

『ロボット運動計算論』初版第1刷 正誤表

この度は本書をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。

本書には以下のような誤りがありました。ここに訂正し、謹んでお詫び申し上げます。

頁	該当箇所	誤	正
27	式(2.36)	$\mathbf{n}^T(\mathbf{p} - \mathbf{p}_0) = 0$	$\mathbf{n}^T(\mathbf{p}_1 - \mathbf{p}_0) = 0$
37	6 行目	6 次元ベクトル空間 $\mathbf{R}^6$	6 次元ベクトル空間 $\mathbb{R}^6$
105	下から 3 行目	回転関節や自由関節が存在し	球面関節や自由関節が存在し
247	下から 2 行目	注意 9.7：剛体リンク系の式 (3.55)と	注意 9.7：剛体リンク系の式 (3.67)と
248	3 行目	式(3.55)と(9.129)を見比べる	式(3.67)と(9.129)を見比べる