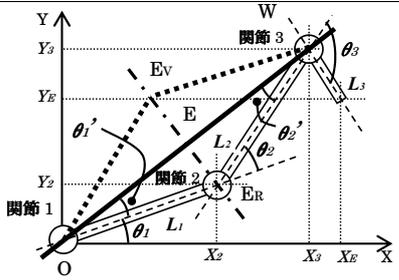
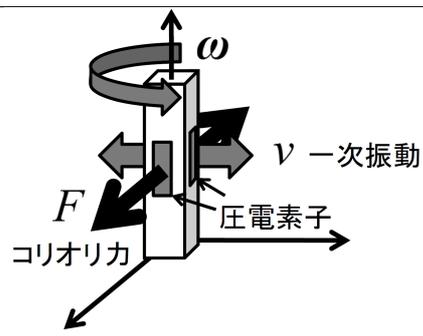


お問い合わせ先：日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門 出版委員会（robotics@robot.t.u-tokyo.ac.jp）

修正箇所	原文	修正
p.47, 式 (3.4.4)	R	L_R
p.48, 式 (3.4.6) の直後	これより式 (3.4.1) の後半の制限が導かれる	これより式 (3.4.2) の後半の制限が導かれる
p.63	図 4.2.2	 <p>(関節2の座標 X_2, Y_2 を追記)</p>
p.64, 図 4.2.3 のすぐ下の式	$L_1^2 - l_2^2$	$L_1^2 - l_1^2$
p.64, 下から3行目	$OE = L_1$	$OE = l_1$
p.64-65	\tan と \cos の右肩の「-」 $\left(\tan^{-1} \left(\frac{Y_3}{X_3} \right) \text{ など} \right)$	-1 $\left(\tan^{-1} \left(\frac{Y_3}{X_3} \right) \text{ などに修正} \right)$
p.66, 式 (4.2.8)	$\begin{bmatrix} L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & -L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) \\ L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) & L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -L_1 \sin \theta_1 - L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) & -L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) \\ L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix}$
p.67, 下から2行目	F	f
p.70, \dot{P}_1 と \ddot{P}_1 の式の右辺	r	r_1
p.71 の最終行	このとき, 式 (4.2.8), (4.2.9) を参考にとすると各項は以下の通り,	このとき, 式 (4.2.13), (4.2.15) を参考にとすると各項は以下の通り,
p.93, 練習問題 4.4	ただし, 各リンクの重心位置はリンクの中央に...	ただし, リンク L_1, L_2, L_3 の質量をそれぞれ m_1, m_2, m_3 , 重心位置はリンクの中央に...
P103, 式 (5.2.3)	$(I(i, j) - \bar{I})(T(i, j) - \bar{T})^2$	$(I(i, j) - \bar{I})(T(i, j) - \bar{T})$
P106, 10行目	ステレオ計測	ステレオ計測
p.115	図 5.6.6	 <p>(「一次振動」の場所を修正)</p>
p.194	日本ロボット学会や日本機械学会の学会誌や論文誌が Journal@rchive (http://www.journalarchive.jst.go.jp/japanese/) や J-STAGE (https://www.jstage.jst.go.jp/browse/char/ja/) などでバックナンバーを...	日本ロボット学会や日本機械学会の学会誌や論文誌が J-STAGE (https://www.jstage.jst.go.jp/browse/char/ja/) などでバックナンバーを...