

# 訂正表 1/5

(2017年12月14日版)

訂正箇所	訂正前	訂正後
p.12 ℓ.13	$2 \times 144 + 12 \times 89 + 12 \times 144 = 3,084$	$2 \times 144 + 2 \times 89 + 2 \times 144 = 754$
p.13 ℓ.6-10	<p>なお、漸化式 (2.4) の一般項を導く方法はいくつかあるが、いずれの方法であっても、計算が煩雑なので、ここでは、その結果のみを示す：</p> $c_n = \frac{11 + \sqrt{3}}{236} 2^n + \frac{160\sqrt{3} - 69}{531} \cos n\theta + \frac{183\sqrt{2} + 199\sqrt{6}}{1062} \sin n\theta$ <p>ここで、<math>\theta</math> は、<math>\cos \theta = -\sqrt{3}/3</math>、<math>\sin \theta = \sqrt{6}/3</math> を満たす定数である。また、上記の一般項は、1つの表式であって、同等な他の数式表現があることを付記しておく。</p>	
	↓ (以下のように訂正します)	
	<p>なお、漸化式 (2.4) の一般項を導く方法はいくつかあるが、特性方程式 <math>\lambda^3 - \lambda^2 - 6 = 0</math> が単純な形でない実数解1つと虚数解2つをもち、いずれの方法であっても、計算結果は煩雑になる。たとえば、形式的に、次の表式を与えることができる：</p> $c_n = b_1 \lambda_r^n + \left(\frac{6}{\lambda_r}\right)^{n/2} (b_2 \cos n\theta + b_3 \sin n\theta) \quad (n \geq 3)$ <p>ここで、<math>\lambda_r = (\alpha^2 + \alpha + 1)/(3\alpha)</math>、<math>\alpha = (82 - 9\sqrt{83})^{1/3}</math>、<math>\tan \theta = -\sqrt{3}(1 + \alpha)/(1 - \alpha)</math> (<math>\pi/2 &lt; \theta &lt; \pi</math>) であり、係数 <math>b_1</math>、<math>b_2</math>、<math>b_3</math> は、<math>c_4 = 7</math>、<math>c_5 = 13</math>、<math>c_6 = 19</math> から定まる係数として、<math>\alpha</math> を用いて表される。</p>	
p.14 最終行	$a_{12} = 12 \times (233 + 144) = 4,524$	$a_{12} = 2 \times (233 + 144) = 754$
p.18 ℓ.5	$c_n \equiv 1$	$c_n = \vartheta(L - s - n + 2)$
p.26 ℓ.19-22	Verhulst が式 (3.11) を logistic 方程式 (logistic equation; “logistique”) と称したことが現在の「logistic equation」という呼称の慣用の始まりであるとも言われる。ただし、なぜ Verhulst が式 (3.11) を logistic 方程式と称することにしたのかは明らかでなく、	Verhulst が式 (3.11) に関する記述において“logistique” という語を用いたことが現在の「logistic equation」という呼称の慣用の始まりであるとも言われる。ただし、なぜ式 (3.11) が logistic 方程式と称されるようになったのかは明らかでなく、
p.49 最終行	$-1 \leq f'(1 - 1/z) < 0$	$-1 < f'(1 - 1/z) < 0$
p.58 下から ℓ.5	$N(t)$ から時間 $\Delta t$ 経過後の時刻 $t + \Delta t$ における $N(t + \Delta t)$	$\tilde{N}(t)$ から時間 $\Delta t$ 経過後の時刻 $t + \Delta t$ における $\tilde{N}(t + \Delta t)$
p.69 下から ℓ.3	$\beta_1 > \gamma_{12}$ かつ $\beta_2 > \gamma_{21}$	$\beta_1 > \gamma_{21}$ かつ $\beta_2 > \gamma_{12}$

# 訂正表 2/5

(2017年12月14日版)

訂正箇所	訂正前	訂正後
p.91 [演習問題 19] の直前の行	初期条件や時刻によらない	<del>初期条件や時刻によらない</del> <<<赤斜線部は削除します。>>>
p.94 下から l.11 の式の右辺	$(\varepsilon_1 \partial_H \mathcal{F}_1^* + \varepsilon_2 \partial_P \mathcal{F}_2^*)\lambda + r\varepsilon_2 \partial_P \mathcal{F}_2^* - \delta\varepsilon_1 \partial_H \mathcal{F}_1^* - (\varepsilon_1 \partial_P \mathcal{F}_1^*)(\varepsilon_2 \partial_H \mathcal{F}_2^*)$	$(\varepsilon_1 \partial_H \mathcal{F}_1^* + \varepsilon_2 \partial_P \mathcal{F}_2^*)\lambda - r\varepsilon_2 \partial_P \mathcal{F}_2^* + \delta\varepsilon_1 \partial_H \mathcal{F}_1^* + (\varepsilon_1 \partial_P \mathcal{F}_1^*)(\varepsilon_2 \partial_H \mathcal{F}_2^*) - (\varepsilon_1 \partial_H \mathcal{F}_1^*)(\varepsilon_2 \partial_P \mathcal{F}_2^*)$
p.97 図 6.4 の図注	$\beta = 0.05$ ( $< \beta^* = 0.08$ ) のとき、共存平衡点 $E_2$ は安定渦状点であるが、 $\beta = 0.1$ ( $< \beta^{**} = 0.16$ ) のときには、安定結節点である。	$\beta = 0.05$ ( $< \beta^{**} = 0.117$ ) のとき、共存平衡点 $E_2$ は安定渦状点であるが、 $\beta = 0.12$ ( $< \beta^* = 0.16$ ) のときには、安定結節点である。 >>>この修正に応じて、図 6.4 中の $\beta = 0.1$ はすべて $\beta = 0.12$ に修正します。なお、この修正により、 $\beta = 0.12$ の場合の $(H, P)$ 相平面における平衡点 $E_2$ の位置が原図よりも下がり、時間変動の 2 番目のグラフも定性的には同様ですが、定量的には異なります。
p.98 l.2	$\beta^{**} := \frac{\kappa\gamma}{2} \left( -1 + \sqrt{1 + \frac{4r}{\delta}} \right)$	$\beta^{**} := 2\kappa\gamma \left( -1 + \sqrt{1 + \frac{r}{\delta}} \right)$
p.108 脚注	齋藤・杉江 [116]	Sugie & Saito [116]
p.114 l.8	これは任意の時刻 $t$ について成り立つので、	ただし、 $S(0) = S_0 > 0$ 、 $I(0) = I_0 > 0$ である。式 (6.37) は任意の時刻 $t$ について成り立つので、
p.114 l.12–13 p.115 l.5–8 (計 5 箇所)	$\sigma/\rho$	$\rho/\sigma$
p.115 図 6.14 中	$\frac{\sigma}{\rho}$	$\frac{\rho}{\sigma}$
p.115 下から l.2–3	ただし、 $S(0) = S_0 > 0$ 、 $I(0) = I_0 > 0$ 、 $R(0) = 0$ である。この式 (6.38) は、与えられた初期値 $S(0)$ と $I(0)$ に対して、	<del>ただし、<math>S(0) = S_0 &gt; 0</math>、<math>I(0) = I_0 &gt; 0</math>、<math>R(0) = 0</math> である。</del> この式 (6.38) は、与えられた初期値 $S(0) = S_0 > 0$ と $I(0) = I_0 > 0$ に対して、 <<<赤斜線部は削除します。>>>
p.120 下から l.1, 9, 10 (計 3 箇所)	$\sigma/\rho$	$\rho/\sigma$
p.122 詳説 l.7 (計 3 箇所)	$\sigma$	$\nu$

# 訂正表 3/5

(2017年12月14日版)

訂正箇所	訂正前	訂正後
p.122-125 の本文中（計22箇所）；p.123 図 6.15 中（2箇所），同図注の最終行（1箇所）；p.208 演習問題 27 の ℓ.3, 5（2箇所）	$q$	$\rho$ >>>この修正は必ずしも必要ではありませんが、p.121 までの内容との対応から、この訂正を行います。
p.125 下の詳説の最後の文章	関心のある読者は、たとえば、	関心のある読者は、本書【展開編】、あるいは、たとえば、
p.128 ℓ.6	$\lambda^2 - (e_S + cL^* + r + e_L)\lambda + cr(1 - E^*) = 0$	$\lambda^2 + (e_S + cL^* + r + e_L)\lambda + cr(1 - E^*) = 0$
p.137 ℓ.16	$H^*$	$H^*$
p.137 脚注	McLaurin	MacLaurin
p.140 の式 (7.20)	$\lambda^2 + (\text{tr } A)\lambda + \det A = 0$	$\lambda^2 - (\text{tr } A)\lambda + \det A = 0$
p.142 ℓ.12	(5.4 節, p. 79)	(5.5 節, p. 79)
p.144 の式 (7.25), p.209 演習問題 30 の式 (F.25) の行列の (2, 2) 成分	$\theta + \alpha b H^* e^{-\alpha P_k}$	$\theta + \alpha b H^* e^{-\alpha P^*}$
p.144 の式 (7.26) から 3 行上	$\theta + \alpha(r_0 - 1)/\beta$	$\theta + \alpha b(r_0 - 1)/\beta$
p.155 の式 (A.16)	$\lambda^2 - (\text{tr } A)\lambda - \det A = 0$	$\lambda^2 - (\text{tr } A)\lambda + \det A = 0$
p.169 の式 (C.1); p.170 の式 (C.2); p.170 中ほどの式リストの 1, 2, 4, 5, 7 番目（計7箇所）	$k = 1$	$i = 1$
p.176 下から ℓ.4-8（計3箇所）	McLaurin	MacLaurin
p.193 ℓ.16	右辺の与える量の次元が $[N][T]^{-1}$ でなければならない	右辺の与える量の次元が $[T]^{-1}$ でなければならない
p.196 演習問題 12 の 4 行目	$y = a\{1 - f(x)\}f(x)$	$y = a\{1 - f(y)\}f(y)$
p.202 ℓ.7 の行列の (1, 1) 成分	$2\varepsilon_1\delta/(\kappa\gamma)$	$\varepsilon_1\delta/(\kappa\gamma)$

# 訂正表 4/5

(2017年12月14日版)

訂正箇所	訂正前	訂正後
p.202 ℓ.9 の式の λ の係数	$\frac{2\varepsilon_1\delta}{\kappa\gamma}$	$\frac{\varepsilon_1\delta}{\kappa\gamma}$
p.202 中央の表の下から2行目	$\varepsilon_{\pm}^{**} := \frac{\kappa\gamma}{2} \left( 1 \pm \sqrt{1 + \frac{4r}{\delta}} \right)$	$\varepsilon_{\pm}^{**} := 2\kappa\gamma \left( 1 \pm \sqrt{1 + \frac{r}{\delta}} \right)$
p.202 中央の表の下から4行目	$2\varepsilon_1\delta/(\kappa\gamma)$	$\varepsilon_1\delta/(\kappa\gamma)$
p.203 頭の表の最右列	(+, +)	(+, 0)
p.203 頭の表の最右列	(-, +)	(-, 0)
p.209 演習問題 29 最初の行	McLaurin	MacLaurin
p.209 演習問題 29 下から ℓ.2, 4	(7.5)	(7.7)
p.211 参考文献 [16]	[16] M. Feigenbaum. Quantitative universality for a class of non-linear transformations. <i>J. Stat. Phys.</i> , Vol. 21, pp. 25–52, 1978.	[16] M. Feigenbaum. Quantitative universality for a class of non-linear transformations. <i>J. Stat. Phys.</i> , Vol. 19, pp. 25–52, 1978.
p.212 参考文献 [24]	[24] B. Gompertz. On the nature of the function expressive of the law of human mortality and on a new mode of determining life contingencies. <i>Phil. Trans. Roy. Soc. London A</i> , Vol. 115, pp. 513–585, 1825.	[24] B. Gompertz. On the nature of the function expressive of the law of human mortality, and on a new mode of determining the value of life contingencies. <i>Phil. Trans. Roy. Soc. London A</i> , Vol. 115, pp. 513–585, 1825.
p.212 参考文献 [40]	[40] ホッフバウアー／シグムンド. 進化ゲームと微分方程式. 現代教学社, 東京, 2001. (竹内・佐藤・宮崎訳).	[40] ホッフバウアー／シグムンド. 進化ゲームと微分方程式. 現代数学社, 東京, 2001. (竹内・佐藤・宮崎訳).
p.214 参考文献 [70]	[70] R. Levins. Extinction, in: “Some Mathematical Problems in Biology”, M. Gerstenhaber (ed.), <i>Lectures on Mathematics in the Life Sciences</i> , Vol. ~2, pp. ~75–107, American Mathematical Society, Providence, Rhode Island, 1970.	[70] R. Levins. Extinction, in: “Some Mathematical Problems in Biology”, M. Gerstenhaber (ed.), <i>Lectures on Mathematics in the Life Sciences</i> , Vol. <del>2</del> , pp. <del>75</del> –107, American Mathematical Society, Providence, Rhode Island, 1970. <<<赤斜線部は削除します。
p.214 参考文献 [78]	[78] R.M. May and G.F. Oster. Bifurcations and dynamics complexity in simple ecological models. <i>Am. Nat.</i> , Vol. 110, pp. 573–599, 1976.	[78] R.M. May and G.F. Oster. Bifurcations and dynamic complexity in simple ecological models. <i>Am. Nat.</i> , Vol. 110, pp. 573–599, 1976.

## 訂正表 5/5

(2017年12月14日版)

訂正箇所	訂正前	訂正後
p.215 参考文献 [113]	[113] R.C. Robinson. <i>An Introcution to Dynamical Systems: Continuous nd Discrete, Second Edition</i> , Pure and Applied Undergraduate Texts, Vol. 19. American Mathematical Society, Providence, Rhode Island, 2012.	[113] R.C. Robinson. <i>An Introcution to Dynamical Systems: Continuous and Discrete, Second Edition</i> , Pure and Applied Undergraduate Texts, Vol. 19. American Mathematical Society, Providence, Rhode Island, 2012.
p.215 参考文献 [116]	[116] 齋藤保久, 杉江実郎. Global stabilization and regulation in predator-prey models. 京都大学数理解析研究所講究録, Vol. 1786, pp. 57–65, 2012.	[116] J. Sugie and Y. Saito. Uniqueness of limit cycles in a Rosenzweig–MacArthur model with prey immigration. <i>SIAM J. Appl. Math.</i> , Vol. 72, No. 1, pp. 299–316, 2012. <<<文献の差し替えです。
p.222 索引 3 列目 ℓ.9	McLaurin (マクローリン) 展開, 137, 178	MacLaurin (マクローリン) 展開, 137, 178 >>>この修正の上, 同ページ【M】の1番目に記載位置を変更します。
p.225 索引 3 列目【ま】の最初	マクローリン展開 ⇒ McLaurin 展開	マクローリン展開 ⇒ MacLaurin 展開

EOF