

## Errata do podręcznika

A. Florek, P. Mazurkiewicz: *Sygnaly i systemy dynamiczne. Interpretacje-przykłady zadania*,  
Wyd. II PP, Poznań 2015.

Strona i gdzie	Jest	Powinno być
18 – Zad. 1.4	$x(t) = Ae^{-\alpha t}$	$x(t) = Ae^{-\alpha t }$
19 – Rys. 1.6		Na osi rzędnej dodać wartości $A$ i $-A$
19 – w odpowiedzi	$2A^2 \int_0^{\tau} d\tau$	$2A^2 \int_0^{\tau} dt$
30 – wzór (2.9)	$p(x_k) = \Pr\{x(t) \in \Delta_k\} =$	$p(x_k) = \Pr\{x(t) \in \Delta_k\}/\Delta =$
37 – wzór (2.22)	$V[x(x)] =$	$V[x(t)] =$
44 – wzór (2.35)	$y = P_x^{-1}(x)$	$y = P_y^{-1}(x)$
49 – 3 wiersz od dołu	$\lim_{N \rightarrow \infty} \Pr \{ \ \hat{\theta}_N - \theta\  < \varepsilon \}$ dla	$\lim_{N \rightarrow \infty} \Pr \{ \ \hat{\theta}_N - \theta\  < \varepsilon \} = 1$ dla
93 – 2 wiersz od dołu	$0 \leq n \leq M$	$0 \leq n \leq (M - 1)$
94 – Rys. 4.6	Oś rzędnych (0 ... 0,8 0,8 1,2)	Oś rzędnych (0 ... 0,8 1,0 1,2)
100 – wzór (4.26)		Wzór zakończyć kropką i usunąć resztę zdania po przecinku.
101 – 2 wiersz od góry (pod Rys. 4.9)	$X(k - l)_N$	$X((k - l)_N)$
101 – 5 wiersz od góry (pod Rys. 4.9)	$X^*((-k))_N$	$X^*((-k)_N)$
107 – we wzorze, 2 wiersz od góry	$\frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1}$	$\frac{1}{N} \sum_{k=0}^{N-1}$
112 – 14 wiersz od dołu	DFT (4.36)	DFT (4.35)
112 – 7 wiersz od dołu	(4.30) i (4.36)	(4.30) i (4.35)
130 – we wzorze, 5 wiersz od góry	$\sum_{i=1}^r$	$\sum_{i=0}^r$
143 – 10 wiersz od dołu	$s_k = \pm j\omega_0$	$s_k = \pm j\omega_0$ i oznaczoną tutaj jako $\mathcal{L}_u^{-1}$
143 – 9 wiersz od dołu	dwa razy złe symbole: $\mathcal{L}^{-1}$	zamienić na symbole: $\mathcal{L}_u^{-1}$