訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて，下記の個所に誤りがありました．おわびして訂正いたします(本誌のウェブ・ページで同様の内容を掲載しています)．　**(編集部)**

■ 2015年12月号

● 特集

p.60　左↑3行目：産業として→産業用としても

p.62　図3のキャプション：MissionPlannner→MissionPlanner

P.63　図2のプロペラ上の矢印は反動トルク

p.63　右↑2行目：数式を次の通り修正

$$m\ddot{Z} = F_1 + F_2 + F_3 + F_4 - mg$$

$$J_X\ddot{\phi} = \frac{1}{\sqrt{2}}r(-F_1 - F_2 + F_3 + F_4)$$

$$J_Y\ddot{\theta} = \frac{1}{\sqrt{2}}r(F_1 - F_2 - F_3 + F_4)$$

$$J_Z\ddot{\psi} = \mu(F_1 - F_2 + F_3 - F_4)$$

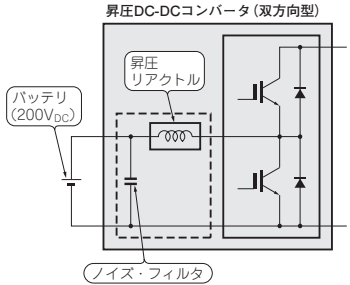
P.63　右↓11行目：数式を次の通り修正

$$F_1 = \frac{1}{4}\left(m\ddot{Z} - \frac{\sqrt{2}}{r}J_X\ddot{\phi} + \frac{\sqrt{2}}{r}J_Y\ddot{\theta} + \frac{1}{\mu}J_Z\ddot{\psi} + mg\right)$$

$$F_2 = \frac{1}{4}\left(m\ddot{Z} + \frac{\sqrt{2}}{r}J_X\ddot{\phi} - \frac{\sqrt{2}}{r}J_Y\ddot{\theta} - \frac{1}{\mu}J_Z\ddot{\psi} + mg\right)$$

$$F_3 = \frac{1}{4}\left(m\ddot{Z} + \frac{\sqrt{2}}{r}J_X\ddot{\phi} - \frac{\sqrt{2}}{r}J_Y\ddot{\theta} + \frac{1}{\mu}J_Z\ddot{\psi} + mg\right)$$

$$F_4 = \frac{1}{4}\left(m\ddot{Z} + \frac{\sqrt{2}}{r}J_X\ddot{\phi} + \frac{\sqrt{2}}{r}J_Y\ddot{\theta} - \frac{1}{\mu}J_Z\ddot{\psi} + mg\right)$$

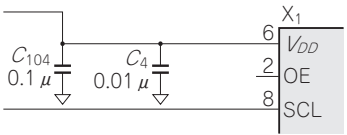


P.67　コラム図1のキャプション：ぶつかって墜落したことも…→ぶつかって墜落することも…

P.68　右↑3行目：Arducopter→ArduCopter

P.114　図2のキャプション：ラクタンス・トルクのベクトル→リラクタンス・トルクのベクトル

p.118　図8の吹き出しを下図(左)の通り修正

● 私の部品箱

p.222　図2上部を下図(右)の通り修正