

正誤表

前田 雄介, 小田 浩太郎, 槇田 諭:
 パワーグラスプを含むロボットマニピュレーションにおける接触力の解析
 計算量削減へのアプローチ ,
 第 24 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3C11, 2006.

- 1 ページ目右段 中

(誤) 『 $\boldsymbol{\tau}_i = [\tau_{i1}, \dots, \tau_{iL_i}]^T \in \mathbb{R}^{3L_i}$ 』

(正) 『 $\boldsymbol{\tau}_i = [\tau_{i1}, \dots, \tau_{iL_i}]^T \in \mathbb{R}^{L_i}$ 』

- 1 ページ目右段 下

(誤) 『 $\boldsymbol{\theta} = [\theta_1^T, \dots, \theta_N^T]^T \in \mathbb{R}^{3L}$ 』

(正) 『 $\boldsymbol{\theta} = [\theta_1^T, \dots, \theta_N^T]^T \in \mathbb{R}^L$ 』

- 2 ページ目 左段 上

(誤)

$$\boldsymbol{A} := [\boldsymbol{W}^T \quad \boldsymbol{J}]^T \in \mathbb{R}^{3M \times (6+L)} \quad (5)$$

(正)

$$\boldsymbol{A} := [\boldsymbol{W}^T \quad \boldsymbol{J}] \in \mathbb{R}^{3M \times (6+L)} \quad (5)$$

- 2 ページ目 右段 上

(誤)

$$\dot{\boldsymbol{Y}} = [\dot{\boldsymbol{Y}}_1, \dots, \dot{\boldsymbol{Y}}_M]^T \in \mathbb{R}^{2M} \quad (13)$$

$$\dot{\boldsymbol{Y}}_k = [Y_{k1}, Y_{k2}]^T \in \mathbb{R}^2 \quad (14)$$

(正)

$$\dot{\boldsymbol{Y}} = [\dot{\boldsymbol{Y}}_1^T, \dots, \dot{\boldsymbol{Y}}_M^T]^T \in \mathbb{R}^{2M} \quad (13)$$

$$\dot{\boldsymbol{Y}}_k = [\dot{Y}_{k1}, \dot{Y}_{k2}]^T \in \mathbb{R}^2 \quad (14)$$

- 3 ページ目 左段 中央

(誤)

$$\dot{\boldsymbol{Y}} = [\dot{\boldsymbol{Y}}_-, \dot{\boldsymbol{Y}}_a, \dot{\boldsymbol{Y}}_+]^T \quad (27)$$

$$\dot{\boldsymbol{Y}}_- := [\dot{\boldsymbol{Y}}_1, \dots, \dot{\boldsymbol{Y}}_{a-1}]^T \in \mathbb{R}^{2(a-1)} \quad (28)$$

$$\dot{\boldsymbol{Y}}_+ := [\dot{\boldsymbol{Y}}_{a+1}, \dots, \dot{\boldsymbol{Y}}_M]^T \in \mathbb{R}^{2(M-a)} \quad (29)$$

(正)

$$\dot{\mathbf{Y}} = [\dot{\mathbf{Y}}_-^T, \dot{\mathbf{Y}}_a^T, \dot{\mathbf{Y}}_+^T]^T \quad (27)$$

$$\dot{\mathbf{Y}}_- := [\dot{\mathbf{Y}}_1^T, \dots, \dot{\mathbf{Y}}_{a-1}^T]^T \in \mathfrak{R}^{2(a-1)} \quad (28)$$

$$\dot{\mathbf{Y}}_+ := [\dot{\mathbf{Y}}_{a+1}^T, \dots, \dot{\mathbf{Y}}_M^T]^T \in \mathfrak{R}^{2(M-a)} \quad (29)$$

- 4 ページ目 右段 中央

(誤)

$$\mathbf{f}_B = [0, -9, 10, 5, -10, 0.5]^T$$

(正)

$$\mathbf{f}_B = [0, -9, 10, 5, -10, 5]^T$$

以上, お詫びして訂正いたします.