

60日でできる！二足歩行ロボット自作入門 正誤表

2008.3.15版

日数	ページ	場所	誤	正
8	114	本文11行目	Prt4	Port4
8	119	pen4.batの4行目	-include=C:\¥H8¥pen4¥pen4¥projects	-include=C:\¥H8¥projects¥pen4¥pen4
9	129	本文の3行目	ビット0、1、2をセットすることにより	ビット0、1をセットすることにより
9	131	コラム内の表	T/テラ/10 ⁹ G/ギガ/10 ¹²	G/ギガ/10 ⁹ T/テラ/10 ¹²
12	169	図面のキャプション	(左すね) (左もも)	(右すね) (右もも)
12	170	部品図③、④、⑤	部品⑤、⑥の穴径 $\phi 3$ 風船④の位置が⑤の隣	部品⑤、⑥の穴径 $\phi 2$ 風船④の位置が③の隣
12	170	部品図①、②	ストッパー接着位置のけがき線が無い	(DL用の図面に追加)
13	175	本文の6行目	部品③には、円形の部品⑥を貼り付けるため	部品⑤には、円形の部品⑥を貼り付けるため
22	278	部品図⑱～㉑	穴径 $\phi 3$	穴径 $\phi 2$
22	279	組立図その2	腰関節 部品⑩と⑪の間隔 49mm (部品図けがき線と不整合)	腰関節 部品⑩と⑪の間隔 50mm
27	325	本文下から2行目	($\phi 0.8$ mm)	($\phi 1.5$ mm)
29	331	コネクタ基板回路図	左右腕サーボのグルーピング 右腕: SM8, 9, 10 左腕: SM6, 7, 11	左右腕サーボのグルーピング 右腕: SM6, 7, 8 左腕: SM9, 10, 11
39	439	ソースコード	'送信」ボタンを赤にする	(本コメントは不要)
44	482	2つめのソースリスト中の上から7行目	/*RCサーボ制御信号出力スイッチON*/	/*ジャイロ制御信号出力スイッチON*/
59	593	I/Oボード回路図	R4, R5	R6, R7

