```
ln[11] = eq2 = L^2 * m (3/2 * (a'[t])^2 + (b'[t])^2 +
                                                                             (1/2) * (c'[t])^2 + 2 * a'[t] * b'[t] * Cos[b[t] - a[t]] +
                                                                            a'[t] * c'[t] * Cos[c[t] - a[t]] + b'[t] * c'[t] * Cos[c[t] - b[t]]) -
                                                   m * L * g * (3 * (1 - Cos[a[t]]) + 2 * (1 - Cos[b[t]]) + (1 - Cos[c[t]]))
Out[11]= -gLm(1+3(1-Cos[a[t])) + 2(1-Cos[b[t])) - Cos[c[t]) +
                                          L^2 m \left(\frac{3}{2} a'[t]^2 + 2 \cos[a[t] - b[t]] a'[t] b'[t] + b'[t]^2 + \frac{3}{2} a'[t] a'[t] a'[t] a'[t] b'[t] + \frac{3}{2} a'[t] a'[
                                                                   Cos[a[t] - c[t]] a'[t] c'[t] + Cos[b[t] - c[t]] b'[t] c'[t] + \frac{1}{2} c'[t]<sup>2</sup>
  In[12]:= eaf2 = D[eq2, a[t]]
                                     ea2 = D[eq2, a'[t]]
Out[12] = -3 g Lm Sin[a[t]] + L^2 m (-2 Sin[a[t] - b[t]) a'[t] b'[t] - Sin[a[t] - c[t]) a'[t] c'[t])
Out[13]= L^2 m (3 a'[t] + 2 Cos[a[t] - b[t]] b'[t] + Cos[a[t] - c[t]] c'[t])
  ln[14]:= ebf2 = D[eq2, b[t]]
                                     eb2 = D[eq2, b'[t]]
Out[14] = -2 g Lm Sin[b[t]] + L^{2} m (2 Sin[a[t] - b[t]) a'[t] b'[t] - Sin[b[t] - c[t]) b'[t] c'[t])
Out[15]= L^2 m (2 Cos[a[t] - b[t]) a'[t] + 2 b'[t] + Cos[b[t] - c[t]) c'[t])
  In[16]:= ecf2 = D[eq2, c[t]]
                                    ec2 = D[eq2, c'[t]]
 \text{Out} [16] = -g \ L \ m \ Sin[c[t]] + L^2 \ m \ (Sin[a[t] - c[t]] \ a'[t] \ c'[t] + Sin[b[t] - c[t]] \ b'[t] \ c'[t]) 
Out[17]= L^2 m (Cos[a[t] - c[t]) a'[t] + Cos[b[t] - c[t]] b'[t] + c'[t])
  In[18]:= eat2 = D[ea2, t]
Out[18] = L^2 m (-2 Sin[a[t] - b[t]) (a'[t] - b'[t]) b'[t] - Sin[a[t] - c[t]) (a'[t] - c'[t]) c'[t] + C[t] + C[t
                                                            3 a''[t] + 2 Cos[a[t] - b[t]] b''[t] + Cos[a[t] - c[t]] c''[t]
  ln[19]:= ebt2 = D[eb2, t]
 \text{Out} [19] = \ L^2 \ m \ (-2 \ Sin[a[t] - b[t]] \ a'[t] \ (a'[t] - b'[t]) \ - \ Sin[b[t] - c[t]] \ (b'[t] - c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ + \ c'[t] \ (a'[t] - b'[t]) \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]) \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]] \ c'[t] \ - \ c'[t]] \ c'[t] \ + \ c'[t] \ - \ c'[t]] \ c'[t]] \ c'[t] \ - \ c'[t]] \ c'[t]] \ c'[t]] \ c'[t] \ - \ c'[t]] \ c'[t]
                                                           2 \cos[a[t] - b[t]] a''[t] + 2 b''[t] + \cos[b[t] - c[t]] c''[t]
  In[20]:= ect2 = D[ec2, t]
Out[20] = L^2 m \left( -Sin[a[t] - c[t]] a'[t] \left( a'[t] - c'[t] \right) - Sin[b[t] - c[t]] b'[t] \left( b'[t] - c'[t] \right) + C[t] a'[t] a'[
                                                           Cos[a[t] - c[t]] a''[t] + Cos[b[t] - c[t]] b''[t] + c''[t])
  In[21]:= eat2
                                     eaf2
Out[21] = L^2 m (-2 Sin[a[t] - b[t]) (a'[t] - b'[t]) b'[t] - Sin[a[t] - c[t]) (a'[t] - c'[t]) c'[t] + C[t] + C[t
                                                           3a''[t] + 2Cos[a[t] - b[t]]b''[t] + Cos[a[t] - c[t]]c''[t]
Out[22]= -3 g L m Sin[a[t]] + L^2 m (-2 Sin[a[t] - b[t]] a'[t] b'[t] - Sin[a[t] - c[t]] a'[t] c'[t])
```

```
In[23]:= Solve[eat2 == eaf2, a''[t]]
Out[23]= \left\{ \left\{ a''[t] \rightarrow \frac{1}{3L} \left( -3g Sin[a[t]] - 2L Sin[a[t] - b[t]] b'[t]^2 - \right\} \right\} \right\}
                                                                L\,Sin[a[t]-c[t]]\,\,c'[t]^2-2\,L\,Cos[a[t]-b[t]]\,\,b''[t]-L\,Cos[a[t]-c[t]]\,\,c''[t]\Big)\Big\}\Big\}
                                          y[0] = phi_1(t) and y[1] = dphi_1/dt
                                          y[2] = phi_2(t) and y[3] = dphi_2/dt
                                          y[4] = phi_3(t) \text{ and } y[5] = dphi_3/dt
    In[24]:= Solve[ebt2 == ebf2, b''[t]]
\text{Out}[24] = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \, a'[t]^2 - \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\} = \left\{ \left\{ b''[t] \to \frac{1}{2I} \left( -2g \, \text{Sin}[b[t]] + 2L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \right\} \right\} \right\}
                                                                L \, Sin[b[t] - c[t]] \, c'[t]^2 - 2 \, L \, Cos[a[t] - b[t]] \, a''[t] - L \, Cos[b[t] - c[t]] \, c''[t] \Big) \Big\} \Big\}
    In[25]:= Solve[ect2 == ecf2, c''[t]]
\text{Out}[25] = \left\{ \left\{ c''[t] \rightarrow \frac{1}{I} \left( -g \, \text{Sin}[c[t]] + L \, \text{Sin}[a[t] - c[t]] \, a'[t]^2 + \right\} \right\} \right\}
                                                                L\,Sin[b[t]-c[t]]\,\,b'[t]^{2}-L\,Cos[a[t]-c[t]]\,\,a''[t]-L\,Cos[b[t]-c[t]]\,\,b''[t]\big)\Big\}\Big\}
   ln[26] = finaleqa = \frac{1}{2l} \left( -3 g Sin[a[t]] - 2 L Sin[a[t] - b[t]] b'[t]^2 - \frac{1}{2l} \left( -3 g Sin[a[t]] - \frac{1}{2l} c Sin[a[t]] - \frac{1
                                                         L \, Sin[a[t] - c[t]] \, c'[t]^2 - 2 \, L \, Cos[a[t] - b[t]] \, b''[t] - L \, Cos[a[t] - c[t]] \, c''[t] \Big)
                              finaleqb = \frac{1}{2L} \left( -2 \text{ g Sin}[b[t]] + 2 L \text{ Sin}[a[t] - b[t]] \text{ a}'[t]^2 - \frac{1}{2L} \left( -2 \text{ g Sin}[b[t]] + 2 L \text{ Sin}[a[t] - b[t]] \right) \right)
                                                         L\,Sin[b[t]-c[t]]\,\,c'[t]^2-2\,L\,Cos[a[t]-b[t]]\,\,a''[t]-L\,Cos[b[t]-c[t]]\,\,c''[t]\Big)
                              finaleqc = \frac{1}{1} (-g Sin[c[t]] + L Sin[a[t] - c[t]] a'[t]<sup>2</sup> +
                                                         L \, Sin[b[t] - c[t]] \, b'[t]^2 - L \, Cos[a[t] - c[t]] \, a''[t] - L \, Cos[b[t] - c[t]] \, b''[t] \Big)
Out[26]= \frac{1}{3 \text{ I}} \left(-3 \text{ g Sin}[a[t]] - 2 \text{ L Sin}[a[t] - b[t]] b'[t]^2 - \right]
                                            L Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^2 - 2 L Cos[a[t] - b[t]] b''[t] - L Cos[a[t] - c[t]] c''[t]
Out[27]= \frac{1}{2!} \left( -2 \, g \, \text{Sin}[b[t]] + 2 \, L \, \text{Sin}[a[t] - b[t]] \, a'[t]^2 - \frac{1}{2!} \left( -2 \, g \, \text{Sin}[b[t]] + \frac{1}{2!} \, a'[t] \right) \right)
                                            L\, Sin[b[t] - c[t]] \,\, c'[t]^2 - 2\, L\, Cos[a[t] - b[t]] \,\, a''[t] - L\, Cos[b[t] - c[t]] \,\, c''[t] \, \Big)
Out[28]= \frac{1}{c} \left( -g \sin[c[t]] + L \sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 + \frac{1}{c} \left( -g \sin[c[t]] + \frac{1}{c} \sin[a[t] - c[t] \right) a'[t]^2 + \frac{1}{c} \left( -g \sin[c[t]] + \frac{1}{c} \sin[a[t] - c[t] \right) a'[t]^2 + \frac{1}{c} \sin[a[t] - c[t]) a'[t]^2 + \frac{1}{c} \sin[a[t] - c
                                            L Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2 - L Cos[a[t] - c[t]] a''[t] - L Cos[b[t] - c[t]] b''[t]
```

```
In[29]:= Solve[{finaleqa == a''[t], finaleqb == b''[t], finaleqc == c''[t]},
                                 {a''[t], b''[t], c''[t]}]
Out[29]= \left\{ a^{\prime\prime} [t] \rightarrow \right\}
                                           -\left(\left(\left(1-\frac{1}{2}\cos[b[t]-c[t]]^{2}\right)\left(\frac{g\sin[a[t]]}{1}+\frac{2}{3}\sin[a[t]-b[t]]b'[t]^{2}+\frac{1}{3}\cos[a[t]-b[t]\right)\right)
                                                                                                           c[t] = \left[-\frac{g \sin[c[t]]}{I} + \sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 + \sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2\right] + 
                                                                                          \frac{1}{3} \sin[a[t] - c[t]] c'[t]^{2} - \left(\frac{2}{3} \cos[a[t] - b[t]] - \frac{2}{3} \cos[a[t] - b[t]] - \frac{2}{3}
                                                                                          \frac{1}{3} \cos[a[t] - c[t]] \cos[b[t] - c[t]] \left( \frac{g \sin[b[t]]}{I} - \sin[a[t] - b[t]] a'[t]^{2} + \frac{1}{3} \cos[a[t] - c[t]] a'[t]^{2} 
                                                                                          \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]] \left( -\frac{g \sin[c[t]]}{I} + \sin[a[t] - c[t]] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t] a'[t]^{2} + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]^{2} + \frac
                                                                                                            Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^{2} + \frac{1}{2} Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^{2}
                                                              \left(1-\frac{2}{3}\cos[a[t]-b[t]]^2-\frac{1}{3}\cos[a[t]-c[t]]^2+\frac{2}{3}\cos[a[t]-b[t]]\right)
                                                                              Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] - \frac{1}{2} Cos[b[t] - c[t]]^2,
                                      b''[t] \rightarrow -\left(\left(6\,g\,Cos[a[t]-b[t]\right)\,Sin[a[t]]-3\,g\,Cos[a[t]-c[t]]\right) Cos[b[t]-c[t]]
                                                                                Sin[a[t]] - 6gSin[b[t]] + 2gCos[a[t] - c[t]]^2Sin[b[t]] -
                                                                         2 g Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[c[t]] + 3 g Cos[b[t] - c[t]] Sin[c[t]] +
                                                                         6 L Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 - 2 L Cos[a[t] - c[t]]^2 Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 +
                                                                         2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] a'[t]^{2} -
                                                                         3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] a'[t]^{2} +
                                                                         4 L Cos[a[t] - b[t]] Sin[a[t] - b[t]] b'[t]^{2} -
                                                                         2 L Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] b'[t]^{2} +
                                                                         2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^{2} -
                                                                         3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^{2} +
                                                                         2 L Cos[a[t] - b[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^{2} -
                                                                         L Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^2 -
                                                                         3 L Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^2 + L Cos[a[t] - c[t]]^2 Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^2) /
                                                               (L(-6+4Cos[a[t]-b[t])^2+2Cos[a[t]-c[t])^2-
                                                                                     4 \cos[a[t] - b[t]] \cos[a[t] - c[t]] \cos[b[t] - c[t]] + 3 \cos[b[t] - c[t]]^2)),
                                      c''[t] \rightarrow -(6 g Cos[a[t] - c[t]) Sin[a[t]] - 6 g Cos[a[t] - b[t]) Cos[b[t] - c[t]]
                                                                                Sin[a[t]] - 4gCos[a[t] - b[t]]Cos[a[t] - c[t]]Sin[b[t]] +
                                                                         6 g Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t]] - 6 g Sin[c[t]] + 4 g Cos[a[t] - b[t]]^{2} Sin[c[t]] +
                                                                         4 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^{2} -
                                                                         6 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 + 6 L Sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 -
                                                                         4 L Cos[a[t] - b[t]]^{2} Sin[a[t] - c[t]] a'[t]^{2} +
                                                                         4 L Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] b'[t]^{2} -
```

```
4 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] b'[t]<sup>2</sup> +
                    6 L Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2 - 4 L Cos[a[t] - b[t]]^2 Sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2 +
                    2 L Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^{2} -
                    2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^{2} -
                    2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> +
                    3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^{2} /
                 (L(-6+4Cos[a[t]-b[t])^2+2Cos[a[t]-c[t])^2-
                       4 \cos[a[t] - b[t]] \cos[a[t] - c[t]] \cos[b[t] - c[t]] + 3 \cos[b[t] - c[t]]^{2})))
log(31) = Solve[\{x2 + y2 + z2 = x2, x2 + 2 * y2 + z2 = z2, x2 + 2 * y2 + 2 * c2 = x2\}, \{x2, y2, z2\}]
Out[31]= \{ \{ x2 \rightarrow 2 \ c2, \ y2 \rightarrow -c2, \ z2 \rightarrow c2 \} \}
        Simplify[
-\left(\left(1 - \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]]^2\right) \left(\frac{g \sin[a[t]]}{L} + \frac{2}{3} \sin[a[t] - b[t]] b'[t]^2 + \frac{1}{3} \cos[a[t] - c[t]]\right)
In[32]:= Simplify
                       \left(-\frac{g \sin[c[t]]}{L} + \sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 + \sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2\right) + \frac{1}{3}
                       Sin[a[t] - c[t]] c'[t]^{2}
                 \left(\frac{2}{3} \cos[a[t] - b[t]] - \frac{1}{3} \cos[a[t] - c[t]] \cos[b[t] - c[t]]\right)
                   \left(\frac{g \sin[b[t]]}{1} - \sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 + \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]]\right)
                       \left(-\frac{g \sin[c[t]]}{L} + \sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 + \sin[b[t] - c[t]] b'[t]^2\right) +
                     \frac{2}{3} \cos[a[t] - b[t]] \cos[a[t] - c[t]] \cos[b[t] - c[t]] - \frac{1}{2} \cos[b[t] - c[t]]^{2}
Out[32]= (10 \text{ g Sin}[a[t]] + 4 \text{ g Sin}[a[t] - 2 \text{ b}[t]] -
           g Sin[a[t] + 2 b[t] - 2 c[t]] - g Sin[a[t] - 2 b[t] + 2 c[t]] +

4 L Sin[2 (a[t] - b[t])] a'[t]<sup>2</sup> + 8 L Sin[a[t] - b[t]] b'[t]<sup>2</sup> +

2 L Sin[a[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> + 2 L Sin[a[t] - 2 b[t] + c[t]] c'[t]<sup>2</sup>) /
         (2 L (-5 + 2 Cos[2 (a[t] - b[t])] + Cos[2 (b[t] - c[t])]))
```

```
- ((6 g Cos[a[t] - b[t]] Sin[a[t]] - 3 g Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t]] -
               6 g Sin[b[t]] + 2 g Cos[a[t] - c[t]]<sup>2</sup> Sin[b[t]] -
               2 g Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[c[t]] + 3 g Cos[b[t] - c[t]] Sin[c[t]] +
               6 L Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 - 2 L Cos[a[t] - c[t]]^2 Sin[a[t] - b[t]] a'[t]^2 +
               2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] a'[t]<sup>2</sup> -
               3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] a'[t]^2 + 4 L Cos[a[t] - b[t]] Sin[a[t] - b[t]]
                b'[t]2-2LCos[a[t]-c[t]]Cos[b[t]-c[t]]Sin[a[t]-b[t]]b'[t]2+
               2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] b'[t]<sup>2</sup> -
               3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] b'[t]<sup>2</sup> + 2 L Cos[a[t] - b[t]] Sin[a[t] - c[t]]
                c'[t]<sup>2</sup> - L Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> -
               3 L Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^2 + L Cos[a[t] - c[t]]^2 Sin[b[t] - c[t]] c'[t]^2) /
            (L (-6+4 Cos[a[t] - b[t]]<sup>2</sup>+2 Cos[a[t] - c[t]]<sup>2</sup>-
                 4 Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] + 3 Cos[b[t] - c[t]]<sup>2</sup>)))
Out[39]= (-7 \text{ g Sin}[2 \text{ a}[t] - b[t]] + 7 \text{ g Sin}[b[t]] + g Sin[b[t] - 2 \text{ c}[t]] + g Sin[2 \text{ a}[t] + b[t] - 2 \text{ c}[t]] + g Sin[2 \text{ a}[t]] + b[t] - 2 \text{ c}[t]] + g Sin[2 \text{ a}[t]] + b[t] - 2 \text{ c}[t]
          2L(-7Sin[a[t] - b[t]] + Sin[a[t] + b[t] - 2c[t]]) a'[t]^{2} +
          2L(-2Sin[2(a[t]-b[t])] + Sin[2(b[t]-c[t])])b'[t]^2-
         2 L Sin[2 a[t] - b[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> + 6 L Sin[b[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup>) /
        (2 L (-5 + 2 Cos[2 (a[t] - b[t])] + Cos[2 (b[t] - c[t])]))
In[40]:= Simplify[
        - ((6 g Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t]] - 6 g Cos[a[t] - b[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t]] -
               4 g Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[b[t]] +
               6 g Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t]] - 6 g Sin[c[t]] + 4 g Cos[a[t] - b[t]]<sup>2</sup> Sin[c[t]] +
               4 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] a'[t]<sup>2</sup> -
               6 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]] a'[t]<sup>2</sup> + 6 L Sin[a[t] - c[t]] a'[t]<sup>2</sup> -
              4 L Cos[a[t] - b[t]]<sup>2</sup> Sin[a[t] - c[t]] a'[t]<sup>2</sup> + 4 L Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - b[t]]
                b'[t]2-4LCos[a[t]-b[t]]Cos[b[t]-c[t]]Sin[a[t]-b[t]]b'[t]2+
               6 L Sin[b[t] - c[t]] b'[t]<sup>2</sup> - 4 L Cos[a[t] - b[t]]<sup>2</sup> Sin[b[t] - c[t]] b'[t]<sup>2</sup> +
               2 L Cos[a[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> -
               2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[b[t] - c[t]] Sin[a[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> -
               2 L Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup> +
               3 L Cos[b[t] - c[t]] Sin[b[t] - c[t]] c'[t]<sup>2</sup>) /
            (L(-6+4Cos[a[t]-b[t])^2+2Cos[a[t]-c[t])^2-
                 4 Cos[a[t] - b[t]] Cos[a[t] - c[t]] Cos[b[t] - c[t]] + 3 Cos[b[t] - c[t]]<sup>2</sup>)))]
Out[40] = -((2 Sin[b[t] - c[t]) (g Cos[2a[t] - b[t]) + g Cos[b[t]) + g Cos[b[t]) + g Cos[b[t]))
                (L (-5+2Cos[2 (a[t] -b[t])]+Cos[2 (b[t] -c[t])])))
```

In[39]:= Simplify