

## 최신 소식



## 로보틱스랩 버전 1.12.0 릴리즈

RoboticsLab 버전 1.12.0 이 릴리즈 되었습니다. 여러가지 함수와 기능이 추가 되었습니다. 보다 자세한 사항은 RoboticsLab 웹페이지에서 확인하실 수 있습니다.

(Uninstall 후 Install 할 수 있으며 기존 라이선스 사용 가능합니다. 자세한 사항은 [여기를](#) 클릭하세요.)

[[RoboticsLab 웹페이지 바로가기](#)]

[[RoboticsLab v1.12.0 다운로드](#)]

## 알레그로 핸드 버전 2.0 출시



Allegro Hand 버전 2.0 이 출시 되었습니다. 전체적인 디자인이 개선 되었으며, 높이는 78.8mm에서 54.8mm로 24mm 축소 되었고 무게 또한 1143.8g에서 1084.8g으로 59g 감소 하였으며 내부 배선이 대폭 감소하였습니다.

알레그로 핸드 위키페이지가 리뉴얼 되었습니다. 알레그로 핸드에 대한 최신 정보와 다양한 콘텐츠를 만나보세요.

## Allegro Hand (Redirected from Main Page)

Welcome to the new Allegro Hand's site!  
Explore the content using the navigation bar, the links below and the search bar to the left.  
Please leave any questions or comments at the bottom of this page.

## Allegro Hand is a low-cost and highly adaptive robotic hand.

With four fingers and sixteen independent current-controlled joints,  
it's the perfect platform for grasp and manipulation research.

[Learn more](#)

SimLab's Allegro Hand v2.0 will be released this February!  
The new version embodies some great new improvements in technology and design. This hand is more reliable, easier to use and overall better looking!  
Please email Alex [alexaspach@simlab.co.kr] with any questions.



[바로가기»](#)

## 전시회 소식

## ICRA 2013



## ICRA 2013

2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation  
Karlsruhe, May 6 - 10, 2013

5월 6일부터 5월 10일까지 독일에서 ICRA 2013 전시회가 열립니다. 관심있는 분들의 많은 참여 부탁드립니다.

## 유용한 정보

## 로보틱스랩, 이럴땐 이렇게 하세요!

Q. rMath의 회전 행렬인 Rotation을 오일러각으로 변환할 수 있나요?

A. Rotation의 GetEulerAngle(...) 함수를 사용하면 됩니다.

```
void Rotation::GetEulerAngle ( double & roll,
                             double & pitch,
                             double & yaw,
                             EULERANGLEMODE mode = ZYX
                             )
```

get the euler angles corresponding to the rotation matrix by roll(z)-pitch(y)-yaw(x)

## Parameters:

*roll* angle of rotation about z-axis  
*pitch* angle of rotation about y-axis  
*yaw* angle of rotation about x-axis  
*mode* euler-angle mode

(참고로, 네번째 파라미터 mode로 변환 순서를 받는데 현재 RoboticsLab 버전인 1.12 기준으로 ZYZ만 지원 합니다.)

오일러각을 Rotation으로 변환 하시려면 Rotation의 생성자 또는 Set(...) 함수를 활용 하시면 됩니다.

## 1. 생성자 활용

```
Rotation::Rotation ( const double & roll,
                    const double & pitch,
                    const double & yaw,
                    EULERANGLEMODE mode = ZYX
                    )
```

construct the rotation matrix by roll(z)-pitch(y)-yaw(x)

## Parameters:

*roll* angle of rotation about z-axis  
*pitch* angle of rotation about y-axis  
*yaw* angle of rotation about x-axis  
*mode* euler-angle mode

Rotation을 생성할 때 roll, pitch, yaw와 함께 현재 지원되는 변환인 ZYZ를 넘겨 주시면 Rotation이 생성 됩니다.

## 2. Set 함수 사용

```
void Rotation::Set ( const double & roll,
                   const double & pitch,
                   const double & yaw,
                   EULERANGLEMODE mode = ZYX
                   )
```

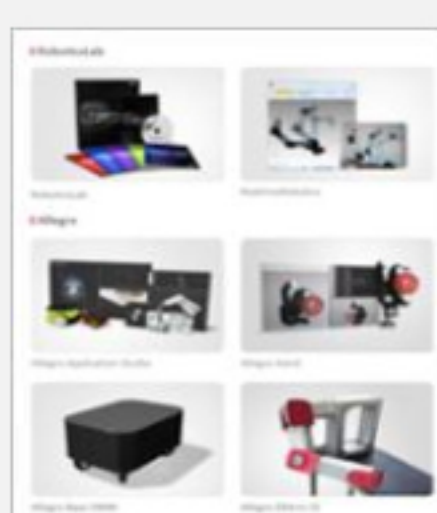
set the rotation matrix by roll(z)-pitch(y)-yaw(x)

## Parameters:

*roll* angle of rotation about z-axis  
*pitch* angle of rotation about y-axis  
*yaw* angle of rotation about x-axis  
*mode* euler-angle mode

함수 파라미터로 roll, pitch, yaw와 함께 현재 지원되는 변환인 ZYZ를 넘겨 주시면 됩니다.

## 심랩 웹페이지



심랩 웹페이지에서 보다 다양한 정보와 콘텐츠를 만나보세요.

[심랩 웹페이지 바로가기»](#)

## 로보틱스랩 튜토리얼



로보틱스랩에 관한 튜토리얼과 유용한 정보를 보실 수 있습니다.

[바로가기»](#)

## 로보틱스랩 카페



로보틱스랩 유저를 위한 자유로운 공간입니다.

[바로가기»](#)

## 로보틱스랩 평가판



로보틱스랩 평가판을 다운 받아 보세요.

[로보틱스랩 다운받기»](#)

## 로보틱스랩 킷 메뉴

구매 상담 문의  
TEL: 02-3471-2014

[자주하는 질문»](#)

[다운로드 센터»](#)

[오시는 길»](#)