



Domaća zadaća 3

Dinamika manipulatora

1 Domaća zadaća

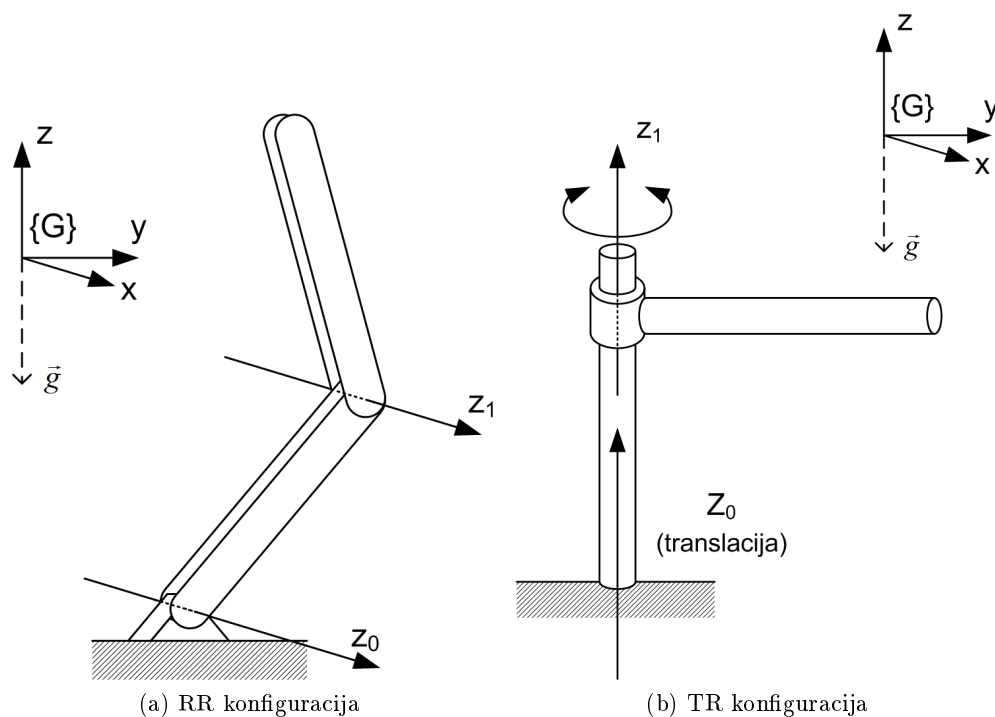
Za kinematički lanac zadan slikom 1 potrebno je odrediti dinamički model, prema sljedećem rasporedu:

Grupa A. Konfiguracija RR (Slika 1a), Lagrange-Eulerova metoda;

Grupa B. Konfiguracija RR (Slika 1a), Newton-Eulerova metoda;

Grupa C. Konfiguracija TR (Slika 1b), Lagrange-Eulerova metoda;

Grupa D. Konfiguracija TR (Slika 1b), Newton-Eulerova metoda;



Slika 1: Konfiguracije kinematičkih lanaca

Zadaću treba predati u obliku prezentacije (PowerPoint ili PDF).

3. domaća zadaća nosi ukupno 10 bodova