

訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて、下記の箇所に誤りがありました。おわびして訂正いたします。 <https://toragi.cqpub.co.jp/category/correction/> (編集部)

■ 2022年11月号

● 特集 第2部5章

p.90 図9

水面(開放端) → 水面(短絡)

● 思い通りに動かす! ロボット現代制御の理論と実装

p.188 リスト1

● //-- エンコーダの値を変換して車輪角度を更新! --からの8行を//--制御のメインおわり--の後に移動

● 移動した8行の2行目

```
float (value) → float (v)
```

● 移動した8行の下から3行目,

```
0.9231 → 0.6703
```

● 移動した8行の前に以下の4行を追加
int v; //一時的な2バイト変数を作る

```
noInterrupts(); //いったん  
割込禁止
```

```
v = value; //valueをvにコピー  
interrupts(); //割込再開
```

● 「//--加速度センサーから車体角度を推定」の ay= と az= の行のあとに次の3行を挿入

```
if ( millis () * 0.001 > 40 ) {  
    phai_OFFSET = 12;  
}
```

※ダウンロード・ファイルは修正済みなので、そちらも参照ください

