『機械工学選書 ロボット工学（改訂版）』正誤表

（広瀬茂男 著，裳華房 刊）

（2013/2/8 現在）

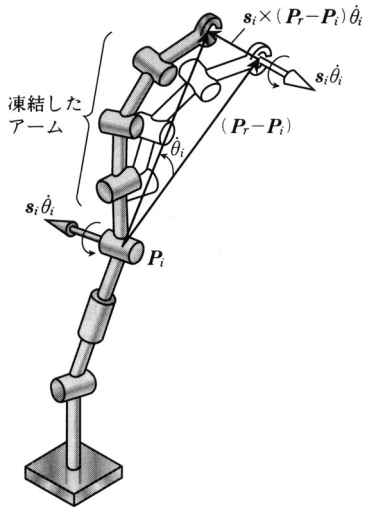
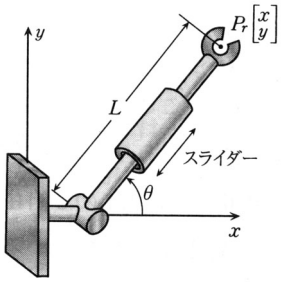
※『機械工学選書 ロボット工学（改訂版）』の第 1 回発行は 1996 年 9 月（奥付の版数表示では「改訂第 10 版」）です

第 19 版 3 刷（2013 年 1 月発行）にて修正済み　（誤→正）

頁	行・見出番号	誤（修正箇所）	正（修正・加筆方法）
70	［解］	［質量：･･･式（3.84）までを下記に差し替える］ 中実と考えたボス部①の質量 M_{1a} $M_{1a} = r\frac{\pi}{4}D_1^2 h_1 = 16.96$〔kg〕 (3.80) ボス部①を中空にするために除外する質量 M_{1b} $M_{1b} = r\frac{\pi}{4}d_1^2 h_1 = 4.24$〔kg〕 (3.81) アーム部②の質量　$M_2 = r\frac{\pi}{4}d_2^2 l_2 = 8.48$〔kg〕 (3.82) 角部材③の質量　$M_3 = r l_3 d_3 b_3 = 8.10$〔kg〕 (3.83) ボス部①（中空円柱）の慣性モーメント I_1 は $I_1 = \frac{1}{2}M_{1a}(\frac{D_1}{2})^2 - \frac{1}{2}M_{1b}(\frac{d_1}{2})^2 = 7.95\times10^{-2}$〔kg･m²〕 (3.84)	
	式（3.86）	3.45	3.48
80	式（4.23）	2ω	$2\boldsymbol{\omega}$　［ω を太字にする］
81	4, 式(4.25)(4.26)	$\ddot{\boldsymbol{r}}^*$	$\dot{\boldsymbol{r}}^*$
84	［例 4.4］	「，また鳴戸のうずなど」を削除する．	
182	3	3 乗積	3 重積
196	下から 8	$\dot{\boldsymbol{l}}_i$	$\dot{\boldsymbol{r}}_i$

第 19 版（2008 年 3 月発行）にて修正済み　（誤→正）

頁	行・見出番号	誤（修正箇所）	正（修正・加筆方法）
4	下から 9	ベクトル $\boldsymbol{P}$	ベクトル $\boldsymbol{e}$
29	1	p_x	P_x
56	下から 7	加速度	角加速度
59	3	（3.37）	（3.38）
79	12	＝0	$\boldsymbol{=0}$　［太字にする］
186	式（10.101）	$-1/k_1 + 1/k_2$	$1/k_1 + 1/k_2$　［マイナス符号を削除］
187	1	$(\dot{x}, \dot{y})$	$(\dot{x}, \dot{y})^T$

図の修正	168 頁　図 10.2	186 頁　図 10.9（b）
	 ［関節 P_i の回転軸ベクトルの向きを修正］	 (b) ［角度 θ を記載］

第 16 版（2003 年 3 月発行）にて修正済み　（誤→正）

頁	行・見出番号	誤（修正箇所）	正（修正・加筆方法）
iv	5	工学	工業
18	式（2.1）	$E^{k\varphi}$	$E^{k\phi}$
20	8	$\hat{\boldsymbol{R}}$	$\hat{\boldsymbol{h}}$
236	式（A10.12）	［2 個目の等号後を下記に差し替える］ $\begin{bmatrix} -Sl & C \\ -Cl & S \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\theta} \\ \dot{l} \end{bmatrix}$	

※第 15 版（2001 年 9 月）以前の訂正については刊行後長期経過のため省略させていただきます.