

「ロボット工学」 (機械系教科書シリーズ22) 正誤表

頁	行	誤	正
52	下から3	$m_1 g l_{g_1} \cos \theta_1 + \dots$	$m_1 g l_{g_1} \cos \theta_1 + \dots$
59	上から3	ランランジュ	ラグランジュ
78	図5.8	k_D	K_D
	下から7	K_S	K_D
99	下から1	$\dots + \tau$	$\dots + R \tau$
102	上から3	$g_r k_i \nu = (R m_a g_r^2 + \dots + d) \dot{q}$	$g_r k_i \nu = R(m_a g_r^2 + \dots + R d) \dot{q}$
	下から1	$\ddot{q} = \frac{1}{(R m_a g_r^2 + \dots + I_1)} \{ \dots + d \} \dot{q}$	$\ddot{q} = \frac{1}{R(m_a g_r^2 + \dots + I_1)} \{ \dots + R d \} \dot{q}$
170	解表3.1(b) θ_i 欄の 3行目	L_4	0
	解表3.1(c) d_i 欄の 3行目	L_6	0
	解表3.1(c) d_i 欄の 4行目	0	L_6
171	解表3.1(d) θ_i 欄の 2行目	L_2	0
	解表3.1(d) θ_i 欄の 3行目	L_3	0
	下から9	$\dots - d_{1g} \sin \theta_1$	$\dots - d_{1g} \dot{\theta}_1 \sin \theta_1$
	下から8	$\dots + d_{1g} \cos \theta_1$	$\dots + d_{1g} \dot{\theta}_1 \cos \theta_1$