

## 正誤表

榎田諭 (横国大), 沖田賢亮 (横国大), 前田雄介 (横国大):

三次元多指ケーシングの条件精緻化とアーム・ハンドによるケーシング動作計画,  
第 27 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2009AC3A2-06, 横浜, 2009 年 9 月.

### 式 (3)

誤:

$$z := [\bar{\theta}^T, \bar{\Theta}^T]^T \in \mathcal{R}^{\bar{L}+L_{\text{man}}} \quad (3)$$

正:

$$z := [\bar{\theta}^T, \Theta^T]^T \in \mathcal{R}^{\bar{L}+L_{\text{man}}} \quad (3)$$

### 4.2 リング状物体のケーシング

誤:

- 内径 : 0.76
- 外径 : 0.98
- 高さ : 0.05

正:

- 内径 : 0.076
- 外径 : 0.098
- 高さ : 0.05