	ERRATA	CORRIGE
pag.9, r5	$k_1 \dfrac{\partial^2 x(t,z)}{\partial x^2}$	$k_1 \dfrac{\partial^2 x(t,z)}{\partial z^2}$
pag.13, r14	$\dot{x} = f\big(x(t), u(t), t\big)$	$\dot{x}(t) = f\big(x(t), u(t), t\big)$
pag.22, r14	x_2	x_{02}
pag.24, r9	$\mathcal{W}^-(t_0, t_1, x_0)$	$\mathcal{W}^-(t_0, t_1, x_1)$
pag.37, r13,14	$\mathcal{X} \times \mathcal{X} \to \mathcal{X}$	$\mathcal{X} \times \mathcal{U} \to \mathcal{X}$
pag.42, r4	sincrono	asincrono
pag.51, r7$^-$	$\mathcal{W}_i^+(x) \supseteq \mathcal{W}_{i+1}^+(x)$	$\mathcal{W}_i^+(x) \supseteq \mathcal{W}_{i-1}^+(x)$
pag.53, r6	la (2.24)	la (2.25)
pag.61, r5$^-$	$\mathcal{E}_k^-\big(u(\cdot), u(\cdot)\big)$	$\mathcal{E}_k^-\big(u(\cdot), y(\cdot)\big)$
pag.62, r2	iniziale	finale
pag.71, r8	$\dot{x}(t) = \Phi(t, t_0)\, x(t_0) + \ldots$	$\dot{x}(t) = \dot{\Phi}(t, t_0)\, x(t_0) + \ldots$
pag.72, r18$^-$	l'i-esima riga	l'i-esima colonna
pag.73, r2	$\Phi\big(t_0 + (i+1)T, \tau\big)$	$\Phi\big(t_0 + (i+1)T, t_0 + iT\big)$
pag.73, r7,11	differenziale	alle differenze
pag.75, r15$^-$	$m_i \times n$ matrici	matrici $m_i \times n$
pag.75, r13$^-$	$\dfrac{(n-1)!}{(n-m_h)!} \lambda_i^{n-m_h}$	$\dfrac{(n-1)!}{(n-m_i)!} \lambda_i^{n-m_i}$
pag.76, r3	$\dfrac{(n-1)!}{(m_h-1)!\,(n-m_h)!} \lambda_i^{n-m_h}$	$\dfrac{(n-1)!}{(m_i-1)!\,(n-m_i)!} \lambda_i^{n-m_i}$
pag.76, r8	$= \prod_{1 \le i < j \le n} (\lambda_j - \lambda_i)^{m_j m_i}$	$= \prod_{1 \le i < j \le h} (\lambda_j - \lambda_i)^{m_j m_i}$
pag.83, r2$^-$	$\det Q(s) = 1$ o $\det Q(z) = 1$	$\det Q(s) = 0$ o $\det Q(z) = 0$
pag.85, r16	razionale strettamente propria	razionale propria
pag.85, r3$^-$	$C\, \mathrm{agg}(SI - A)\, B$	$C\, \mathrm{agg}(sI - A)\, B$
pag.95, r7$^-$	$\dot{p}(t) = A^T p(t)$,	$\dot{p}(t) = A^T(t)\, p(t)$,
pag.95, r6$^-$	$u(t) = B^T p(t)$,	$u(t) = B^T(t)\, p(t)$,
pag.98, r8,9	$y_1(t_1)$	$\varphi_1(t_1)$
pag.98, r9	della risposta forzata	del moto forzato
pag.118, r1	$\dot{V}(\cdot)$, la funzione di Liapunov calcolata lungo la traiettoria, è nondecrescente,	$V(\cdot)$, la funzione di Liapunov calcolata lungo la traiettoria, è noncrescente,
pag.118, r5	$h := \inf_{\substack{x \in \mathcal{V}(k) \\ x \neq 0}} -\dfrac{\dot{V}(x)}{V(x)}$	$h := \inf_{\substack{x \in \mathcal{O}(0,\rho) \\ x \neq 0}} -\dfrac{\dot{V}(x)}{V(x)}$
pag.120, r1$^-$	$\forall\, x \in \mathcal{D}$	$\forall\, x \in \mathcal{O}(0, \rho)$, $x \neq 0$
pag.122, r6	$\lVert \delta x_1(t) \rVert < \alpha\eta$ e $\lVert \delta u(\cdot) \rVert < \alpha\eta$, $t \ge t_0$, con α reale	$\lVert \delta x_1(t_0) \rVert < \alpha\eta$ e $\lVert \delta u(\cdot) \rVert < \alpha\eta$, con α reale
pag.124, r4	$\Phi(t, \tau)\, B(\tau)\, d\tau$	$\Phi(t, \tau)\, B(\tau)\, u(\tau)\, d\tau$

pag.125, r12	$\Vert x(t)\Vert = \Vert C(t)\int_{t_0}^{t} \Phi(t,\tau)$ $B(\tau)\,d\tau\Vert$	$\Vert y(t)\Vert = \Vert C(t)\int_{t_0}^{t} \Phi(t,\tau)$ $B(\tau)u(\tau)\,d\tau + D(t)\,u(t)\Vert$
pag.128, r13⁻	se e solo se è $\sigma = 0$	se e solo se è $\sigma < 0$
pag.128, r6⁻	$\ldots,\ k!\binom{m_1}{k}\lambda_1^{k-m_1},$	$\ldots,\ \ell_1!\binom{k}{\ell_1}\lambda_1^{k-\ell_1}$
pag.128, r6⁻	$\ldots,\ k!\binom{m_k}{k}\lambda_h^{k-m_h},$	$\ldots,\ \ell_h!\binom{k}{\ell_h}\lambda_h^{k-\ell_h}$
pag.128, r5–	In relazione	con $\ell_j := m_j - 1\ (j = 1,\ldots,h)$. In relazione
pag.141, r5⁻	matrice $[\mathcal{X}, I_n]$	matrice $[X, I_n]$
pag.142, r5⁻	all'*azione forzante* $f \in \mathbf{R}^n$ appaiono	all'*azione forzante* $f \in \mathbf{R}^n$ e lo stato x all'uscita y appaiono
pag.143, r15	è che sia $\dot{x}(t) \in \mathcal{L}$	è che sia $x(t_0) \in \mathcal{L}$ e $\dot{x}(t) \in \mathcal{L}$
pag.143, r22	$Y^T \int_{t_0}^{t} x(\tau)\,d\tau\ =$	$Y^T \int_{t_0}^{t} \dot{x}(\tau)\,d\tau\ =$
pag.153, r14⁻	$Q := [C^T \vert A^T C^T \vert\ \ldots$	$Q^T := [C^T \vert A^T C^T \vert\ \ldots$
pag.161, r14	controllabile.	osservabile.
pag.169, r6	$C'\,e^{A't}\,B' = C_2\,e^{A_{22}t}\,B_2$	$C'\,e^{A't}\,B' = C_2'\,e^{A_{22}'t}\,B_2'$
pag.172, r8⁻	$T^{-1} = \ \ldots\ P\ ,$	$T^{-1} = \ \ldots\ P^T\ ,$
pag.175, r15	$\rho([B\vert\ldots$	$\Delta\rho_{i-1} - \Delta\rho_i$, con $\Delta\rho_i := \rho([B\vert\ldots$
pag.181, r14	ripetuti.	ripetuti nel polinomio minimo.
pag.184, r11	$\mathcal{R}_i^-(0) = A_d^i\,\mathcal{R}_i^+(0)$	$\mathcal{R}_i^-(0) = A_d^{-i}\,\mathcal{R}_i^+(0)$
pag.189, r2⁻	min $\mathcal{V}(A,\mathcal{C},\mathcal{D})$	min $\mathcal{S}(A,\mathcal{C},\mathcal{D})$
pag.196, r15	Algoritmo 6.1.1	Algoritmo 6.1.2
pag.196, r16	Algoritmo 6.1.2	Algoritmo 6.1.1
pag.201, r8	è il minimo	è il massimo
pag.201, r14	$\mathcal{Q}_D = \mathcal{K} \cap \mathcal{J}_\ell$	$\mathcal{Q}_D = \mathcal{K} + \mathcal{J}_\ell$
pag.211, r6	non assegnabili dell'invariante controllato in $(A,\mathcal{C}^\perp)$ $\mathcal{S}^\perp$.	non assegnabili di $\mathcal{S}^\perp$, invariante controllato in $(A^T,\mathcal{C}^\perp)$.
pag.217, r4	stabile	stabilizzabile
pag.222, r13⁻	$F := F'\,T$	$F := F'\,T^{-1}$
pag.283, r9	$+\,C\int_0^t e^{A(t-\tau)}\,u(\tau)\,d\tau$	$+\,C\int_0^t e^{A(t-\tau)}\,B\,u(\tau)\,d\tau$
pag.285, r1	$\mathrm{im}(Y_0 B) \subseteq \ker P_0$	$\mathrm{im}(Y_0 B) = \ker P_0$
pag.311, r7	$\mathrm{im}[T_1\,T_4] = \mathcal{P}$	$\mathrm{im}[T_1\,T_2\,T_4] = \mathcal{P}$
pag.312, r9⁻	$A\,\mathcal{V}_1\ \ldots\ \subseteq \mathcal{V}_1 + \mathcal{B}$	$A'\,\mathcal{V}_1\ \ldots\ \subseteq \mathcal{V}_1 + \mathcal{B}'$
pag.313, r2	$A\,\mathcal{V}_2\ \ldots\ \subseteq \mathcal{V}_2 + \mathcal{B}$	$A'\,\mathcal{V}_2\ \ldots\ \subseteq \mathcal{V}_2 + \mathcal{B}'$
pag.314, r3	$A_{11} + K E_1 \quad A_{12} + K E_2$	$A_{11} + B_1 K E_1 \quad A_{12} + B_1 K E_2$
pag.314, r4⁻	il problema del regolatore ammette soluzione solo se	in ogni soluzione del problema del regolatore
pag.324, r9⁻	$x_2 = I_{n_2}$	$X_2 = I_{n_2}$
pag.324, r7⁻	sono soddisfatte	in genere sono soddisfatte
pag.a.14, fig.		*eliminare il ramo centrale*

pag.a.20, r11	vettoriale su $\mathcal{F}^n$	vettoriale su $\mathcal{F}$
pag.a.20, r13	$\frac{d^3x}{dt^3}+6\,\frac{d^2x}{dt^2}+11\,\frac{dx}{dt}=0$	$\frac{d^3x}{dt^3}+6\,\frac{d^2x}{dt^2}+11\,\frac{dx}{dt}+6=0$
pag.a.20, r6$^-$	$\forall\, x,y\in\mathcal{V}$	$\forall\, x,y\in\mathcal{X}$
pag.a.21, r3$^-$	$(x-x_1)=(y-y_1)$	$(x-x_1)=-(y-y_1)$
pag.a.22, r1	$\mathcal{Z}=\mathcal{X}\oplus\mathcal{Y}$	$\mathcal{Z}=\mathcal{X}+\mathcal{Y}$
pag.a.28, r17	sottoinsieme	sottoinsieme chiuso rispetto alle operazioni $+,\cap$
pag.a.39, r9$^-$	$\rho_1(x)=A\,x$	$\rho_1(x)=A(x)$
pag.a.46, r4	$\mathcal{X}\oplus\mathcal{X}^\perp=\{0\}$	$\mathcal{X}\cap\mathcal{X}^\perp=\{0\}$
pag.a.48, r2$^-$	$x\in\ker A$, $y\in\operatorname{im}A^T$	$x\in\operatorname{im}A^T$, $y\in\ker A$
pag.a.52, r9	Poiché x_i è	Poiché x_j è
pag.a.52, r11	$\sum_{i=1}^{h}\alpha_{ij}\,\lambda_i\,x_i$	$\sum_{i=1}^{h}\alpha_{ij}\,A\,x_i$
pag.a.69, r10$^-$	poiché λ è hermitiana	poiché A è hermitiana
pag.a.72, r7	negativa	positiva
pag.a.75, r20	$\lVert x\rVert_2:=\sqrt{\sum_{i=1}^{n}x_i^2}$	$\lVert x\rVert_2:=\sqrt{\sum_{i=1}^{n}\lvert x_i\rvert^2}$
pag.a.81, r1	vi è un punto $\mathcal{X}$	vi è un punto di $\mathcal{X}$
pag.a.90, r16	$\alpha_1x_1(t)+\ldots+\alpha_nx_n(t)$	$\alpha_1\varphi_1(t)+\ldots+\alpha_n\varphi_n(t)$
pag.a.90, r19	$\alpha_1x_1(t_0)+\ldots+\alpha_nx_n(t_0)$	$\alpha_1\varphi_1(t_0)+\ldots+\alpha_n\varphi_n(t_0)$
pag.a.92, r11$^-$	$\int_{t_0}^{t}A(\tau)\,\Phi(\tau,t_0)\,d\tau$	$\int_{t_0}^{t}A(\tau)\,\Phi_{i-1}(\tau,t_0)\,d\tau$
pag.a.94, r13	tale che $\Theta(i):=\Phi(i,k)$ è non-singolare per ogni i	tale che $\Theta(j):=\Phi(k,j)$ sia non-singolare per ogni j
pag.a.95, r1$^-$	$m'(\lambda_i)=\ldots=m^{(m_i-1)}(\lambda_i)$	$m'(\lambda_i)=\ldots=m^{(m_i-1)}(\lambda_i)=0$
pag.a.100, r8$^-$	*b*, *c* e *d*	*2*, *3* e *4*
pag.a.106, r15,	$w_0(k)=\frac{\lambda_j^k-\lambda_j^k}{\lambda_i-\lambda_j}$	$w_0(k)=\frac{\lambda_i^k-\lambda_j^k}{\lambda_i-\lambda_j}$
pag.a.113, r20,	le colonne q e k	le colonne i e q
pag.a.113, r12$^-$,	$\ldots,i-1,i+1,\ldots,n)$	$\ldots,i-1,i+1,\ldots,m)$
pag.a.115, r9$^-$,	$BX=PQAX=PAN=O$	$BX=PAQX=PAN=O$
pag.a.116, r3$^-$	reali $n\times n$, i cui	reali $n\times n$. Dalla (G.6) risulta che l'inversa di $\lambda I-A$ è una matrice $n\times n$, i cui
pag.a.117, r7	$a_i=-(1/i)\operatorname{tr}(A\,B_{i-1})$	$a_{i+1}=-(1/(i+1))\operatorname{tr}(A\,B_i)$

(Questo "errata-corrige" è in distribuzione gratuita presso la portineria del Dipartimento di Elettronica, Informatica e Sistemistica.)