

# 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。

2020年6月11日 森北出版株式会社 生産マネジメント部

## タイトル

# 実用ロボット開発のためのROSプログラミング

## 正誤対象

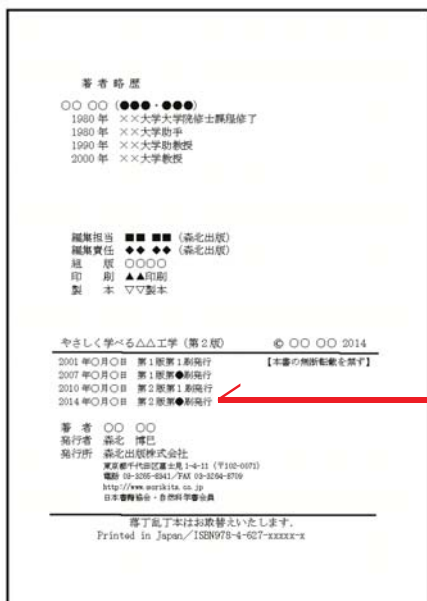
お手持ちの書籍の刷数をお調べのうえ、下の表をご覧ください。正誤表内の一番左に「対応刷数」という列がございます。該当する刷数の訂正情報をご参照下さい。

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	対応刷数	1	より	3 までをご参照ください
2	対応刷数	2	より	3 までをご参照ください
3	対応刷数	3		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	扉裏	ダウンロード URL	<a href="https://github.com/Nishida-Lab/rosbook_pkgs">https://github.com/Nishida-Lab/rosbook_pkgs</a>	<a href="https://github.com/Nishida-Lab/rosbook_pkgs">https://github.com/Nishida-Lab/rosbook_pkgs</a> (ハイフンではなくアンダーバーにする)
2	ix	下から 8 行目	14.2 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> とは?...	14.2 <a href="#">ROS Toolbox</a> とは?...
2	11	下から 16 行目	...「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> ...	...「 <a href="#">ROS Toolbox</a> ...
2	58	6 行目	...入力します.	...入力します <sup>†1</sup> . (文末に脚注を示すダガーが入る)
2	58	脚注	右の文を脚注に追加	<sup>†1</sup> 仮想マシンを利用する場合に、本ノードの起動に失敗することがあります。 その場合は、仮想マシンソフト側の USB の設定がご利用の PC に適合しているかどうかをご確認のうえ (例: デフォルトで USB 規格の設定が 1.1 になっているなど)、適切な設定に修正後、ノードを実行しなおしてみてください。
2	59	7 行目	...Wiki <sup>†</sup> ...	...Wiki <sup>†2</sup> ...
2	59	脚注	<sup>†</sup> <a href="http://wiki.ros.org/usb_cam/">http://wiki.ros.org/usb_cam/</a>	<sup>†2</sup> <a href="http://wiki.ros.org/usb_cam/">http://wiki.ros.org/usb_cam/</a> (58 ページに移動する)
2	65	1 行目	...joy-node	...joy_node (-ではなく_になる)
1	85	網掛の下から 2 行目	...// Xacro <a href="#">仕様</a> 時の...	...// Xacro <a href="#">使用</a> 時の...
3	117	10 行目	<code>include directories(include \${catkin_INCLUDE_DIRS} \${OpenCV_INCLUDE_DIRS})</code>	<code>include_directories(include \${catkin_INCLUDE_DIRS} \${OpenCV_INCLUDE_DIRS})</code> ※スペースではなくアンダーバー (2 か所)
2	186	ソースコード 9-3 11 行目	<code>base_scan: {</code>	<code>base_scan: {</code>
2	265	3 行目	...します.	...します <sup>†</sup> . (文末に脚注を示すダガーが入る)
2	265	脚注	右の文を脚注に追加	<sup>†</sup> インストールに失敗する場合は、 <code>sudo apt install docker.io</code> を実行してみてください。
2	267	下から 4 行目	...ビデオ <sup>†</sup> を...	...ビデオ <sup>†1</sup> を...

2	267	下から 3行目	14.2 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> …	14.2 <a href="#">ROS Toolbox</a> …
2	267	下から 2行目	…「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> 」が提供されています。これは、 <a href="#">2015年にリリースされた比較的新しい製品であり、MATLAB</a> …	…「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」 <sup>†2</sup> が提供されています。これにより、 <a href="#">MATLAB</a> …
2	267	脚注	<sup>†1</sup> <a href="#">http://…</a>	<sup>†1</sup> <a href="#">http://…</a> <sup>†2</sup> <a href="#">MATLAB R2019a以前まで Robotics System Toolbox とよばれていた Toolbox は、R2019b以降はその役割に応じて Robotics System Toolbox, Navigation Toolbox, ROS Toolbox に分割されました。</a>
2	268	下から 6行目	…「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> 」…	…「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」…
2	268	下から 3～2行目	「 <a href="#">Virtual Machine with ROS Indigo and Gazebo for Robotics System Toolbox</a> …	「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」…
2	268	脚注 3行目	<sup>†2</sup> <a href="https://www.mathworks.com/supportfiles/robotics/ros/virtual_machines/v3/installation_instructions.htm">https://www.mathworks.com/supportfiles/robotics/ros/virtual_machines/v3/installation_instructions.htm</a>	<sup>†2</sup> <a href="https://jp.mathworks.com/products/ros.html">https://jp.mathworks.com/products/ros.html</a>
2	271	2行目	「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> 」…	「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」…
2	274	下から 5行目	「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> 」…	「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」…
2	276	2行目	「 <a href="#">Robotics System Toolbox</a> 」…	「 <a href="#">ROS Toolbox</a> 」…
2	285	左列 18行目	<a href="#">Robotics System Toolbox</a>	<a href="#">ROS Toolbox</a>