

Robotica Medica

Esercitazioni: Inversione della cinematica differenziale

Filippo Arrichiello e Paolo Di Lillo

Università di Cassino e Lazio Meridionale

f.arrichiello, pa.dilillo@unicas.it

<http://webuser.unicas.it/lai/robotica>

webuser.unicas.it/arrichiello

www.paolodilillo.wordpress.com

Anno Accademico 2022/2023

Esercizio 2 I

Facendo riferimento all'esercitazione precedente, si retroazioni l'orientamento facendo ricorso ai quaternioni

Si suggerisce di scrivere dapprima le funzioni che consentono la trasformazione fra le diverse rappresentazioni dell'orientamento (Angoli di Eulero, quaternione, matrice di rotazione)

Una possibile implementazione è disponibile nel file `soluzione04.zip`