

設計技術シリーズ
『自律走行ロボットの制御技術—モーター制御からSLAM技術まで—』
の訂正とお詫び

本書『自律走行ロボットの制御技術—モーター制御からSLAM技術まで—』の記述に誤りがございました。

謹んでお詫び申し上げますとともに、以下のように訂正申し上げます。

科学情報出版(株)

【正誤表】

頁	行	正	誤
255	式 (7-34)	$\theta_{\text{REF}} = \theta_{\text{PV}} = \text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Ri}} - y_{\text{RPi}})\}$	$\theta_{\text{REF}} = \theta_{\text{PV}} = \text{ATAN2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\}$
255	式 (7-35)	$\theta_{\text{REF}} = \theta_{\text{PV}} = \text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}})\} - \pi$	$\theta_{\text{REF}} = \theta_{\text{PV}} = \text{ATAN2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\} - \pi$
256	表 7.7-1 表中 ℓ 3	$\text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Ri}} - y_{\text{RPi}})\}$	$\text{Atan2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\}$
256	表 7.7-1 表中 ℓ	$\text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}})\} - \pi$	$\text{Atan2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\} - \pi$
256	表 7.7-2 表中 ℓ 3	$\text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Ri}} - y_{\text{RPi}})\}$	$\text{Atan2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\}$
256	表 7.7-2 表中 ℓ 5	$\text{atan2} \{x_{\text{RPi}}, (r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}})\} - \pi$	$\text{Atan2} \{(r_{\text{Pi}} - y_{\text{RPi}}), x_{\text{RPi}}\} - \pi$
265	表中 ℓ 20	P ₁₉	P19
292	ℓ 4	1978 年	1878 年