

平成 20 年 6 月 16 日

「簡単！実践！ ロボットシミュレーション」 森北出版 第 1 版第 2 刷 正誤表

場 所	誤	正	発見者
P15 プログラム 28 行目	接触している物体	接触する可能性のある物体	でむ 2008-1-24
P24 プログラム 49 行目	z0+ball.r-0.5*leg.l	z0-ball.r-0.5*leg.l	AJ 2008-6-16
P25 下から 6 行目	ント ball.body を球 leg.body とカプセル	ント joint を球 ball.body とカプセル	ジミー
P26 8 行目	指定されたタイプの新しい	新しいヒンジ	でむ
P61, 1 行目	4. EPR の設定と取得	4. ERP の設定と取得	ひびきの
P66, 10 行目	dMasSetCylinder	dMassSetCylinder	チップ
P66, 14 行目	構造体 mass にに密度 d,	構造体 mass に密度 d,	ジミー
P79, 7 行目	dGeomTriMeshDateCreate()	dGeomTriMeshDataCreate()	ひびきの
P112 プログラム 29 行目	(&mass, WH_M0, 2, WH_R0, WH_W);	(&mass, WH_M0, 1, WH_R0, WH_W);	チップ&でむ 2007-12-25
P112 プログラム 34 行目	(&mass, WH_M1, 2, WH_R1, WH_W);	(&mass, WH_M1, 1, WH_R1, WH_W);	チップ&でむ 2007-12-25
P130 下から 4 行目	動けない移動	動ける移動	ねぶら
P130 下から 2,3 行目	動ける全方位移動機構	動けない移動機構	ねぶら
P167 下から 8 行目	リンク4	リンク4を削除	ジミー
P178, 6,7 行目	θ_2 回転... $R_\omega(\theta_2)$...	θ_3 回転... $R_\omega(\theta_3)$...	でむ
P178, 8 行目	式(6.48)	式(6.92)	ジミー
P182, 8 行目	control 関数	Pcontrol 関数	ジミー
P185 下から 3 行目	$\frac{\partial y}{\partial \theta_1} = L_2 C_1 S_2 - L_3 C_1 S_{23}$	$\frac{\partial y}{\partial \theta_1} = L_2 C_1 S_2 + L_3 C_1 S_{23}$	ジミー
P186 式(7.7)の下	線形方程式 $J \dot{p} = \dot{\theta}$	線形方程式 $J \dot{\theta} = \dot{p}$	ジミー
P209 下から 8 行目	つまり、z1-z0 は脚先を	つまり、z0-z1 は脚先を	ジミー
P219	(9.7)式の 1、2 行目の左丸括弧	(9.7)式の	ひびきの

	が余分 1 行目 $(-C_1 S_{345} C_6^- \dots)$ 2 行目 $(-S_1 S_{345} C_6^+ \dots)$	1 行目 $-C_1 S_{345} C_6^- \dots$ 2 行目 $-S_1 S_{345} C_6^+ \dots$	
P221 式 (9.18)	$\phi = a \tan 2(P_{5x}^2, \sqrt{P_{5z}^2 + P_{5y}^2})$	$\phi = a \tan 2(P_{5x}, \sqrt{P_{5z}^2 + P_{5y}^2})$	ジミー
P227 プログラム 32 行目	$k1 * (fz[i] + pos[2])$	$k1 * fz[i] + pos[2]$	ねぶら
P228 9.7 節 の 2 行目	ZMP を求めるには式(9.29)と (9.30)	ZMP を求めるには式(9.27)と (9.28)	ジミー
P235 2 行目	$\mathbf{b} = (ax, ay, az)^T$	$\mathbf{b} = (bx, by, bz)^T$	でむ
P236 下から 9 行目	$\mathbf{b} = (ax, ay, az)^T$	$\mathbf{b} = (bx, by, bz)^T$	でむ 2007-12-25