2. 超過反三角函數定義域，可用unwrap指令調整資料點。

3. 不改變，尤拉角為以描述旋轉順序的不正交三軸旋轉，與正交座標系統在定義上即無關。

4. Gimbal lock為當第二旋轉角轉至第一和第三軸平行時，失去一個自由度之現象。Dcm2angle將第一三軸之旋轉角度相加，視其為先後繞兩軸之旋轉。

5. 當接近gimbal lock時計算即出現問題造成誤差，在計算角速度與角加速度時因微分而使鄰近點出現誤差。