

## 《正誤表》

書名 : 初めて学ぶ 基礎 ロボット工学 (小川鑛一・加藤了三著)

版数 : 第1版10刷 (2011年3月20日)

頁	場所	誤	正
136	上から 1行目 式(1・20)	<p>【誤】</p> $P = \begin{bmatrix} \cos\varphi_1 & -\sin\varphi_1 & 0 \\ \sin\varphi_1 & \cos\varphi_1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \left[ \begin{bmatrix} l_1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos\varphi_2 & 0 & \sin\varphi_2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\varphi_2 & 0 & \cos\varphi_2 \end{bmatrix} \left\{ \begin{bmatrix} l_2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos\varphi_3 & 0 & \sin\varphi_3 \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\varphi_3 & 0 & \cos\varphi_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} \right]$ $= \begin{bmatrix} C_1(l_2 S_2 + l_3 S_{23}) \\ S_1(l_2 S_2 + l_3 S_{23}) \\ l_1 + l_2 C_2 + l_3 C_{23} \end{bmatrix} \quad (1 \cdot 20)$	
		<p>【正】</p> $P = \begin{bmatrix} \cos\varphi_1 & -\sin\varphi_1 & 0 \\ \sin\varphi_1 & \cos\varphi_1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \left[ \begin{bmatrix} l_1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos\varphi_2 & 0 & \sin\varphi_2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\varphi_2 & 0 & \cos\varphi_2 \end{bmatrix} \left\{ \begin{bmatrix} l_2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos\varphi_3 & 0 & \sin\varphi_3 \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\varphi_3 & 0 & \cos\varphi_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\} \right]$ $= \begin{bmatrix} C_1(l_1 + l_2 C_2 + l_3 C_{23}) \\ S_1(l_1 + l_2 C_2 + l_3 C_{23}) \\ -l_2 S_2 - l_3 S_{23} \end{bmatrix} \quad (1 \cdot 20)$	

—以上—