Практическая работа №3. Моделирование приводного устройства робота-манипулятора в среде MATLAB-SIMULINK

1. Охарактеризуйте каждый элемент библиотеки в матлабе по моделированию робототехнических устройств.
2. Нужно ли владеть языком программирования для правильно моделирования роботов в матлабе?
3. Как выполнить однородные преобразования координат в матлабе применительно к роботам?
4. Как в матлабе задать положение и ориентацию звеньев манипулятора?
5. Какие специальные системы координат можно применять в матлабе?