

Tutorium 5

| | |
|----------|-------------|
| Tags | |
| Erstellt | @18/11/2024 |

$$T_{Welt \leftarrow H}$$
$$\begin{matrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -0.5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{matrix}$$

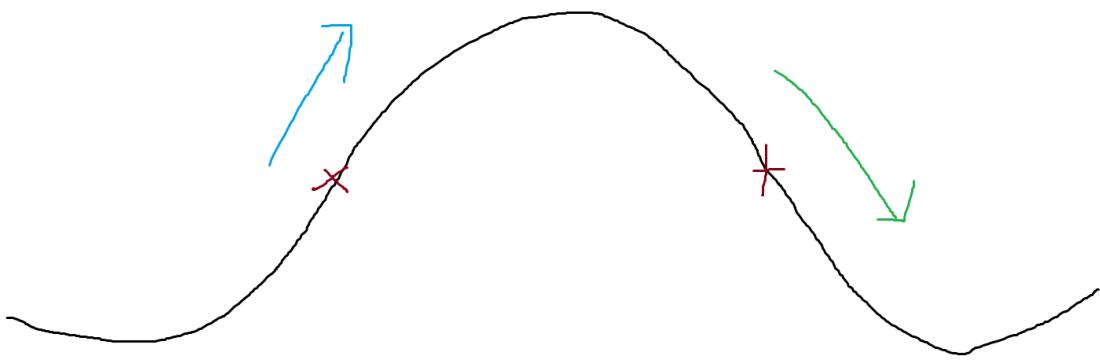
$$T_{Welt \leftarrow B}$$
$$\begin{matrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 0 & -0.5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{matrix}$$

$$T_{B \leftarrow H}$$
$$\begin{matrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{matrix}$$

Beispielfrage Inertialsensor

- Wo ist anfangs oben?
 - x ist die ganze Zeit oben, y zeigt nach hinten und z nach rechts
- Konstante Beschleunigung in -y Richtung, danach ungefähr Beschleunigung 0, also gleichbleibende Geschwindigkeit
- keine Drehung

es geht weiter...



- fahren eines Hügels: Es gibt zwei Wendepunkte, beim auffahren auf den Hügel wird abgebremst und beim herunterfahren wieder beschleunigt

letztes Bild



BILDER AUS GALERIE EINFÜGEN