* パラメータ設定
  + 牽引ユニットの位置を設定
  + 牽引ユニット2にずれを追加する
  + フォロワと牽引点間のワイヤ長さ
* 各牽引ユニットのワイヤ長さ
  + 牽引ユニットの設置誤差がない場合はXp=xp, Yp=yp, Zp=zpとなることを利用
  + ypは任意に与える(例：[1,1]m, [2,2]m地点など)
  + 以下のことを利用してZpの値を設定する
    - フォロワの位置
    - Zpとzpは同じ値になる
    - フォロワと牽引点の間のワイヤは一直線上になる
  + Xp, Yp, Zpの値と逆運動学を用いて、各牽引ユニットのワイヤ長さを求める
* 関数
  + 順運動学(x方向のみ)
  + 逆運動学(l1, l2)
  + z軸周りの回転行列の式を掛ける
  + [i, i]m地点でzpの値、各牽引ユニットのワイヤ長さl1,l2の長さを計算する式
  + 4次方程式の解を求める＆解を一意に決める
* プログラムの流れ
  + 牽引点の位置(Xp, Yp)を(i,i)i=1,2,・・・25を与える
  + 回転行列を用いて、牽引点をz軸周りにθだけ回転させる
  + その時の、XpとYpを求める
  + ｃｓｖファイルに保存
  + 牽引点の位置(Xp, Yp)を(i,i)i=1,2,・・・25、フォロワと牽引点のワイヤ長さ(lf)を用いて、Zpを求める四次方程式を解く
  + 解が4つでるが、2つは負の解、1つは条件をみたさないので解が一意に決まり、一つの解が出る(Zp)。
  + Z軸周りに回転させることで、誤差が生じた場合の牽引点の位置を求める
  + いらない？？？
    - 牽引ユニットの位置(U1, U2)、牽引点の位置(Xp, Yp, Zp)、逆運動学を利用して、ワイヤ長さ(l1, l2)を求める
* プログラムの流れ
  + 誤差を決める(Δx, Δy)
  + を決める(1～25)
  + ,を求める()
  + ,からθを求める
  + 時計回りにθだけ回転させる
  + を求める(順運動学、、)
  + 反時計回りにθだけ牽引点()を回転させる
  + ()を求め、その点と垂直線を引く