

堀尾 誠, 森本 滋郎: 非線形システムの線形化に関する一手法,
 令和 3 年度 電気・電子・情報関係学会 四国支部連合大会 講演論文集, 8-6, p79, (2021 年 9 月)
 正誤表

修正前
$\underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{z}_t \\ \mathbf{0} \end{bmatrix}}_{\mathbf{z}_t^*} = \underbrace{\begin{bmatrix} \overline{\mathbf{G}}_t \\ \sqrt{\mathbf{P}}_{\mathbf{G}_t} \end{bmatrix}}_{\mathbf{G}_t^*} \mathbf{x}_t + \underbrace{\begin{bmatrix} \hat{\mathbf{g}}_{t t-1} - \sqrt{\mathbf{P}}_{\mathbf{G}_t} \hat{\mathbf{x}}_{t t-1} \\ -\sqrt{\mathbf{P}}_{\mathbf{G}_t} \hat{\mathbf{x}}_{t t-1} \end{bmatrix}}_{\mathbf{d}_t^*} + \underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{v}_t \\ \mathbf{0} \end{bmatrix}}_{\mathbf{v}_t^*} \quad (12)$

修正後
$\underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{z}_t \\ \mathbf{0} \end{bmatrix}}_{\mathbf{z}_t^*} = \underbrace{\begin{bmatrix} \overline{\mathbf{G}}_t \\ \sqrt{\mathbf{P}}_{\mathbf{G}_t} \end{bmatrix}}_{\mathbf{G}_t^*} \mathbf{x}_t + \underbrace{\begin{bmatrix} \hat{\mathbf{g}}_{t t-1} - \overline{\mathbf{G}}_t \hat{\mathbf{x}}_{t t-1} \\ -\sqrt{\mathbf{P}}_{\mathbf{G}_t} \hat{\mathbf{x}}_{t t-1} \end{bmatrix}}_{\mathbf{d}_t^*} + \underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{v}_t \\ \mathbf{0} \end{bmatrix}}_{\mathbf{v}_t^*} \quad (12)$