

07. Kinematika, inverz kinematika, Szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben



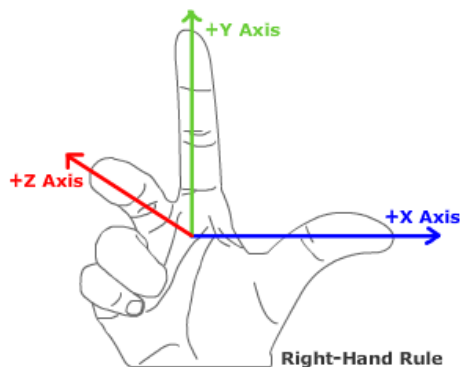
Warning

ZH2 (Roslaunch, ROS paraméter szerver. Kinematika, inverz kinematika.) és a **Kötelező program bemutatás december 6.**

Ismétlés

3D transzformációk

•



Pozíció: 3 elemű offset vektor

• **Orientáció:** 3 x 3 rotációs mátrix

• további orientáció reprezentációk: Euler-szögek, RPY, angle axis, quaternion

• **Helyzet** (pose): 4 x 4 transzformációs mátrix

• **Koordináta rendszer** (frame): null pont, 3 tengely, 3 bázis vektor, jobbkéz-szabály

• **Homogén transzformációk:** rotáció és transláció együtt

• pl. \mathbf{R} rotáció és \mathbf{v} transláció esetén: