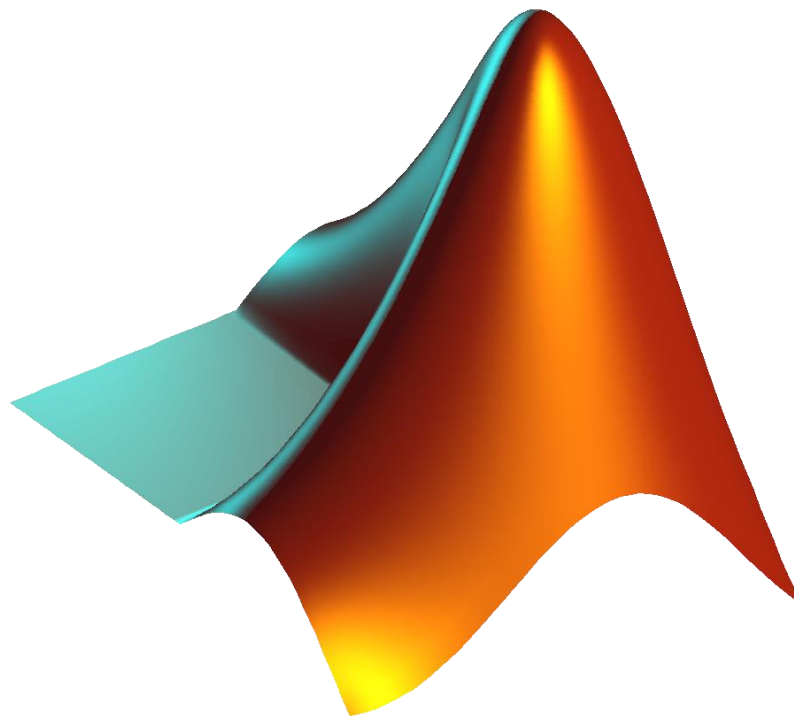


IACS | INSTITUTE OF AUTOMATION
AND COMPUTER SCIENCE



Podpora

Lecture 2



Příklad Numero 1

Zadání:

- založte m-skript: kresleni.m
- vykreslete funkci $\sin()$ a $\cos()$ s parametrizací amplitudy, frekvence a fázového posunu
- přidejte grid grafu
- přidejte popis os a nadpis grafu
- experimentujte

Příklad Numero 2

Zadání:

Simulace manipulátoru. Kinematické schéma manipulátoru je znázorněno na prezentovaném obrázku.

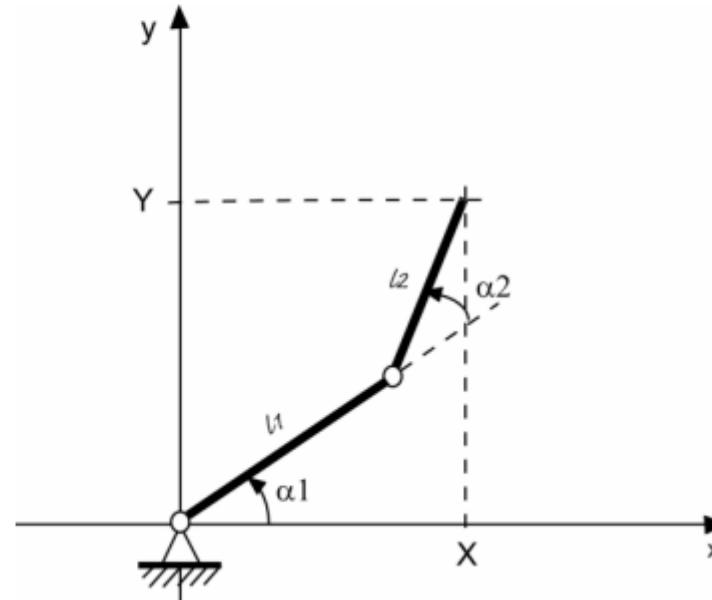
Natočení ramen probíhá v čase synchronně a je následující: $\alpha_1 \in < 0, 180^\circ >$ $\alpha_2 \in < -90^\circ, 90^\circ >$

- Zakreslete trajektorii koncových bodů (efektoru) manipulátoru.
- Zobrazte také trajektorii druhého kloubu.

Teorie:

$$x = l_1 \cos \alpha_1 + l_2 \cos(\alpha_1 + \alpha_2)$$

$$y = l_1 \sin \alpha_1 + l_2 \sin(\alpha_1 + \alpha_2)$$



Пříklad Numero 2



IACS | INSTITUTE OF AUTOMATION
AND COMPUTER SCIENCE

