

実践ロボット制御―基礎から動力学まで― 第1版第2刷 正誤表

| ページ<br>番号 | 行, 式番号等 | 誤                                                                     | 正                                                                       |
|-----------|---------|-----------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------|
| 141       | 式(9.97) | $\tau_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} {}^1\mathbf{n}_1$ | $\tau_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T {}^1\mathbf{n}_1$ |
|           | 式(9.98) | $\tau_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} {}^2\mathbf{n}_2$ | $\tau_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T {}^2\mathbf{n}_2$ |

また，記述がわかりにくい箇所がございましたため，下記のとおり修正いたします。

| ページ<br>番号 | 行, 式番号等   | 修正前          | 修正後                        |
|-----------|-----------|--------------|----------------------------|
| 103       | 式(7.42)の下 | …，特異点近傍の発散を… | …，特異 <del>姿勢</del> 近傍の発散を… |