

「ロボットと解析力学（ロボティクスシリーズ10）」正誤表

頁	箇所	誤	正
viiおよび7章	7.1節タイトルおよび7章全般	同時変換行列	同次変換行列
12	上から10行目	式(2.12)	式(2.7)
20	式(2.48)	$F - \left(2\boldsymbol{\omega} \times \frac{d^L \mathbf{r}}{dt} - \{\boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})\} - \left(\frac{d^L \boldsymbol{\omega}}{dt} \times \mathbf{r}\right)\right)$	$F - m \left(2\boldsymbol{\omega} \times \frac{d^L \mathbf{r}}{dt} - m\{\boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})\} - m \left(\frac{d^L \boldsymbol{\omega}}{dt} \times \mathbf{r}\right)\right)$
21	式(2.51)	$F - (2\boldsymbol{\omega} \times L_{\dot{r}}) - \{\boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})\} - \left(\frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt} \times \mathbf{r}\right)$	$F - m(2\boldsymbol{\omega} \times L_{\dot{r}}) - m\{\boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})\} - m \left(\frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt} \times \mathbf{r}\right)$
47	上から10行目	$I_z = M \mathbf{s} ^2$	$I_z + M \mathbf{s} ^2$
56	式(5.15)	$S \sin \varphi$	$S \cos \varphi$
	式(5.16)	$\dot{r} \sin \theta + l\dot{\theta} \cos \theta$	$\dot{r} \sin \theta + r\dot{\theta} \cos \theta$
	下から3行目	$\dot{r}$	$\dot{r}$
61	下から3行目	図5.8	図5.9
69	下から5行目	式(5.70)左辺第二項は	式(5.70)左辺第三項は
70	式(5.79)	$= \sum_{j=1}^n \left( \lambda_l \frac{\partial f_l}{\partial q_j} \right) \delta q_j$	$= \sum_{j=1}^n \left( \sum_{l=1}^k \lambda_l \frac{\partial f_l}{\partial q_j} \right) \delta q_j$
72	式(6.4)	$\sum_{k=1}^n \frac{\partial}{\partial q_k} \left( \frac{\partial q_i}{\partial q_j} \right) \dot{q}_k$	$\sum_{k=1}^n \frac{\partial}{\partial q_k} \left( \frac{\partial x_i}{\partial q_j} \right) \dot{q}_k$
84	式(6.63)	$\frac{1}{2} \dot{\mathbf{q}}^T H(\mathbf{q}) \mathbf{q}$	$\frac{1}{2} \dot{\mathbf{q}}^T H(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}}$
	上から7行目	表記式(5.47)	表記式(6.63)
	上から8行目	式(6.52)	式(6.42)
	式(6.67)	$\left\{ H(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}} + \frac{1}{2} \dot{H}(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}} \right\}$	$\left\{ H(\mathbf{q}) \ddot{\mathbf{q}} + \frac{1}{2} \dot{H}(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}} \right\}$
85	式(6.69)	$\left\{ \frac{1}{2} \dot{\mathbf{q}}^T \dot{H}(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}} \right\}$	$\left\{ \frac{1}{2} \dot{\mathbf{q}}^T H(\mathbf{q}) \dot{\mathbf{q}} \right\}$
	上から5行目	左辺の括弧 { }	左辺の括弧 [ ]
102	上から9行目	homogenous	homogeneous
122	式(8.23)	$\sum_{i=1}^n \frac{\partial x_i}{\partial q_j} \dot{q}_j$	$\sum_{j=1}^n \frac{\partial x_i}{\partial q_j} \dot{q}_j$
126	式(8.44)	$-\mathbf{p}^T \dot{\mathbf{q}}$	$-\dot{\mathbf{p}}^T \dot{\mathbf{q}}$
155	式(9.48)	$\sum_{i=1}^n \alpha$	$\pm \sum_{i=1}^n \alpha$
159	上から10行目	$e^{-\alpha t}$ の指数部係数 $\alpha > 0$	$e^{-\gamma t}$ の指数部係数 $\gamma > 0$
	下から11行目	$\alpha > 0$	$\gamma = \alpha/2 > 0$
164	下から2行目	そこで式(9.27)と式(9.54)を用い、 たうえで部分積分を適用すると	そこで部分積分を適用し、式(9.27)、 (9.54)、(9.68)を用いると
165	下から4行目	$\alpha$	$\gamma = \alpha/2$
169	下から5行目	斉次	同次

①

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。  
<https://www.coronasha.co.jp>