

正誤表

小田 浩太郎, 前田 雄介, 槇田 諭:

ロボットマニピュレーションにおける接触力の力学解析,
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 '06 (Robomec '06) 講演論文集,
1A1-B31, 2006.

- 1 ページ目右段 上

(誤) 『 θ_{ij} : i 番目の指の j 番目の関節の回転速度』

(正) 『 $\dot{\theta}_{ij}$: i 番目の指の j 番目の関節の回転速度』

- 1 ページ目右段 上

(誤) 『 $\theta_i = (\theta_{i1} \ \dots \ \theta_{iL_i})^T$: i 番目の指の関節の回転速度』

(正) 『 $\dot{\theta}_i = (\dot{\theta}_{i1} \ \dots \ \dot{\theta}_{iL_i})^T$: i 番目の指の関節の回転速度』

- 1 ページ目右段 上

(誤) 『 $\theta = (\theta_1^T \ \dots \ \theta_N^T)^T \in \mathbb{R}^{3L}$: 関節回転速度ベクトル』

(正) 『 $\dot{\theta} = (\dot{\theta}_1^T \ \dots \ \dot{\theta}_N^T)^T \in \mathbb{R}^L$: 関節回転速度ベクトル』

- 1 ページ目右段 式 (3) 付近

(誤) 『ここで, W は,

$$W = \begin{pmatrix} I_3 & \dots & I_3 \\ p_1 \times I_3 & \dots & p_1 \times I_3 \end{pmatrix} \quad (3)$$

であり,』

(正) 『ここで, W は, i 番目の接触点位置を p_i とすると,

$$W = \begin{pmatrix} I_3 & \dots & I_3 \\ p_1 \times I_3 & \dots & p_M \times I_3 \end{pmatrix} \quad (3)$$

であり,』

- 1 ページ目右段 式 (5)

(誤)

$$A = (W^T \ J)^T \quad (5)$$

(正)

$$A = (W^T \ J) \quad (5)$$

- 2 ページ目左段 上

(誤) 『各接触点での接平面方向を表す行列 T_i を』

(正) 『 i 番目の指との接触点での接平面方向を表す行列 T_i を』

- 3 ページ目左段 式 (20)

(誤)

$$\mathbf{T}^T(\mathbf{I}_3 - \mathbf{B})\mathbf{f} = \mathbf{0} \quad (20)$$

(正)

$$\mathbf{T}^T(\mathbf{I}_{3M} - \mathbf{B})\mathbf{f} = \mathbf{0} \quad (20)$$

- 3 ページ目左段 式 (21)

(誤)

$$\begin{pmatrix} \mathbf{A}^T \\ \mathbf{T}^T(\mathbf{I}_3 - \mathbf{B}) \end{pmatrix} \mathbf{f} = \begin{pmatrix} \mathbf{w} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} \quad (21)$$

(正)

$$\begin{pmatrix} \mathbf{A}^T \\ \mathbf{T}^T(\mathbf{I}_{3M} - \mathbf{B}) \end{pmatrix} \mathbf{f} = \begin{pmatrix} \mathbf{w} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} \quad (21)$$

- 3 ページ目左段 式 (22)

(誤)

$$\mathbf{A}_B = (\mathbf{A} \quad (\mathbf{I}_3 - \mathbf{B})\mathbf{T})^T \quad (22)$$

(正)

$$\mathbf{A}_B = (\mathbf{A} \quad (\mathbf{I}_{3M} - \mathbf{B})\mathbf{T})^T \quad (22)$$

以上，お詫びして訂正いたします。