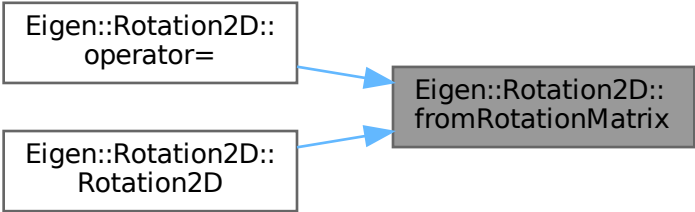


Eigen::Rotation2D::
operator=

Eigen::Rotation2D::
Rotation2D

Eigen::Rotation2D::
fromRotationMatrix



```
graph LR; A[Eigen::Rotation2D::operator=] --> C[Eigen::Rotation2D::fromRotationMatrix]; B[Eigen::Rotation2D::Rotation2D] --> C;
```