「英語で学ぶロボット工学―運動学，動力学と制御―」 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
63	式(3.32)	$\boldsymbol{v}=\begin{bmatrix} \sim & \sim & \sim \\ \sim & \sim & \sim \\ \sim & a_2 s_2 + a_3 s_{23} & \sim \end{bmatrix}\dot{\boldsymbol{\theta}},$	$\boldsymbol{v}=\begin{bmatrix} \sim & \sim & \sim \\ \sim & \sim & \sim \\ \sim & a_2 c_2 + a_3 c_{23} & \sim \end{bmatrix}\dot{\boldsymbol{\theta}},$
84	上2	$m \times m$ (square) *submatrix* ～	$m \times m$ (square) nonsingular *submatrix* ～
181	上5	$\boldsymbol{G}(\boldsymbol{q})=\left[m_1 r_{C_1} c_1 + m_2 (l_1 c_1 + r_{C_2} c_{12}) m_2 r_{C_2} c_{12}\right]^T$,	$\boldsymbol{G}(\boldsymbol{q})= g\left[m_1 r_{C_1} c_1 + m_2 (l_1 c_1 + r_{C_2} c_{12}) m_2 r_{C_2} c_{12}\right]^T$,

②

最新の正誤表がコロナ社ホームページにある場合がございます。
下記URLにアクセスして[キーワード検索]に書名を入力して下さい。
http://www.coronasha.co.jp