Errata zum Buch

Mobile Roboter – Eine Einführung aus Sicht der Informatik

Joachim Hertzberg, Kai Lingemann, Andreas Nüchter, 1. Auflage

Ort	Korrektur
71 : 3	Der Betrag der Abweichung wird mit steigender Länge der Linien im Allgemeinen steigen, das Verhältnis zwischen Luftlinie und Summe der Einzelstrecken sollte sich aber 1 nähern, d.h. der Parameter ε_k sinkt mit zunehmendem k gegen 0.
118 : (4.15)	$\delta_i - \delta_o$ muss $\delta_i - \delta_a$ heißen.
139 : 23	$\boldsymbol{K}$ minimiert die a-posteriori-Fehlerkovarianzmatrix $\boldsymbol{\Sigma}$.
147 : 14	$\boldsymbol{\Sigma}_1 = [0.0017^2]$
181 : (5.16)	Die Normstriche bei Term (b) müssen Klammern sein. Die Umformung ist exakt, keine Ungleichheit ($\leq$).
182 : (5.21)	Hier wird nur der Rotationsterm aus (5.20) abgeleitet, nicht $\bar{E}$.
205 : 2	(relative kleine) $\rightarrow$ (relativ kleine)
219 : −14	in der in Abbildung 5.30 gezeigten Umgebung
230 : (6.13)	Eintrag Zeile 3, Spalte 2: $\sigma_{x,\theta} \rightarrow \sigma_{z,\theta}$
349 : (A.19)	$P(x \cup y) \rightarrow P(x \cap y)$
349 : (A.20)	$P(x \cup y) \rightarrow P(x \cap y)$

Format: „x : [−]y“
x bezeichnet die Seitennummer, y die Nummer der Zeile. Ein negatives y bedeutet die y-te Zeile von unten. Zahlen in runden Klammern bezeichnen Formel-Nummern.

Wir bedanken uns für aufgezeigte Fehler bei Sven Albrecht, Sven Boge, Rasmus Diederichsen, Katrin Ihler, Daniel Laubrich, Sebastian Stock, Corinna Vatterodt.