

| 頁     | 正  | 誤  |
|-------|--|--|
| P.118 |  |  |
| P.160 |  |  |
|       | <p>GPSとIMUで求められているため、機首が水平(ピッチング角がゼロ)の場合は極めて簡単である。</p>                               | <p>GPSとIMUで求められているため、極めて簡単である。</p>   |
|       | <p>図示の記号を用いて計算式を示す。機首が水平でない場合の計算式は省略する。</p>  | <p>図示の記号を用いて計算式を示す。</p>  |
|       | $b = d \sin(a + \theta), \quad X_P = X - b \sin \beta, \quad Y_P = Y + b \cos \beta$ | $b = d \sin(a + \theta), \quad X_P = X - b \sin \phi, \quad Y_P = Y + b \cos \phi$ |
| P.374 |  |  |