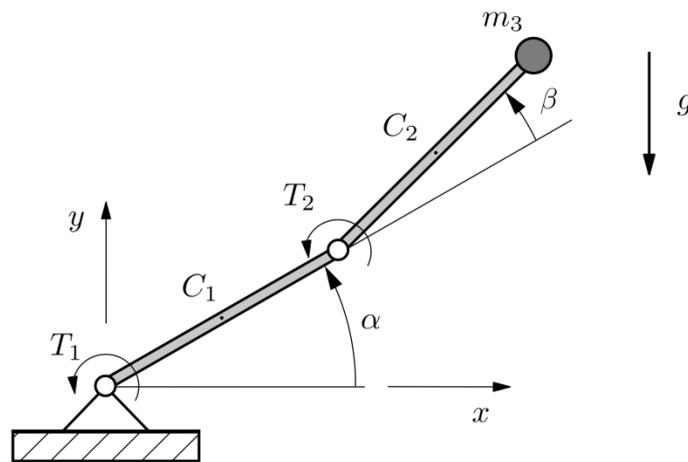


Mehrkörpersystem mit Baumstruktur

Der skizzierte ebene Roboterarm mit zwei Freiheitsgraden ist ein typisches Beispiel für ein Mehrkörpersystem mit Baumstruktur. Der Roboterarm besteht aus zwei Armen mit Schwerpunkten C_i , mit $i = 1, 2$, und einer Last m_3 die als Punktmasse modelliert wird. Die Arme haben Länge l_i , Schwerpunktslage s_i , Masse m_i und Trägheitsmoment I_{zi} . Elastische Verformungen der Bauteile werden vernachlässigt. Der Roboterarm wird durch zwei Motoren angetrieben, welche die Momente T_i erzeugen.



- Stellen Sie die Bewegungsgleichungen des starren Roboterarms auf. Verwenden Sie dazu die MATLAB Symbolic Toolbox.
- Untersuchen Sie das dynamische Verhalten des nicht angetriebenen Roboterarms unter Schwerkräfteinfluss. Führen Sie dazu mit den gegebenen Parametern und Anfangsbedingungen eine Simulation in MATLAB durch.

Parameter

$$l_1 = l_2 = 1 \text{ m}, \quad s_1 = s_2 = 0.5 \text{ m}$$

$$m_1 = m_2 = 6.875 \text{ kg}, \quad I_1 = I_2 = 0.574 \text{ kg/m}^3$$

$$m_3 = 6 \text{ kg}$$

Anfangsbedingungen

$$\alpha_0 = 30^\circ, \quad \beta_0 = 15^\circ, \quad \dot{\alpha}_0 = \dot{\beta}_0 = 0^\circ/\text{s}$$