

Modellbygge och simulering, andra upplagan, 2004

27 augusti 2008

Errata

Sida	Rad	Står	Skall stå
58	-13	(Jfr appendix A)	Det står inget om tidskonstanter i appendix A.
71	-4	$\dot{\omega}_2$	$\dot{\omega}_1$
75	9	$\lambda_{1..}, \lambda_m$	$\lambda_1, \dots, \lambda_m$
75	+12	$\lambda_n^{a_{1n}}$	$\lambda_1^{a_{1n}}$
76	+6	$\pi = v_1^{e_1} \cdot v_n^{e_n}$	$\pi = v_1^{e_1} \cdot \dots \cdot v_n^{e_n}$
76	+13	$a_{nn}e_n$	$a_{mn}e_n$
77	B:s sats		m är olika storheter här och i (4.13)
78	7	$G(\pi) = 0$ är ekvivalent med $\pi = \text{konst.}$	Ej ekv. generellt (G kan ha flera lösningar)
78	-1	$e^{(1)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, e^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$	$e^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, e^{(2)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$
79	-1	$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 & 1 & 1 & -3 \\ -2 & -1 & -1 & 2 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 & 1 & 1 & -3 \\ -2 & -1 & -1 & -2 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
80	6	$e^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ -2 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$	$e^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ -2 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}$
86	+17	inloppslådan	detta exempel finns inte
100	5	F_o	F_0 (jfr. 2 rader ner!)
102	+6	$\frac{1}{2}F_2$	$2F_2$
102	+7	$-2v_2$	$-\frac{1}{2}v_2$
103	1	Nm/s^2	Nms^2 (eller kgm^2)
110	11	(5.5D)	Ekv. borde heta (5.5E).
112	Tabell 5.2	θ	Θ (två ställen)
113	10	via C:	via D:
113	11	via D:	via E:
115	-7	K	k
123	Figur 6.5(b)	S_e	S_f
123	-6	(5.3C)	(5.2D)
123	-2	(5.3D)	(5.2E)
134	ekv (6.10)	f_c	f_C (2 st)
139	-12	(figur 6.1)	(figur 6.13)
143	fig 6.30	$v_{ut} = -Av_{in}$	$v_{ut} = -Ae$

Sida	Rad	Står	Skall stå
144	fig 6.32		Det saknas en pil från p till Reg.
145	-6	B	b
149	fig 6.35		Nedåtpekande bindn. ska ha halvpil åt vänster.
155	ekv (7.13)	$-R$	$-R_1$
158	ekv (7.19)	e	u
158	ekv (7.19)	R	R_1 (även rad 4)
160	-12, -10	R	R_1
164	ekv (7.47)	u	\tilde{u}
165	ekv (7.48)	$\tilde{u} - \tilde{x}_2 + \tilde{u}(0) - \tilde{x}_1(0)$	$-\tilde{x}_2 + \tilde{u}(0) - \tilde{x}_1(0)$
177	5	$b_1 = r f_2$	$b_1 = f_2$
177	5	$b_3 = r f_1$	$b_3 = r f_2$
177	5	$b_4 = f_2$	$b_4 = r f_1$
191	6		En nollkolonn saknas
221	ekv (10.5)	t	kT
228	ekv (10.21)	e_1	c_1
228	ekv (10.21)	notera att $t = kT$	
229	-13	$c_i = 0 \ i \neq 0$	$c_i = 0$ för $i \neq 0$
229	-3	$t - s$	$\tau = t - s$
229	-2	$R_w(t + \tau, s)$	$R_w(s + \tau, s)$ (eller $R_w(t, t - \tau)$)
235	(10.35)	t	kT
236	-3	nehålleringer.janchen@studentlitteratur.se	nehåller
240	11	Se appendix A.	Det förklaras inte utförligare där.
241	5	max	\max_k
254	6	\hat{G}	\hat{G}_S
254	10	$U_S(i\omega)$	$U_S(i\omega_*)$
255	+3	Sats 8.1	Sats 11.1
258	fig 11.4		Figur a och b ska byta plats.
259	-10	alltså det	alltså att det
264	Figurtext		Prickad: $\gamma = 30$
268	Figurtext		Prickad: $\gamma = 30$
278	-1	Notera att $D(\theta) = 0$	
280	ekv (12.13)	$b_{nb}(t - (nb + nk - 1))$	$b_{nb}u(t - (nb + nk - 1))$
281	ekv (12.17)	a^{-na}	q^{-na}
283	ekv (12.23)	$a_n a y$	$\dots - a_n a y$
283	ekv (12.23)	$b_{nb} u$	$\dots + b_{nb} u$
284	-2	prediktionen än	prediktionen är
285	ekv (12.27)	$y(t - 2)$	$-y(t - 2)$
289	1	positiv	icke-negativ
293	-4	(9.30)	(12.30)
306	-1	ψ'	ψ^T
319	3	$u(t - n_k - n_b - 1)$	$u(t - n_k - n_b + 1)$
328	(13.29)-(13.47)	Inkonsekvent beteckning: γ används på olika sätt	
330	(13.40)	$\beta_k(\varphi - \gamma_k)$	$\beta_k(\varphi(t) - \gamma_k)$
332	-3	$\alpha_k \kappa(\beta_k(\varphi - \gamma_k))$	$\alpha_k \kappa(\beta_k(\varphi - \gamma_k))$
358	-9	figur 14.3	figur 14.10
369	-14	a_i, b_1 och c_1	a_i, b_i och c_i
369	-14	450	150 (blir 25 h)
372	-5	d_0, d_1, d_2 och d_2	d_0, d_1, d_2 och d_3
373	+2		(Sätt $u(t - 2) = \max(u(t - 2), \delta) \ \delta > 0$)

Sida	Rad	Står	Skall stå
373	+2	$(1 + d_1)$	$(1 - d_1)$
373	ekv (14.9)	$\theta_1 = (1 + d_1)$	$\theta_1 = (1 - d_1)$
413	5	$R_w(sT)^{-iwsT}$	$R_w(sT)e^{-iwsT}$
413	ekv (C.21)	$\int_{-\pi/T}^{\pi/T}$	$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi/T}^{\pi/T}$
413	ekv (C.22)	$\sum_{k=-\infty}^{\infty}$	$\sum_{k=-\infty}^{\infty}$