

---

# TMULT

## Table of Contents

Calling Syntax .....	1
I/O Variables .....	1
Example .....	1
Hypothesis .....	1
Limitations .....	1
Version Control .....	2
Group Members .....	2
Function .....	2
Validity .....	2
Output Data .....	2

Multiplica duas matrizes de transformação homogênea entre si

## Calling Syntax

```
crela = tmult(brela,crelb)
```

## I/O Variables

IN Double Matrix **brela**: *B relative to A* Homogeneous Transformation Matrix 4x4

IN Double Matrix **crelb**: *C relative to B* Homogeneous Transformation Matrix 4x4

OU Double Matrix **crela**: *C relative to A* Homogeneous Transformation Matrix 4x4

## Example

```
brela = [0 -1 0 3; 1 0 0 0; 0 0 1 2; 0 0 0 1]
crelb = [0.866 -.5 0 2; 0.5 0.866 0 2; 0 0 1 0; 0 0 0 1]
crela = tmult(brela,crelb)
```

## Hypothesis

RRR planar robot.

## Limitations

As matrizes de transformação homogênea precisam seguir a sintaxe de classe e não tem validade para qualquer configuração de robô.

# Version Control

1.0; Grupo 04; 2025/03/18 ; First issue.

## Group Members

- Guilherme Fortunato Miranda

13683786

- João Pedro Dionizio Calazans

13673086

## Function

```
function crela = tmult(brela,crelb)
```

## Validity

Not apply

## Output Data

```
    crela = brela*crelb;
```

```
end
```

```
crela =
```

```
   -0.5000   -0.8660         0     1.0000
    0.8660   -0.5000         0     2.0000
         0         0     1.0000     2.0000
         0         0         0     1.0000
```

*Published with MATLAB® R2024b*