

「受動歩行ロボットのすすめ」 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
59	上3	$\mathbf{r}_{G_L} = [y_{G_L}, z_{G_L}]^T$	$\mathbf{r}_{G_L} = [x_{G_L}, y_{G_L}]^T$
〃	下2	y, z	x, y
61	式(5.14) 右辺第1項	\dot{q}_L	\dot{q}_L^2
〃	式(5.18) 3行目第2項	$\frac{h(t)}{dt}$	$\frac{dh(t)}{dt}$
75	コーヒーブレイクの図中式	$v_a = \frac{x(t - \Delta t) - x(t)}{\Delta t}$	$v_a = \frac{x(t + \Delta t) - x(t)}{\Delta t}$
81	式(7.24)	$\xi = \frac{2C}{\lambda l}$	$\xi = \frac{C}{2\lambda l}$
〃	式(7.25) 右辺第2項	$+\frac{1}{2!} \frac{df(q)}{dq}$	$+\frac{1}{2!} \frac{d^2f(q)}{dq^2}$
92	式(7.57)	$L = L_G + \left(\sum_{i=1}^n m_i \mathbf{r}_{GP_i} \right) \times \mathbf{v}_G$	$L = L_G + M \mathbf{r}_G \times \mathbf{v}_G$
〃	定理7.4 下2	\mathbf{r}_{GP_i} は質点系の重心から各質点までの位置ベクトルで	\mathbf{r}_G は原点から重心までの位置ベクトルで
93	1行目の式		式(7.62)とする
93~ 96	式番号変更	式(7.62)~(7.77)	式(7.63)~(7.78)
93	式(7.64)	$L = L_G + \left(\sum_{i=1}^n m_i \mathbf{r}_{GP_i} \right) \times \mathbf{v}_G$	$L = L_G + M \mathbf{r}_G \times \mathbf{v}_G$
〃	下5	$L_G = M \mathbf{r}_G \times \mathbf{v}_G$	$L_G = \sum_{i=1}^n (m_i \mathbf{r}_{GP_i} \times \mathbf{v}_{GP_i})$
〃	定義7.3	$L_G = M \mathbf{r}_G \times \mathbf{v}_G$ は、質点系や剛体をその質量がすべて重心位置Gに集まったものと考えたときの重心位置における角運動量で	$L_G = \sum_{i=1}^n (m_i \mathbf{r}_{GP_i} \times \mathbf{v}_{GP_i})$ は、回転中心が重心位置Gに一致したときの角運動量で
94	上1	$L_G = M \mathbf{r}_G \times \mathbf{v}_G$ からわかるように質点系の各質点は考える必要がなく、剛体においてその質量のすべてが重心位置に集まっているものとみなせるため	$L_G = \sum_{i=1}^n (m_i \mathbf{r}_{GP_i} \times \mathbf{v}_{GP_i})$ を極限操作すれば
95	上8	右辺第1項は原点まわりの角運動量Lなので式(7.65)が成り立つ。	右辺第1項は式(7.62)から原点まわりの角運動量Lそのものなので式(7.57)が成り立つ。

「受動歩行ロボットのすすめ」 正誤表

頁	行・図・式	誤	正
103	上2	$dS = dr \cdot rd\theta_i$	$dS = dr \cdot rd\theta$
〃	式(8.10) 1行目	$r_G = \frac{\rho}{M} \int_S r \cdot rdS$	$r_G = \frac{\rho}{M} \int_S rdS$
106	下6	平衡で	平行で
108	9.4節タイトル	(脚部)	(腿部)
112	式(9.18) 1行目	$r_{G_L} - (r_{C_L} + r_{C_L G_f})$	$\{r_{G_L} - (r_{C_L} + r_{C_L G_f})\}^2$
123	式(10.34) 右辺	$-\lambda^2(\cos q - \cos q_0)$	$\lambda^2(\cos q - \cos q_0)$
〃	式(10.35) 右辺	$\pm\sqrt{\omega_0^2 + 2\lambda^2(\cos q_0 - \cos q)}$	$\pm\sqrt{\omega_0^2 - 2\lambda^2(\cos q_0 - \cos q)}$
127	下4	固有値は	固有値は $0 \leq \zeta < 1$ のとき
134	上5	, 式(7.77)より	(7.5.4項参照), 式(7.78)より
〃	下6	式(7.74)を用いると	式(7.75)を用いると
135	式(11.11) 1行目右辺 第1項	$\omega^- \cdot z$	$\omega^- \cdot z$

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>