

## 正誤表

前田 雄介: 環境接触作業における過大な内力の発生可能性の判定,  
第 22 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3J15, 2004.

- 3 ページ目左段上  
(誤) 『最大  $2^n$  通り』  
(正) 『最大  $2^{2n}$  通り』
- 3 ページ目左段下  
(誤) 『最大で  $3^M (= \sum_{n=0}^M {}_M C_n 2^n)$  個』  
(正) 『最大で  $5^M (= \sum_{n=0}^M {}_M C_n 2^{2n})$  個』
- 3 ページ目右段下  
(誤)

$$S = \begin{aligned} & \pm \text{diag}(1, 1, 0, 0), \pm \text{diag}(1, 0, 1, 0), \pm \text{diag}(1, 0, -1, 0), \\ & \pm \text{diag}(1, 0, 0, 1), \pm \text{diag}(0, 1, 0, 1), \pm \text{diag}(0, 1, 0, -1), \\ & \pm \text{diag}(0, 0, 1, 1), \pm \text{diag}(1, 0, 0, 0), \pm \text{diag}(0, 1, 0, 0), \\ & \pm \text{diag}(0, 0, 1, 0), \pm \text{diag}(0, 0, 0, 1), \text{diag}(0, 0, 0, 0) \end{aligned}$$

(正)

$$S = \begin{aligned} & \pm \text{diag}(1, 1, 0, 0), \pm \text{diag}(1, 0, 0, 1), \\ & \pm \text{diag}(0, 0, 1, 1), \pm \text{diag}(1, 0, 0, 0), \pm \text{diag}(0, 1, 0, 0), \\ & \pm \text{diag}(0, 0, 1, 0), \pm \text{diag}(0, 0, 0, 1), \text{diag}(0, 0, 0, 0) \end{aligned}$$

- 3 ページ目右段下 ~ 4 ページ目左段上  
(誤) 『接触点  $p_2$  において対象物が上に滑り, かつ接触点  $p_3$  において対象物が右に滑る』  
(正) 『接触点  $p_2$  において対象物が右に滑り, かつ接触点  $p_3$  において対象物が上に滑る』

以上, お詫びして訂正いたします.