

『入門ロボット制御のエレクトロニクス』（オーム社：2003 年発行）

- ・ 2011.5.12 正誤表 1\_1 新規作成
- ・ 2011.5.14 正誤表 1\_2 修正箇所追加
- ・ 2015.4.18 正誤表 1\_3 修正箇所追加

## ・ 正誤表 1\_3

ページ	該当箇所	修正前	修正後
1	まえがきのページ 下から 2 行	著者のホームページ – <a href="http://www.akashi.ac.jp/cnt-b_gakka.html">http://www.akashi.ac.jp/cnt-b_gakka.html</a> →教官と授業担当科目の紹介→堀 桂太郎ダウンロード	削除  (オーム社のホームページのみとなります)
8	H8 関係	株式会社ルネサステクノロジ・・・ HP	ルネサスエレクトロニクス株式会社・・・  <a href="http://japan.renesas.com/index.jsp">http://japan.renesas.com/index.jsp</a>
3	上から 7 行目	ルネサステクノロジ	ルネサスエレクトロニクス  (社名変更されました)
46	中程の行		
49	中程の行		
164	索引		
42	PIC による C プログラミング	HI-TECH 社の PICC Lite フリー版について	HI-TECH 社は, 2009 年にマイクロチップ社に統合されました. 現在では, MPLAB X(v1.21)に付属している XC8 C コンパイラなどが使用できます.
		PIC C Grich 限定版	現在, 秋月電子通商では扱っていないようです.
54	図 1	ヨークからモータ断面の外殻への線が薄くて見えにくい.	線を他と同様の太さにする.
55	図 3	フレミングの左手の法則の説明の図の電流の矢印の方向が左から右になっている.	電流の矢印の方向が右から左にする.

		電池と接続された配線に流れる電流の矢印の方向が上から下になっている。	電流の矢印の方向が下から上にする。
60	図 13	モータドライブ IC	モータドライブ用 IC
	図 13 の 1 行下		
61	図 14 SW2	2 箇所にある（個別に操作できるように見える）。	二つの接点が双極であることを示す点線を追加（同時に動作）する。
63	リスト 1	「unsigned char sw, swold; // 変数の宣言」が「{」と同じ行にある。	「unsigned char sw, swold; // 変数の宣言」を 1 行下げる。
69	図 26	モータドライブ IC	モータドライブ用 IC
		2 個の円のうち、左側の円に説明がない。	円の上に「モータ」、円の中に「M」を追記する。
		2 個の円のうち、右側の円のうえにある「エンコーダ」の文字位置がやや左よりになっている。	位置をやや右よりに移動する。
76	図 10	10D1×4	10E1×4
77	図 12	25D1415×4	2SD1415×4
		10D1×4	10E1×4
		一番上のトランジスタの図記号内の左側トランジスタの縦線が下側しかない。	縦線を上側に伸ばす。
79	図 16	pm と 80H	pm←80H
88	上から 3 行目	他方向からの接触	多方向からの接触
105	図 8	ストップビット 01010	ストップビット 10101
	図 8 の下 2 行目		
	図 8 の下 6 行目		
	下から 3 行目		
110	下から 3 行目		
111	図 15		
113	図 16		
131	一番下の行		
133	図 32		
119	図 7	1S1588	1SS133