

設計技術シリーズ
『ロボット用触覚センサの設計法
—実用ロボット・VR・触覚ディスプレイ開発へ向けて—』
の訂正とお詫び

本書『ロボット用触覚センサの設計法—実用ロボット・VR・触覚ディスプレイ開発へ向けて—』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	誤	正
p.19	17 行目	環状利用可能	現状利用可能
p.19	27 行目	解き片栗粉	溶き片栗粉
p.37	22 行目	$\mathbf{n} \equiv (f_x, f_y, m_z)$	$\mathbf{n} \equiv (f_x, f_y, m_z)$ は、それぞれ
p.59	2 行目	$(k=1,2,\dots,\Lambda,(m+n)^2)$	$(k=1,2,\dots,(m+n)^2)$
p.59	4 行目	$i=1,2,\dots,\Lambda,m, j=i=1,2,\dots,\Lambda,n$	$i=1,2,\dots,m; j=i=1,2,\dots,n$
p.59	6 行目	$(p,q=1,2,\dots,\Lambda,m+n)$	$(p,q=1,2,\dots,m+n)$
p.97	10 行目	重心移動 - せん断力	「重心移動 - せん断力」
p.168	2 行目	触知ピン感覚	触知ピン間隔