

p74.中央辺り

誤 : ros2 rviz2 rviz2

正 : ros2 **run** rviz2 rviz2

p.112 一番下

誤 : ros2 topic **info** /turtle1/cmd_vel

正 : ros2 topic **echo** /turtle1/cmd_vel

p.122 コマンド最後

誤 : ros2 service call /spawn turtlesim/srv/Spawn "{x: 2,y: 2,theta: 0.2,name: '}"

正 : ros2 service call /spawn turtlesim/srv/Spawn "{x: 2,y: 2,theta: 0.2,name: '}"

p.116 文章 6 行目

誤 : オプションとして **-rate 1** を追加します。

正 : オプションとして **--rate 1** を追加します。

p.132 下のコマンド

誤 : ros2 action send_goal /turtle1/rotate_absolute turtlesim/action/RotateAbsolute
{ 'theta:-1.57'} **-feedback**

正 : ros2 action send_goal /turtle1/rotate_absolute turtlesim/action/RotateAbsolute
{ 'theta:-1.57'} **--feedback**

p.152[図 8-2]、 p.157 の 8-3-2、 p.158[図 8-4]、 p.164 上から 2 行目、 p.164[図 8-6]、 p.167 の 8-5-2、 p.168[図 8-7]

誤 : ' move = **my**_turtle_pkg.moveTurtle:main' ,

'spawn = **my**_turtle_pkg.spawnTurtle:main' ,

'bg_color = **my**_turtle_pkg.bg_paramTurtle:main' ,

'rotate = **my**_turtle_pkg.rotateTurtle:main' ,

正 : ' move = **your**_turtle_pkg.moveTurtle:main' ,

'spawn = **your**_turtle_pkg.spawnTurtle:main' ,

'bg_color = **your**_turtle_pkg.bg_paramTurtle:main' ,

'rotate = **your**_turtle_pkg.rotateTurtle:main' ,

p.177 中段

誤 : export TURTLEBOT3_ **MODEL = waffle**

正 : export TURTLEBOT3_ **MODEL=waffle**