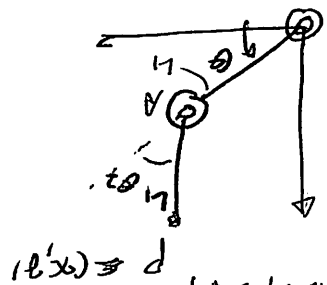


$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = J^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

↑ 軸長  
↓ 軸長  
↓ 軸長

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$



# 先座位置の計

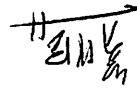
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$\phi$   
 $S_{\theta_1}$   
 $C_{\theta_1}$

$$\begin{bmatrix} -L_1 S \theta_1 - L_2 S (\theta_1 + \theta_2) - L_2 S \theta_1 + \theta_2 \\ L_1 C \theta_1 + L_2 C (\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -L_1 S \theta_1 - L_2 S (\theta_1 + \theta_2) - L_2 S \theta_1 + \theta_2 \\ L_1 C \theta_1 + L_2 C (\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial \theta_1} & \frac{\partial x}{\partial \theta_2} \\ \frac{\partial y}{\partial \theta_1} & \frac{\partial y}{\partial \theta_2} \end{bmatrix}$$

↑ 軸長



Dec/9/2019 (A)

2本目 概論

$$\begin{bmatrix} 0.1 + 0.2 \theta_1 \\ 0.1 + 0.2 \theta_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1 + 0.2 \theta_1 \\ 0.1 + 0.2 \theta_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0.1 + 0.2 \theta_1 \\ 0.1 + 0.2 \theta_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1 + 0.2 \theta_1 \\ 0.1 + 0.2 \theta_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$x: 0.1m/s$   
 $y: -0.2m/s$