

Trayectorias en el espacio de la tareas. Orientación

- Interpolador lineal
- Pero....:
 - No se puede interpolar las matrices MTH

- Se pueden interpolar los ángulos de Euler



$$\left\{ \begin{array}{l} \phi(t) = (\phi_f - \phi_i) \frac{t - t_i}{t_f - t_i} + \phi_i \\ \theta(t) = (\theta_f - \theta_i) \frac{t - t_i}{t_f - t_i} + \theta_i \\ \psi(t) = (\psi_f - \psi_i) \frac{t - t_i}{t_f - t_i} + \psi_i \end{array} \right.$$

- Se puede interpolar el par de rotación (y de él los cuaternios)



$$\theta(t) = \theta \frac{t - t_i}{t_f - t_i}$$