正誤表

論文名　反応拡散ダイナミクスを用いた
ロボット群のフォーメーション形成制御
著者名　野木純太郎，小西啓治，原尚之（大阪府立大学）
発表日時　2019-3-19 13:45〜14:00
学会名　2019年電子情報通信学会総合大会

本稿に誤りがございました。ここに訂正し、お詫び申し上げます。

<table>
<thead>
<tr>
<th>訂正箇所</th>
<th>誤</th>
<th>正</th>
</tr>
</thead>
<tbody>
<tr>
<td>本文左段27行目</td>
<td>( \dot{r}<em>i = {f(r_i, d_i) + g(D_u, r</em>{i-1,i,i+1})} / A_u )</td>
<td>( \dot{r}<em>i = {f(r_i, d_i) + g(r</em>{i-1,i,i+1})} / A_u )</td>
</tr>
<tr>
<td>本文左段28行目</td>
<td>( \dot{d}<em>i = {f(d_i, d_i) + g(D_v, d</em>{i-1,i,i+1})} / A_v )</td>
<td>( \dot{d}<em>i = {f(d_i, d_i) + g(d</em>{i-1,i,i+1})} / A_v )</td>
</tr>
<tr>
<td>本文左段33行目</td>
<td>( g(D, x_{i-1,i,i+1}) := D(x_{i+1} + x_{i-1} - 2r_i) / \Delta x^2 )</td>
<td>( g(r_{i-1,i,i+1}) := D_u{h_u(r_{i+1}) + h_u(r_{i-1}) - 2h_u(r_i)} / \Delta x^2 )</td>
</tr>
<tr>
<td>本文左段36行目</td>
<td>( g ) は拡散項である</td>
<td>( g_{r,d} ) は拡散項である</td>
</tr>
</tbody>
</table>