1. 介面說明

這次專題所使用的開發環境是用Matlab來完成（Matlab軟體是由學校網站所提供下載，版本為Matlab R2021b）。本專題主要是要學習forward kinematic和inverse kinematic的公式推導並將其實作出來。簡單介紹forward kinematic和inverse kinematic，forward kinematic就是給定各軸的角度，然後計算出[n o a p]矩陣，此矩陣包括旋轉矩陣及位置向量；inverse kinematic則是給定[n o a p]矩陣回推各軸的角度，通常為多組解。關於forward kinematic和inverse kinematic的相關推導會在「數學運算說明」部分詳細說明。

程式執行只要點選project\_1.m執行即可