

正誤情報

このたびは森北出版株式会社発行の書籍をお買い求めいただき、誠にありがとうございました。下記の書籍につきまして誤りのある箇所がございましたので、お詫びし訂正させていただきます。

2016年1月22日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

タイトル

自動運転

正誤対象

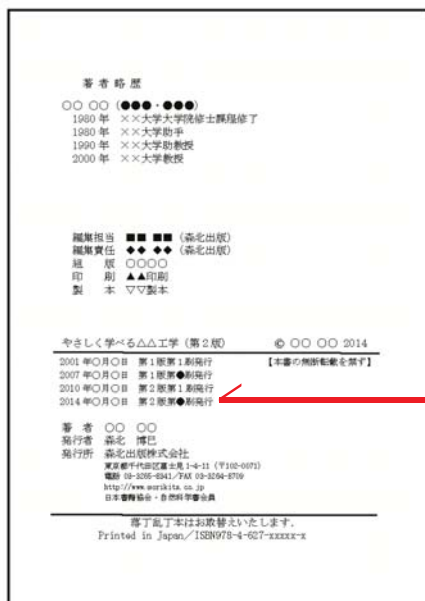
お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。正誤表内の一番左に「対応刷数」という列がございます。該当する刷数の訂正情報をご参照下さい。

なお、刷数につきましては下記「刷数の調べ方」をご参照ください。

お持ちの本の刷数	
1 刷	対応刷数 1 をご参照ください
それ以降	現在把握している訂正情報はございません

刷数の調べ方

本の一番後ろのページ(広告等除く)に下図のようなページがございます。ご参照いただき、お持ちの本の刷数をお調べください。



日付の最も新しい行に記載された数字がお持ちの本の刷数となります

対応刷数	頁	行数, 図・表・式番号	誤	正
1	v	3 行目	コラム：自動運転車と人間のレース----- 103	コラム：自動運転車と人間のレース----- <u>104</u>
1	47	下から 2~1 行目	…図 3-1 に示した <u>ように</u> , センサで得た情報を伝える…	…図 3-1 に示したセンサで得た情報 <u>など</u> を伝える…
1	56	表 3-3	「センシング技術」右列の 2~3 行目を「… <u>センサとマーカのずれ量により垂直磁界成分</u> …」から「…垂直磁界成分…」に変更. 「事例」列の 1 行目を「P.107 図 4-3」から「 <u>P.108</u> 図 4-3」に変更.	
1	58	下から 9 行目	前方 <u>注視</u> 白線認識技術は…	前方白線認識技術は…
1	81	8 行目	…あるいは「自動走行環境の静的・動的情報の…	…あるいは「 <u>自動車</u> 走行環境の静的・動的情報の…
1	95	下から 1 行目	…が提案されている ^[34] . …	…が提案されている ^[35] . …
1	97	13 行目	…で決定している. …	で決定している ^[36] . …
1	107	図 4-1	右図のように検知エリアの左端は障害物にかかる.	<p>図 4-1 前方障害物衝突防止自動ブレーキシステム</p>
1	107	図 4-2	右図のように検知エリアの右端が前方の車にかかる.	<p>(b) 車間制御</p>
1	142	下から 5 行目	…自動駐車システムも, <u>すでに実用化されている</u> . したがって…	…自動駐車システムも, <u>実用レベルになっている</u> . したがって…

1	150	7行目	…開発されている ^[2] .	…開発されている.
---	-----	-----	---------------------------	-----------