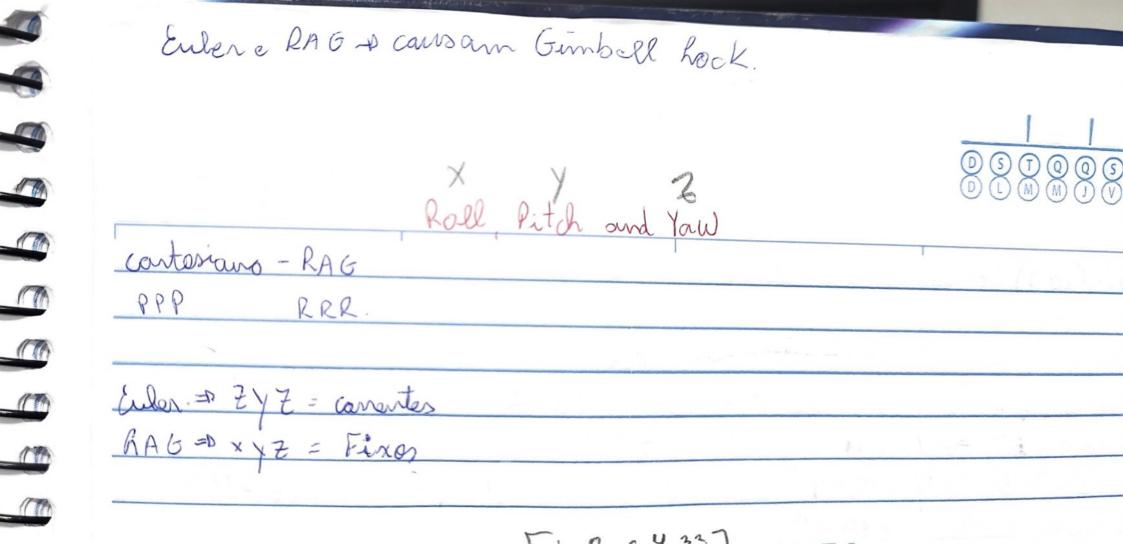
V= 7 = 8,21 (00/31,56) Vin B bosy Voind= 4 N(21,8):

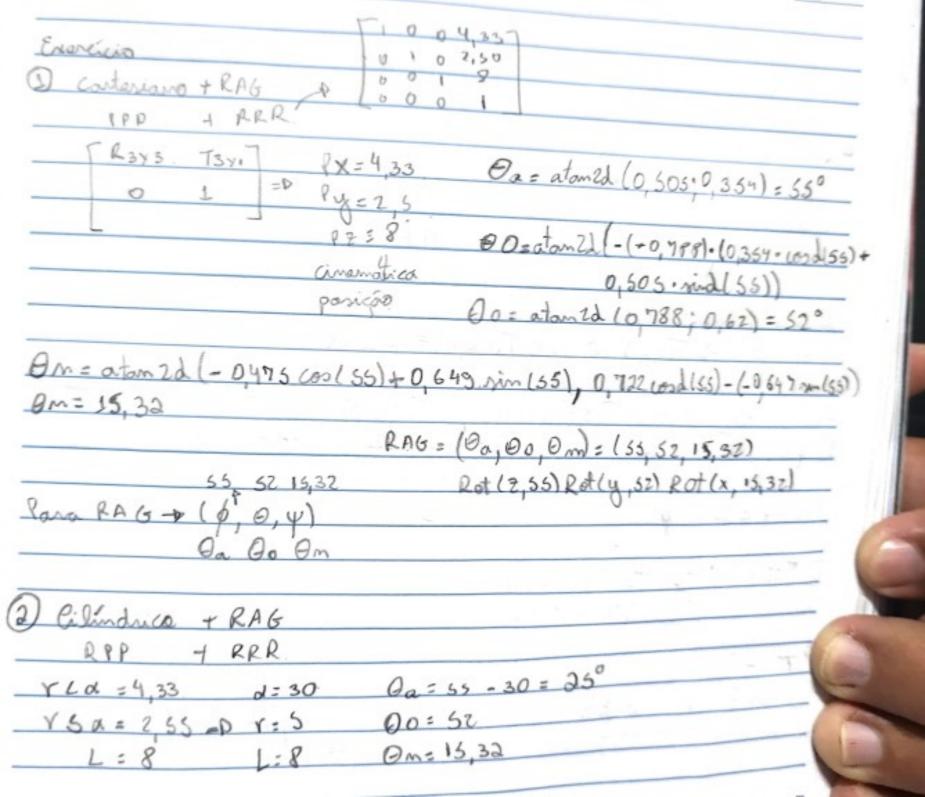
M

9

Robetica - Introdução a cinemática do orientação Angulos do Eular a RA
E Annewsa de moturges de transformação
TE =D TR TH TE = TO TE
20 para punho sonto
(TR) TR TH TE (TE) = (TR) TP TE (TE)
R R W P E TH = TU TP TE TH

ouvetigo o 3 Leltinos guntas (Purito),

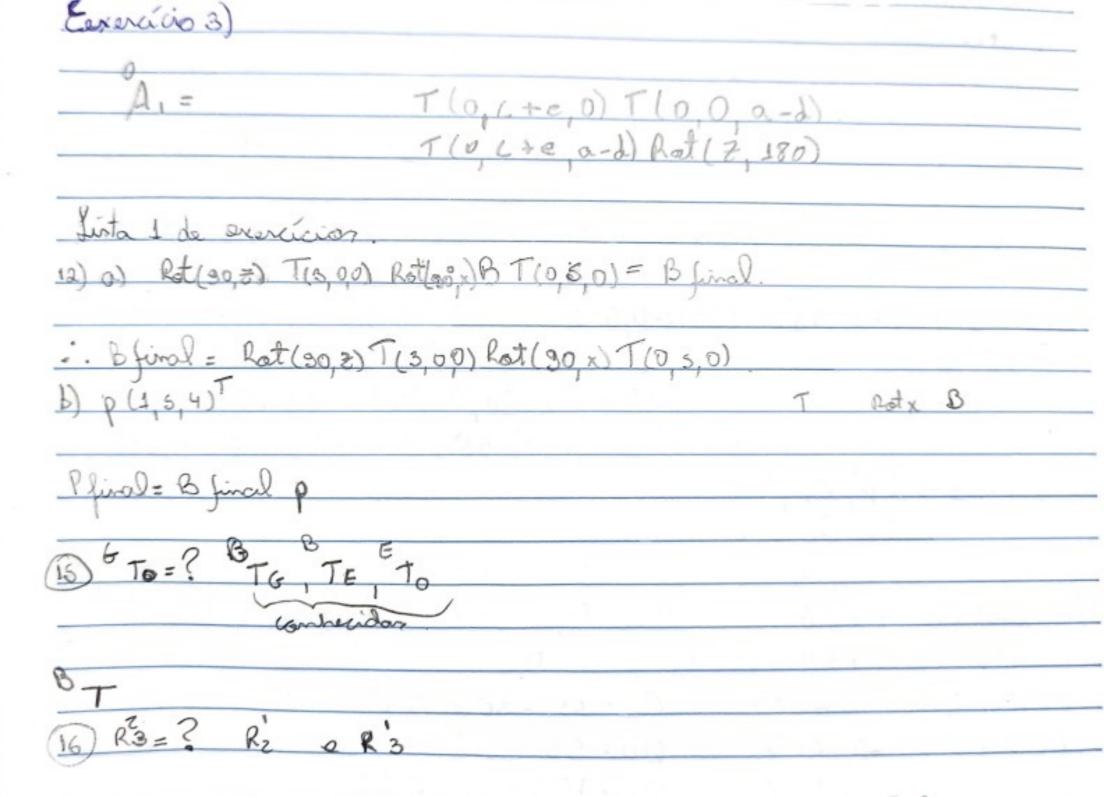




Secair no prossa, não precisa subtrair Exercício a) (mudou p/ exercico ouler) Eslárico - Ewler. 0= a tom 2d (+ 11- (0,766)2 . 076) ropoy =7 =0 V=3,110 d = atardd (-0, 22, -0, 604) = -160 B=10,77 y-otan 2d (-0, 99, -(0,611) =-1620

0

Exercício 3



Lista al En fige P.23 aul 3 (da = atam 2d (my, mx) = atom 2d (0,369; 0,527)=350 On= ator 2d ((- ay cos(Ba) + ax sin(On) Oycos (Da) - Ox sin (Da) Do=atan2d(-mz; (mx. Lord (Ga) + my rim (Oal) = Am = atan 2d ((-0,433 cos(350) + 0,628 pin (35); 0,813 cos (35) +0 = 1 0 = atom 7 d lo 766° (0,527 (A) d (35) + 0,363 rind (35) = 50° (2) Carteriano - Eules Euler 0= attan2 (= VI- ×332 , ×33) Q=atan2 (= 123 + 13) 0= atom 2d 1-0,643 0,633) = 0=50 Ø= atom ld (0,439; 0,628)=0 Ø= 350 4= otan 2d (0-0,574) =0 (4=00

10 30°, 40°, 50° Bfinal = Retx,45 Retz,60T (0,0,3). B. T(0,6,0). Rotm,60. Band: Rot, 45 Rot, 60 T(0,0,3) B. T (0,6,0) Rot m, 60 6 = 3,1375 3,214.0035 Jandaia

Sogboner &, O, 4 888888 Vales I., juntos - na prosen (5) a) Brown = Potrys Rotz, co T10,0,30 B. Tro, a, o) Rotm, 60 8 meres - Rot x, 450 Rot 2, 60 T(0,0,3) B T(0,6,0) Pot 1,60 grando on saltemon acron Dance plananto Cinemitico top interceptam our & gorto Cinematrica inversa Cinematrica inversa de orientação La posición Ruta 2 6,0439 30) Eulen (30, 40, 50) = 0, 90 56 0, 26 33 0, 3214 0,4974 0,760 an=32,73 267,26 Do= 244 480 153,5 Da = 82,26 212,7 26 - Lyerne de 0-6 tamounto dos sinks 26 = dist da junto 5 a le

Caro. L. dorocople