**Errata**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Página** | **Onde se lê** | **Deve ler-se** |
| 31 | $$ω\_{1}^{J}$$ | $$ω\_{0}^{J}$$ |
| 31 | $$ω\_{2}^{J}$$ | $$ω\_{1}^{J}$$ |
| 31 | $$∆θ\_{1}^{J}\left(k\right)$$ | $$∆θ\_{0}^{J}\left(k\right)$$ |
| 31 | $$∆θ\_{2}^{J}\left(k\right)$$ | $$∆θ\_{1}^{J}\left(k\right)$$ |
| 32 | $$ω\_{n}^{J}\left(k\right)=\left(k-1\right)∙ω\_{n}^{s}\left(k\right)-ω\_{n-1}^{s}\left(k\right)=\left[\begin{matrix}ω\_{n\_{x}}^{J}\left(k\right)\\ω\_{n\_{y}}^{J}\left(k\right)\\ω\_{n\_{z}}^{J}\left(k\right)\end{matrix}\right]$$ | $$ω\_{n}^{J}\left(k\right)=\left(k-1\right)∙ω\_{n+1}^{s}\left(k\right)-ω\_{n}^{s}\left(k\right)=\left[\begin{matrix}ω\_{n\_{x}}^{J}\left(k\right)\\ω\_{n\_{y}}^{J}\left(k\right)\\ω\_{n\_{z}}^{J}\left(k\right)\end{matrix}\right]$$ |
| 49 | Experiência 5 - Monitorização da orientação global | Experiência 5 - Monitorização das juntas 3 e 5 |
| 51 | Também na experiência 4 | Também na experiência 6 |
| 52 | Experiência 7 - Monitorização das juntas 1, 3 e 4 | Experiência 7 - Monitorização da orientação global |

Nuno Ricardo Lemos Silva

Sistema inercial diferencial para plataformas multi-corpo dinâmicas