

۱) جلسه ۳، رباتیک

۲) نواحی اولیه → ۹) اکتروی خوار → ۱۰) مایکروسافت

۱۱) زمره → ۱۲) حج

۱۳) به نواحی مایکروسافت → ۱۴) مدل

۱۵) زمره خوار → ۱۶) یاد

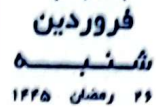
۱۷) ترتیب دارد، چون بعد از هر بخش، تحقیقات تغییر کرده و در آن بعدی

۱۸) به حل آن بپردازد

۱۹) به نواحی مایکروسافت → ۲۰) به نواحی مایکروسافت

۲۱) به نواحی مایکروسافت → ۲۲) به نواحی مایکروسافت

atan 2 → Consider sign of tan



AM ۱:۰۰
برای ریزه که صفتی صفت $S_n \rightarrow$

۱:۰۰
نوع Latex / word \rightarrow فرق پیچ و ادیت

۱:۰۰
$$\theta = \begin{bmatrix} \theta_x \\ \theta_y \\ \theta_z \end{bmatrix}$$

PM ۱:۰۰
Rodrigues Rotation formula \rightarrow در درجه تقیم یافته

۱:۰۰
Wrench

۱:۰۰
برای ریزه \rightarrow ماتریس
مکان حرکت

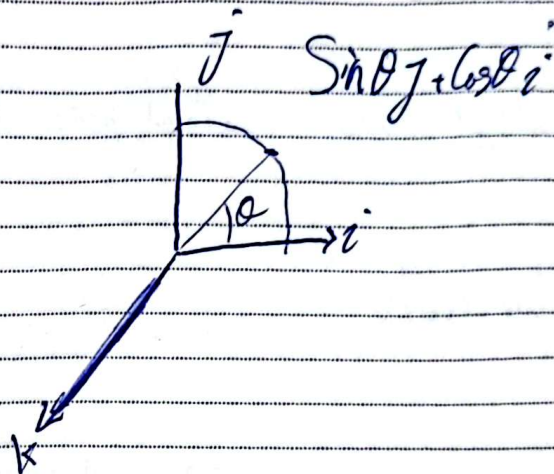
۱:۰۰
صفت \rightarrow کنترل ۳ و ۲ و ۱

۱:۰۰
پیچ \rightarrow کنترل حرکت زانو

ترکیب مدی و ریاضی → چهارگان

مفهوم عدد موهومی →

Hamilton → $i^2 = -1$
تکر کرده



1. Real + 3. Imaginary

1 AM

Euler

Screw

[دران]

2 PM