

訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて、下記の個所に誤りがありました。おわびして訂正いたします。 <https://toragi.cqpub.co.jp/tabid/928/Default.aspx> (編集部)

■ 2020年11月号

● 特集 第5章

p.66 リスト1：上から2つ目のフキダシ
「画面の…」を削除。上から 5つ目のフキダシ「SMUの変数…」は1行下を指す。

● 特集 第10章

p.97 左段↓3行目：コレクタとエミッタの間→コレクタと0Vの間

● 連載 LiDARで自己位置推定! 1万

円自律ロボット「PiBOT」

p.144 リスト2：◎のように修正

● 連載 USBマルチ測定器 Analog

Discoveryで作る私のR & Dセンタ

p.147 左段↓7行目 式(3)：次のように修正

$$g_m = \frac{\Delta I_C}{\Delta V_{BE}} = \frac{I_C}{V_T}$$
$$\approx \frac{256.8 \times 10^{-6}}{0.0258} \approx 9.95 \times 10^{-3} \dots\dots\dots (3)$$

ただし、 g_m ： V_{BE} の微小変化に対する I_C の微小

◎

```
1 ...merav2_1280x960.launch"/>
2   type="ros_lider_test03.py" output=="screen"/>
3   ster" type="tf_broadcaster.py" />
4   :type="rosjoy_robo_test03.p output=="screen"/>
```

追記箇所