

## 正誤表

前田 雄介, 榎田 諭, 後藤純伸:

多指ハンドのための剛体モデルによる接触力計算の効率化,  
第 26 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2008AC2E1-04, 2008.

- 3 ページ目 左上  
(誤) 『 $\mathbf{A}_L \in \mathbb{R}^{3 \times (6+L)}$ , 』  
(正) 『 $\mathbf{A}_a \in \mathbb{R}^{3 \times (6+L)}$ , 』
- 3 ページ目 (27) 式の前  
(正) 『 $P_{i_a j_a}$  が  $i_a$  番目の指の先端リンクにおける唯一の接触点であるとき, 』 ( 記述追加 )
- 4 ページ目 右上  
(誤) 『 $2^6 - 1 = 31$  通り』  
(正) 『 $2^6 - 1 = 63$  通り』

以上, お詫びして訂正いたします.