Eulerwiegen-Python-Datei

Ecradle.py

Klasse euler mit Funktionen

getBmat

calc\_or

calc\_orient

calc\_euler

calc\_rotmat

angles

Der Aufbau ist analog zur UNIDASschen Eulerwiegensoftware.

Als erstes muss anhand zweier Reflexe, deren Winkel psi, chi und omega man kennt, die Orientierungsmatrix gefunden werden:

ec.calc\_or([-1,2,0],[1,0,1],[psi1, chi1, om1], [psi2, chi2, om2], Sample)

Sample bedeutet das Sample device aus der neuen PUMA-Steuerung.

Implementation: im lib-Verzeichnis muss die ecradle.py Datei stehen; im Setups-Verzeichnis habe ich die Datei pumy.py um das Eulerwiegen-Device ec erweitert. In der Datei sampletable.py habe ich das Eulerwiegen-Device erstellt (mit den Achsen psi, echi und ephi: by the way: Warum heißt ephi ephi und nicht eom???).

Jeweils die richtigen includes müssen gesetzt werden.