



Grundlagen der Robotik

Übungsblatt 4

Aufgabe 1

Erstellen Sie eine Rotationsmatrix, die folgendes beinhaltet:

1. Eine Drehung um 90° um die x-Achse,
2. eine Drehung um 90° um die y-Achse,

Transformieren Sie damit den Vektor $(0, 3, 0, 1)^T$ und stellen Sie das in einer Skizze dar!

Aufgabe 2

a) Ein Körper wird zunächst um 90° um die z-Achse gedreht und anschließend um 15 mm in Richtung der x-Achse verschoben. Bestimmen Sie die Transformationsmatrix dazu.

b) Nun soll der Körper zunächst um den Vektor \vec{p} verschoben werden und anschließend um 90° um die z-Achse gedreht werden. Wie muss \vec{p} gewählt werden, damit die gleiche Gesamttransformation entsteht wie unter a).

Tipp: Setzen Sie die Matrizenprodukte gleich; zwei Matrizen sind dann gleich, wenn sie in allen Elementen übereinstimmen.

c) Versuchen Sie nun einen Vektor \vec{p} zu bestimmen, der mit einer anschließenden Rotation um -90° um die x-Achse zur gleichen Gesamttransformation führt.

Aufgabe 3 Eine homogene Matrix kann wie folgt geschrieben werden:

$$T = \begin{pmatrix} n_x & o_x & a_x & p_x \\ n_y & o_y & a_y & p_y \\ n_z & o_z & a_z & p_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

Die Spalten-Vektoren $\vec{n}, \vec{o}, \vec{a}$ sind orthogonal:

$$\vec{n} \times \vec{o} = \vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$$

$$\vec{a} \times \vec{n} = \vec{o} = (o_x, o_y, o_z)$$

$$\vec{o} \times \vec{a} = \vec{n} = (n_x, n_y, n_z)$$

Prüfen Sie das am Beispiel der Matrix, die eine Rotation um 90° um die y-Achse beschreibt, nach.

Das Vektorprodukt zweier Vektoren kann wie folgt berechnet werden:

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_y b_z - a_z b_y, a_z b_x - a_x b_z, a_x b_y - a_y b_z)$$

Aufgabe 4

- a) Bilden Sie die inverse Matrix zu der Transformationsmatrix aus Aufg. 1.
- b) Weisen Sie nach, dass die beiden Matrizen wirklich invers sind.
- c) Benutzen Sie die inverse Matrix, um den Ergebnisvektor aus Aufgabe 1 wieder zurück zu transformieren auf seinen ursprünglichen Wert.