

番号	訂正箇所		原文	訂正文
	ページ	行		
1	73	1	6 自由度の <u>間接</u> ロボットと	6 自由度の <u>関節</u> ロボットと
2	93	図 2-49	<u>PMW</u> 出力 波形	<u>PWM</u> 出力 波形
3	117	図 3-11	(b) <u>サーフェイス</u> モデル	(b) <u>サーフェス</u> モデル