

ERRATA autorska do wydania I skryptu

M. Michałek, D. Pazderski: *Sterowanie robotów mobilnych. Laboratorium*, WPP, Poznań, 2012

2 listopada 2020

L.p.	Strona	Wiersz*	Jest	Winno być
1	38	przypis 7	rozumie się przez działanie	rozumie się działanie
2	51	2d	$S(\mathbf{q})$	$S(\mathbf{q})$
3	61	2d (wzór (2.60))	$+\Xi_m \mathbf{N}^{-1} \Omega$	$-\Xi_m \mathbf{N}^{-1} \Omega$
4	61	1d (wzór (2.61))	$+\Xi_m \mathbf{N}^{-1} \mathbf{J}^{-1} \mathbf{u}$	$-\Xi_m \mathbf{N}^{-1} \mathbf{J}^{-1} \mathbf{u}$
5	72	3d	rozwińcie lewej	rozwińcie prawej
6	89	3d (wzór (3.31))	$\frac{\Omega(s)}{U(s)}$	$\frac{\Omega(s)}{U_m(s)}$
7	89	7g (wzór (3.30))	$\frac{U(s)}{E_\Omega(s)}$	$\frac{U_m(s)}{E_\Omega(s)}$
8	91	5g (wzór (3.36))	$\omega_0 \leq \frac{2\pi f_p}{\zeta_0}$	$\omega_0 \geq \frac{2\pi f_p}{\zeta_0}$
9	91	12d	$G_Z(s)$	$G_F(s)$
10	92	przypis 7	Niewielka asymetria [...]	wynika z usterki implementacyjnej
11	96	9g	κ	κ_c
12	96	7d	$n \cdot \omega_m \max$	$n_g \cdot \omega_m \max$
13	110	1g	$n < 1$	$n_g < 1$
14	119	2g	$-\zeta \omega_n \pm \omega_n \sqrt{\zeta^2 - 1}$	$-\zeta \omega_n \pm j \omega_n \sqrt{\zeta^2 - 1}$
15	127	4g i 5g	normy uchybu	składowych uchybu
16	135	podpis pod Rys.4.5	$\mathbf{q}_0 = [0 \ -1 \ 1]^T, \bar{\mathbf{q}}_{Zd} = [0 \ 0]^T$	$\mathbf{q}_0 = [0 \ 0 \ 1]^T, \bar{\mathbf{q}}_{Zd} = [0 \ -1]^T$
17	161	tablica 6.2	ciągłość klasy C^0	odcinkami ciągły
18	176	12d	$i \geq N$	$i \leq N$
19	191	7g	(por. wzór (2.23))	(por. wzór (2.32))
20	193	9g (wzór (8.20))	$\ \mathbf{x}(t)\ \leq \ \mathbf{x}(0)\ \exp(-\xi t)$	$\ \mathbf{x}(t)\ \leq c \ \mathbf{x}(0)\ \exp(-\xi t), c > 0$
21	193	14g (wzór (8.21))	$\ \mathbf{x}(t)\ \leq \ \mathbf{x}(0)\ (1+t)^{-\xi}$	$\ \mathbf{x}(t)\ \leq c \ \mathbf{x}(0)\ (1+t)^{-\xi}, c > 0$
22	198	9g (wzór (8.48))	$k u_{d1} \text{sinc}(\tilde{e}_1) \tilde{e}_3$	$k u_{d2} \text{sinc}(\tilde{e}_1) \tilde{e}_3$

* Oznaczenia: „d” – od dołu strony, „g” – od góry strony

Aktualna errata jest dostępna na stronie: <http://etacar.put.poznan.pl/maciej.michalek/dydaktykaPage.html>