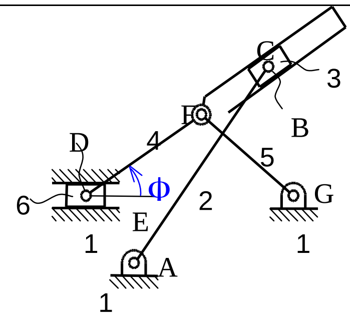
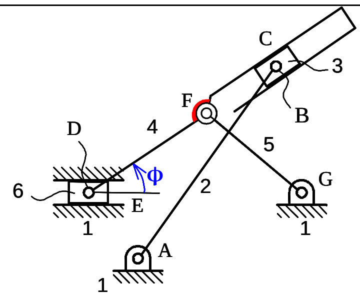
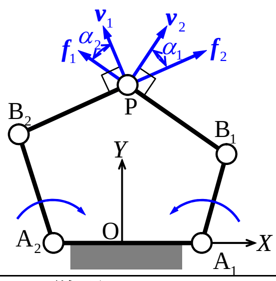
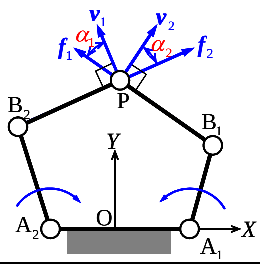
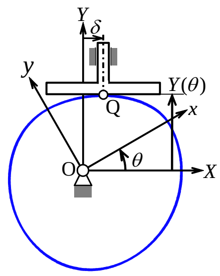
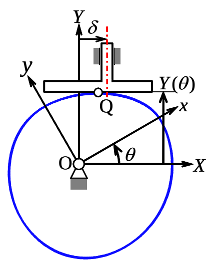
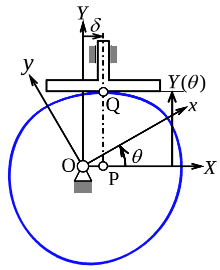
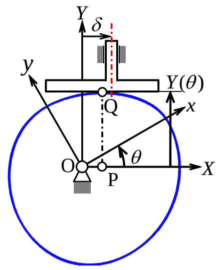
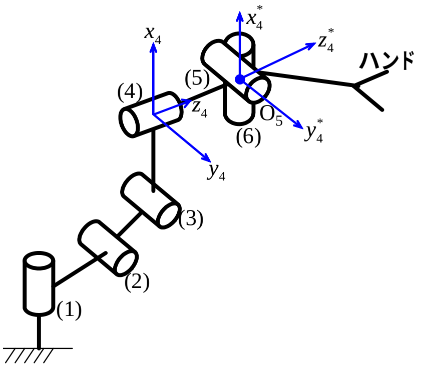
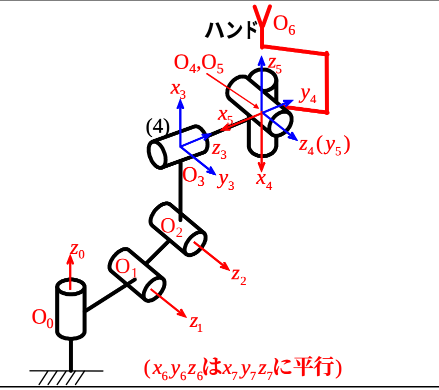
●テキストシリーズ「機構学」初版第１刷（2007/11/30 発行）正誤表

No	章	頁	行	誤	正(赤字訂正)
1	1	2	28	mechine	machine
2		16	図 1.28		
3	2	24	8	機構	剛体系
4	3	40	下 2	$\frac{\boldsymbol{b}}{\boldsymbol{a}}=\frac{\boldsymbol{B}}{\boldsymbol{A}}=c$	$\frac{\boldsymbol{b}}{\boldsymbol{a}}=\frac{\boldsymbol{B}}{\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{c}$
5		40	下 1	$\frac{\boldsymbol{b}+\tau\boldsymbol{B}}{\boldsymbol{a}+\tau\boldsymbol{A}}=c$	$\frac{\boldsymbol{b}+\tau\boldsymbol{B}}{\boldsymbol{a}+\tau\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{c}$
6	4	75	図 4.48(a)		
7		81	解答 1(1)の第 2 式	P の説明がない	「(P は節 c の静止節に対する瞬間中心である)」を追記
8	5	86	式(5.1)の上 2	3・7・4	3・7・3
9		98	図 5.33		
10		99	図 5.35		

11	7	122	1	基準円	ピッチ円
12		129	7・11 他	歯形修正	歯形修整
13		130	22	修正	修整
14	9	179	式 (ex9.48)	$R_{04}=\begin{bmatrix} c_1c_{1+2}c_4+s_1s_4 & c_1s_{2+3} & c_1c_{2+3}s_4-s_1c_4 \\ s_1c_{2+3}c_4-c_1s_4 & s_1s_{2+3} & s_1c_{2+3}s_4+c_1c_4 \\ s_{2+3}c_4 & -c_{2+3} & s_{2+3}s_4 \end{bmatrix}$	$R_{04}=\begin{bmatrix} c_1c_{2+3}c_4+s_1s_4 & c_1s_{2+3} & c_1c_{2+3}s_4-s_1c_4 \\ s_1c_{2+3}c_4-c_1s_4 & s_1s_{2+3} & s_1c_{2+3}s_4+c_1c_4 \\ s_{2+3}c_4 & -c_{2+3} & s_{2+3}s_4 \end{bmatrix}$
15		179	図 9.15		
16		180	例題 9・14 の 6	また，…基準位置 q とする．	（削除）
17		181	式 (ex9.49) 以下 式 (ex9.52) まで	この機構の運動は例題 9•13 に示されるとおりであり，対偶 4, 5, 6 の交点の位置ベクトル $\boldsymbol{p}_{04}$ は例題 9•13 の結果のとおり与えられる．また，$x_4^*y_4^*z_4^*$ は $x_4y_4z_4$ を平行移動したもので，$x_4^*y_4^*z_4^*$ の原点をハンドの基準点の位置 $\boldsymbol{q}$ とする． 一方 $T_h=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \boldsymbol{q} & \boldsymbol{e}_x & \boldsymbol{e}_y & \boldsymbol{e}_z \end{bmatrix}$ (ex9.50) $T_hT_{46}^{-1}=T_{04}=\begin{bmatrix} 1 & \boldsymbol{0} \\ \boldsymbol{p}_{04} & R_{04} \end{bmatrix}$ (ex9.51) と表したとき，$T_hT_{46}^{-1}=T_hT_{56}^{-1}T_{45}^{-1}$ であるから，式(ex9.45)から $T_{56}^{-1}T_{45}^{-1}$ を計算し， $T_hT_{46}^{-1}=T_h=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \boldsymbol{q} & \boldsymbol{e}_x & \boldsymbol{e}_y & \boldsymbol{e}_z \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & c_5c_6 & s_5c_6 & s_6 \\ 0 & -c_5s_6 & -s_5s_6 & c_6 \\ -d_6 & s_5 & -c_5 & 1 \end{bmatrix}$ (ex9.52) を得る．	この機構の運動は例題 9•13 に示されるとおりであり，対偶 4, 5, 6 の交点の位置ベクトル $\boldsymbol{p}_{04}$ は例題 9•13 の結果のとおり与えられる． 一方 $T_h=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \boldsymbol{q} & \boldsymbol{e}_x & \boldsymbol{e}_y & \boldsymbol{e}_z \end{bmatrix}$ (ex9.50) $T_hT_{46}^{-1}=T_{04}=\begin{bmatrix} 1 & \boldsymbol{0} \\ \boldsymbol{p}_{04} & R_{04} \end{bmatrix}$ (ex9.51) と表したとき，$T_hT_{46}^{-1}=T_hT_{56}^{-1}T_{45}^{-1}$ であるから，式(ex9.45)から $T_{56}^{-1}T_{45}^{-1}$ を計算し， $T_hT_{46}^{-1}=\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \boldsymbol{q} & \boldsymbol{e}_x & \boldsymbol{e}_y & \boldsymbol{e}_z \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & c_5c_6 & s_5c_6 & s_6 \\ 0 & -c_5s_6 & -s_5s_6 & c_6 \\ -d_6 & s_5 & -c_5 & 0 \end{bmatrix}$ (ex9.52) を得る．

2008/10/9 作成