

```
prueba_euler.mlx × +
/MATLAB Drive/Prueba Euler/prueba_euler.mlx


$$R_{xyz} = R_x R_y R_z$$


31 % Si quisieras formar el vector euler a partir de cada variable de rotación, puedes usar
32 % euler = [phi;theta;psi];
33
34 % Abre la función y editála
35 Rxyz = euler2rotMat(euler,"XYZ");
36 Rxyz=round(Rxyz,3)

Rxyz = 3×3
    1    2    3
    1  0.3540 -0.6120  0.7070
    2  0.9270  0.1270 -0.3540
    3  0.1270  0.7800  0.6120

37
38 R= round(R,3);
39
40 % Si el resultado de lo siguiente es una matriz 3x3 con valores lógicos 1,
41 % completaste correctamente la tarea.
42 R == Rxyz

ans = 3x3 logical array
    1    1    1
    1    1    1
    1    1    1
```

