

番号	訂正箇所		原文	訂正文
	ページ	行		
1	173	側注 1	❶ Lader diagram	❶ Ladder diagram 挿入
2	206	14~16	ロボットとは、JIS B 0134によれば、「 <u>二つ以上の軸についてプログラムによって動作し、ある程度の自律性をもち、環境内で動作して所期の作業を実行する運動機構。</u> 」とされている。	ロボットとは、JIS B 0134によれば、「 プログラムによって動作し、 ある程度の自律性をもち、 <u>移動、マニピュレーション又は位置決めを行う運動機構</u> 」とされている。
3	207	7~10	産業用ロボットは、「自動制御され、再プログラム可能で、多目的なマニピュレータ ^❶ であり、 <u>3軸以上でプログラム可能で、1か所に固定してまたは運動機能をもって産業自動化の用途に用いられるロボット</u> 」と定義されている ^❷ 。	産業用ロボットは、「自動制御され、再プログラム可能で、多目的なマニピュレータ ^❶ であり、 <u>三軸以上でプログラム可能で、一定箇所又は移動架台に固定され、産業自動化のアプリケーションに用いられるロボット</u> 」と定義されている ^❷ 。
4	207	側注 2	❷ JIS B 0134 : 2015「 <u>ロボット及びロボティクスデバイス—用語</u> 」	❷ JIS B 0134 : 2024「 <u>ロボティクス—用語</u> 」
5	210	4~6	<u>人と直接相互作用を行うように設計されたロボットを協働ロボットという (JIS B 0134)。</u>	<u>同じ空間内における人との協働作業を目的に設計されたロボットを協働ロボット</u> という (JIS B 3000)。

番号	訂正箇所		原文	訂正文
	ページ	行		
6	212	18~20	産業用ロボット以外のロボットは、サービスロボットとよばれ、「人又は設備にとって有益な <u>作業を実行するロボット。産業自動化の用途に用いるものを除く。</u> 」(JIS B 0134) とされており、	<u>サービスロボットは、「人又は設備にとって有益なタスクを実行する、個人用又は業務用のロボット」</u> (JIS B 0134) とされており、
7	213	側注 1	❶ 知能ロボット (JIS B 0134) 環境情報の取得及び／又は外部との相互作用を行いつつ、自分の行動を適応させることによって、作業を実行することができるロボット。	❶ 知能ロボットとは、人や動物がもつ論理的推論、学習、認識・理解などの知的機能の全部、又は一部を備えているロボットである。(JIS B 0185：2002)