Лабораторная работа № 3 "Исследование матричной модели робота в среде MATLAB-SIMULINK"

1. Назовите основные принципы и алгоритмы преобразования координат.
2. Какие существуют методы реализации прямого и обратного преобразования координат.
3. Назовите преимущества и недостатк матричного подхода к реализации систем управления промышленных роботв.
4. Поясните как работает вид движения CIRC, как осуществляется его программирование в SmartPad.
5. Что означает Spline перемещение в SmartPad.