x^* は Lyapunov 安定な不動点になり, …	x^* は安定中立な不動点になり, …	2020. 8. 31 (2 刷で訂正)