

24.3 Кинематические уравнения Эйлера

30 августа 2025 г. 13:23

$$\begin{cases} \omega_x = \dot{\psi} \sin \theta \cdot \sin \varphi + \dot{\theta} \cdot \cos \varphi \\ \omega_y = \dot{\psi} \sin \theta \cdot \cos \varphi - \dot{\theta} \cdot \sin \varphi \\ \omega_z = \dot{\varphi} + \dot{\psi} \cdot \cos \theta \end{cases}$$