

講義4 ロボット動作の力学的設計 正誤表

スライド1 講義3 → 講義4

スライド4 緊張力 → 筋張力

スライド10 non-autonomus → non-autonomous

スライド13 $f(\dot{x}^*) = 0 \rightarrow f(x^*) = 0$

スライド13 あるので → であるので

スライド18 (a) 正の実重根 ($\lambda > 0$) → 負の実重根 ($\lambda < 0$)
 (b) 負の実重根 ($\lambda < 0$) → 正の実重根 ($\lambda > 0$)

スライド22 項目(b)下：ノード → フォーカス

スライド30 下の数式を以下の通り修正

$$\dot{x}_i = \phi_i(\mathbf{x})^T \boldsymbol{\theta}_i \quad \phi_i(\mathbf{x})^T \in \mathbb{R}^{m_i} : \text{基底関数}$$

$$\boldsymbol{\theta}_i \in \mathbb{R}^{m_i} : \text{パラメータ (運動表現)}$$

$$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$$

スライド45 x により時間発展する → x に依存する (x は1から0に単調減少)

スライド45 左上図 ($x=1.00$ のとき) : 目標到達位置 → 初期位置

右下図 ($x=0.02$ のとき) : 初期位置 → 目標到達位置

スライド23, 24

Van der Pol振動子のベクトル場の訂正

