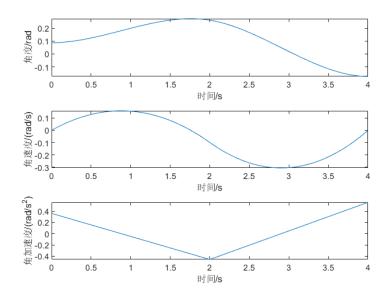
```
clc, clear, clf;
% 首先计算路径
ts = 0;
t1 = 2; t2 = 2;
tv = t1;
tf = t1+t2;
theta_s = 5 * pi/180;
theta_v = 15 * pi/180;
theta_f = -10 * pi/180;
P = [
                                          % 起始时刻的位置
   1
                       0 0 0
     ts ts^2
                ts^3
   0
          2*ts
                3*ts^2 0 0 0
                                    0
                                          % 起始时刻速度
   1
     tv tv^2
                tv^3
                       0 0 0
                                   0
                                          % 中间时刻的位置
   0 0
                       1 tv tv^2 tv^3 % 中间时刻的位置
          0
   0 1 2*tv
                3*tv^2 0 -1 -2*tv -3*tv^2 % 中间时刻的速度相同
   0 0 2
                6*tv
                       0 0 -2
                                   -6*tv % 中间时刻加速度相同
                       1 tf tf^2
                                    tf^3 % 结束时刻的位置
   0 0 0
                0
                       0 1
                              2*tf 3*tf^2 % 结束时刻的速度
   0
      0 0
                0
];
T = [
            % 起始时刻的位置
   theta_s
            % 起始时刻速度
   theta_v% 中间时刻的位置theta_v% 中间时刻的位置
            % 中间时刻的速度相同
   0
            % 中间时刻加速度相同
   theta_f % 结束时刻的位置
            % 结束时刻的速度
];
A = P \setminus T;
f1 = @(x) A(1) + A(2)*x + A(3)*x.^2 + A(4)*x.^3;
df1 = @(x) A(2) + 2*A(3)*x + 3*A(4)*x.^2;
ddf1 = @(x) 2*A(3) + 6*A(4)*x;
f2 = Q(x) A(5) + A(6)*x + A(7)*x.^2 + A(8)*x.^3;
df2 = @(x) A(6) + 2*A(7)*x + 3*A(8)*x.^2;
ddf2 = @(x) 2*A(7) + 6*A(8)*x;
t1 = 0:0.01:tv;
t2 = tv:0.01:tf;
tt = [t1, t2];
y1 = f1(t1); y2 = f2(t2); yy = [y1, y2];
dy1 = df1(t1); dy2 = df2(t2); dyy = [dy1, dy2];
ddy1 = ddf1(t1); ddy2 = ddf2(t2); ddyy = [ddy1, ddy2];
figure(1)
subplot(3, 1, 1)
```

```
plot(tt, yy)
xlabel("时间/s");ylabel("角度/rad")
subplot(3, 1, 2)
plot(tt, dyy)
xlabel("时间/s");ylabel("角速度/(rad/s)")
subplot(3, 1, 3)
plot(tt, ddyy)
xlabel("时间/s");ylabel("角加速度/(rad/s^2)")
```



若两个关节均按照上述运动

 $\mathfrak{P}_1 = 10 \text{kg}, m_2 = 5 \text{kg}, L_1 = 0.5 \text{m}, L_2 = 0.4 \text{m}$

```
m1 = 10;

m2 = 5;

l1 = 0.5;

l2 = 0.4;

tao1 = m2*l2^2*(ddyy+ddyy) + m2*l1*l2*cos(yy).*(2*ddyy+ddyy) +

(m1+m2)*l1^2*ddyy - m2*l1*l2*sin(yy).*dyy.^2 - 2*m2*l1*l2*sin(yy).*dyy.*dyy +

m2*l2*9.8*cos(yy+yy) + (m1+m2)*l1*9.8*cos(yy);

tao2 = m2*l1*l2*cos(yy).*ddyy + m2*l1*l2*sin(yy).*dyy.^2 + m2*l2*9.8*cos(yy+yy)

+ m2*l2*l2*(ddyy+ddyy);

figure(2)

subplot(2, 1, 1)

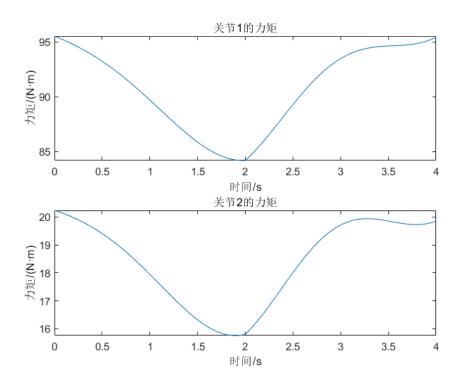
plot(tt, tao1)

title("关节1的力矩")

xlabel("时间/s");ylabel("力矩/(N·m)")

subplot(2,1,2)
```

```
plot(tt, tao2)
title("关节 2 的力矩")
xlabel("时间/s");ylabel("力矩/(N·m)")
```



力矩的最大值

[maxtao1, idx1] = max(tao1)

maxtao1 = 95.5242idx1 = 1

yy(idx1)

ans = 0.0873

[maxtao2, idx2] = max(tao2)

maxtao2 = 20.2368idx2 = 1

yy(idx2)

ans = 0.0873

由此可见,力矩最大处在 $t=0,\theta=5$ °时,此时加速度最大,关节 1 的最大力矩为95.5242N·m,关节 2 的最大力矩为20.2368N·m