

Korekta 2022.10.26

1) s.15, wzór 1-6

| Jest | Ma być |
|--|--|
| $\Delta_1 = a_1, \Delta_2 = \begin{vmatrix} a_1 & a_0 \\ a_3 & a_2 \end{vmatrix}, \Delta_3 = \begin{vmatrix} a_1 & a_0 & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 \\ a_5 & a_4 & a_3 \end{vmatrix},$ | $\Delta_1 = a_{n-1}, \Delta_2 = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_n \\ a_{n-3} & a_{n-2} \end{vmatrix}, \Delta_3 = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_n & 0 \\ a_{n-3} & a_{n-2} & a_{n-1} \\ a_{n-5} & a_{n-4} & a_{n-3} \end{vmatrix},$ |
| $\Delta_4 = \begin{vmatrix} a_1 & a_0 & 0 & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & a_0 \\ a_5 & a_4 & a_3 & a_2 \\ a_7 & a_6 & a_5 & a_4 \end{vmatrix},$ | $\Delta_4 = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_n & 0 & 0 \\ a_{n-3} & a_{n-2} & a_{n-1} & a_n \\ a_{n-5} & a_{n-4} & a_{n-3} & a_{n-2} \\ a_{n-7} & a_{n-6} & a_{n-5} & a_{n-4} \end{vmatrix},$ |
| $\Delta_n = \begin{vmatrix} a_1 & a_0 & 0 & \dots & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & a_n \end{vmatrix}$ | $\Delta_n = \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_n & 0 & \dots & 0 \\ a_{n-3} & a_{n-2} & a_{n-1} & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & a_0 \end{vmatrix}$ |
| <p>Uwaga: Wzory są poprawne, ale dla $a_0\lambda^n + \dots + a_{n-1}\lambda + a_n = 0$</p> | |

2) s.189, Rys. 14-6. Odpowiedź skokowa a parametry członu inercyjnego

| Jest | Ma być |
|------|--------|
| | |

3) s.194, Tabela 15-2. Generowanie charakterystyk częstotliwościowych ...

| Jest | Ma być |
|--|---|
| wiersz 2b: <code>semilog(xtabw, 20*log10(m),'g--');</code> | <code>semilogx(tabw, 20*log10(m),'g--');</code> |
| wiersz 2c: <code>semilog(xtabw, 20*log10(M),'r--');</code> | <code>semilogx(tabw, 20*log10(M),'r--');</code> |

4) s.203, Rys. 16-8. Odpowiedź skokowa a parametry członu inercyjnego

| Jest | Ma być |
|------|--------|
| | |