**Facultad de ingeniería de la universidad de Buenos Aires.**



**86.15 Robótica, 2ºC 2020**

**TP5, Dinámica**

**Alumno:**

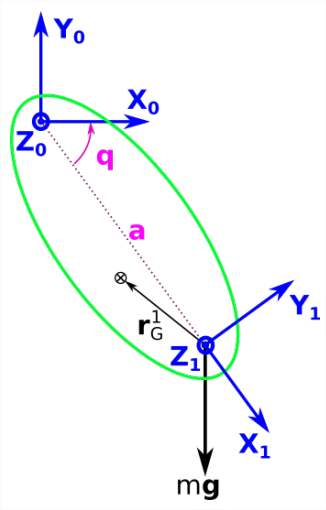
Eichenbaum, Daniel P. 95233 [leinaxd@gmail.com](mailto:leinaxd@gmail.com)

Vera Guzman, Ramiro P.95887 [ramiro.vera.g@gmail.com](mailto:ramiro.vera.g@gmail.com)

**Indice**

**Parte 1, Obtención del modelo dinámico.**

Para el mecanismo mostrado en la figura consistente en un eslabón móvil articulado por un eje de revolución situado según la dirección de , hallar las ecuaciones del modelo dinámico inverso que vinculan el torque expresado sobre  
el eje y posiciones generalizadas y sus derivadas según se indica.

****