イラストで学ぶロボット工学（講談社）　**正誤表 ver.5A**

木野　仁（著），　谷口忠大（監修）

2020 年 12 月 17 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．

【2020 年 12 月修正分】

第 1 刷〜第 4 刷

第 13 章

・第 13.3.2 節　P153 の式 (13.13)

誤：$\boldsymbol{\tau}_d = \boldsymbol{M}(\boldsymbol{\theta}_d)\ddot{\boldsymbol{\theta}}_d + \boldsymbol{h}(\boldsymbol{\theta}_d, \dot{\boldsymbol{\theta}}_d)\dot{\boldsymbol{\theta}}_d + \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}_d)$

　↓

正：$\boldsymbol{\tau}_d = \boldsymbol{M}(\boldsymbol{\theta}_d)\ddot{\boldsymbol{\theta}}_d + \boldsymbol{h}(\boldsymbol{\theta}_d, \dot{\boldsymbol{\theta}}_d) + \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}_d)$

【2019 年 7 月修正分】

第 1 刷〜第 3 刷

第 7 章

・第 7.2.1 節　P77 の上から 4 行目

誤：物理的な接触して…

　↓

正：物理的に接触して…

第 8 章

・第 8.2.2 節　P93 の下から 6 行目

誤：それぞれの関節角度に対し…

　↓

正：それぞれの関節に対し…

・第 8.3.1 節　P95 上から 3 行目

誤：理論的には後述する…

↓

正：理論的な重力の影響については後述する…

・第 8.3.2 節　P95 式 (8.3) より上へ 2 行目

誤：重力のポテンシャルエネルギー…

↓

正：重力によるポテンシャルエネルギー…

第 9 章

・第 9.3 節　P95 下から 8 行目

誤：目標の手先軌道 $\dot{\boldsymbol{x}}$ …

↓

正：目標の手先軌道 $\boldsymbol{x}$ …

第 12 章

・第 12.1.2 節の 2 段落目

誤：

動力学を用いてロボットの運動を解析するために必要となるのが，ロボットの運動を動力学の立場から表現した方程式である．通常，この方程式は速度・加速度の影響が含まれるので，式 (12.2) のように時間 t に関する微分方程式で表現される．このような運動を記述する微分方程式のことを**運動方程式**と呼ぶ．

↓

正：

動力学を用いてロボットの運動を解析するために必要となるのが，ロボットの運動を動力学の立場から表現した方程式である．このような運動を記述する微分方程式のことを**運動方程式**と呼ぶ．通常，この方程式は速度・加速度

の影響が含まれるので，式 (12.2) のように時間 t に関する微分方程式で表現される．

【以下は 2019 年 1 月までの修正分】

第 1 刷および第 2 刷

第 9 章

・P110 の第 9.4 節『特異姿勢』の上から 4 行目

誤：では，式 (9.7) から行列値…

↓

正：では，式 (9.7) から行列式…

第 13 章

・P149 の式 (13.2)

誤：$K_2 = \frac{1}{2}m_2(\dot{x}_{m2}^2 + \dot{y}_{m2}^2) + \frac{1}{2}I_2(\dot{\theta}_1^2 + \dot{\theta}_2^2)$

↓

正：$K_2 = \frac{1}{2}m_2(\dot{x}_{m2}^2 + \dot{y}_{m2}^2) + \frac{1}{2}I_2(\dot{\theta}_1 + \dot{\theta}_2)^2$

第 1 刷

第 3 章

・P34 の注釈 [9]

誤：「なお，ポテンシャルエネルギーは位置エネルギーとも呼ばれる.」

↓

正：「なお，ポテンシャルエネルギーは，広義では位置エネルギーとも呼ばれる.」

第 5 章

・P57 の式 (5.12) の下段

誤：

$$y = L_1 \sin\theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) + L_3 \sin(\theta_1 + \theta_2 + \theta_3) + L_4 \cos(\theta_1 + \theta_2 + \theta_3 + \theta_4)$$

↓

正：

$$y = L_1 \sin\theta_1 + L_2 \sin(\theta_1+\theta_2) + L_3 \sin(\theta_1+\theta_2+\theta_3) + L_4 \sin(\theta_1+\theta_2+\theta_3+\theta_4)$$

第 6 章

・P62 の 6.1 節の下から 3 行目

誤：「前後方向に動作するリニアアクチュエータ…」

↓

正：「前後方向に動作するものをリニアアクチュエータ…」

第 9 章

・P105 の真ん中あたり

誤：「スカラー量の時間 t に対して微分が定義されたように,」

↓

正：「スカラー量に対して時間 t での微分が定義されたように,」