

実践ロボット制御―基礎から動力学まで― 第1版第1刷 正誤表

ページ 番号	行, 式番号等	誤	正
21	式(2.28)	$\psi = \text{atan2}(\pm R_{12}, R_{22}) \mp \phi$	$\psi = \text{atan2}(\pm R_{12}, R_{22}) \pm \phi$
36	式(3.25)	$\dot{s} = 30 \left(\frac{t^4}{T^5} \right) + 60 \left(\frac{t^3}{T^4} \right) + 30 \left(\frac{t^2}{T^3} \right)$	$\dot{s} = 30 \left(\frac{t^4}{T^5} \right) - 60 \left(\frac{t^3}{T^4} \right) + 30 \left(\frac{t^2}{T^3} \right)$
97	4 行目	$k = \text{rank } J (< n)$	$k = \text{rank } J (< m)$
111	式(8.13)	${}^I \boldsymbol{a}_i = \dots$	${}^I \dot{\boldsymbol{a}}_i = \dots$ ※左辺の $\boldsymbol{a}$ にドットを付す
118	9 行目	… 手先の望みのコンプライアンスが…	… 手先の望みのばね定数が…
137	式(9.67)	$\dots \times ({}^i R_{i+1} {}^{i+1} \hat{\boldsymbol{f}}_{i+1}) + \dots$	$\dots \times ({}^i R_{i+1} {}^{\textcolor{red}{i+1}} \boldsymbol{f}_{i+1}) + \dots$ ※ ${}^{i+1} \boldsymbol{f}_{i+1}$ のハットを外す
138	式(9.70)	${}^0 R_2 = \dots$	${}^1 R_2 = \dots$
139	式(9.80)	${}^0 \boldsymbol{p}_0 = -\boldsymbol{g}$	${}^0 \ddot{\boldsymbol{p}}_0 = -\boldsymbol{g}$ ※左辺の $\boldsymbol{p}$ にダブルドットを付す
141	式(9.97)	$\tau_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} {}^1 \boldsymbol{n}_1$	$\tau_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T {}^1 \boldsymbol{n}_1$
	式(9.98)	$\tau_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} {}^1 \boldsymbol{n}_2$	$\tau_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T {}^{\textcolor{red}{2}} \boldsymbol{n}_2$

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 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…	… , 特異姿勢近傍の発散を…
144	下から 2 行目	… . また, モータの発生する…	… . また, モータが減速機に発生する…
145	5 行目	各モータの運動方程式を集めて	各モータの回転子の運動方程式を集めて
	7 行目	… , 各モータの慣性モーメントを…	… , 各モータの回転子の慣性モーメントを…
	8 行目	… , 各モータの粘性摩擦係数を…	… , 各モータの回転子についての粘性摩擦係数を…
	8～9 行目	… , 減速前のモータが発生する回転トルクを集めた…	… , 磁界によって, 回転子に生じるトルクを集めた…