

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 3 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