

イラストで学ぶロボット制御工学（講談社） 正誤表 ver.1A
木野 仁（著）， 谷口忠大（監修）， 峰岸 桃（イラスト）
2024年6月14日

ご指摘頂きました読者の皆様には感謝いたします。ありがとうございました。

第1刷

第1章

・P3

誤：「図 1.3(b) と同じ形式の数式で表現でき，同じ解析手法が利用可能な図 1.3(c) の構造に置き換えて解説していく。」

↓

正：「誤：「図 1.3(b) と同じ形式の数式（**後述の式 (8.1)**）で表現でき，同じ解析手法が利用可能な図 1.3(c) の構造に置き換えて解説していく。」

・P5

誤：「両者は制御工学において最終的には，同じ形式の数式で表現でき，同様の数式テクニックを利用できる。」

↓

正：「両者は制御工学において最終的には，**後述の式 (8.1)** で表現でき，同様の数式テクニックを利用できる（**ただし，ベクトル・行列の中身は異なる**）。」