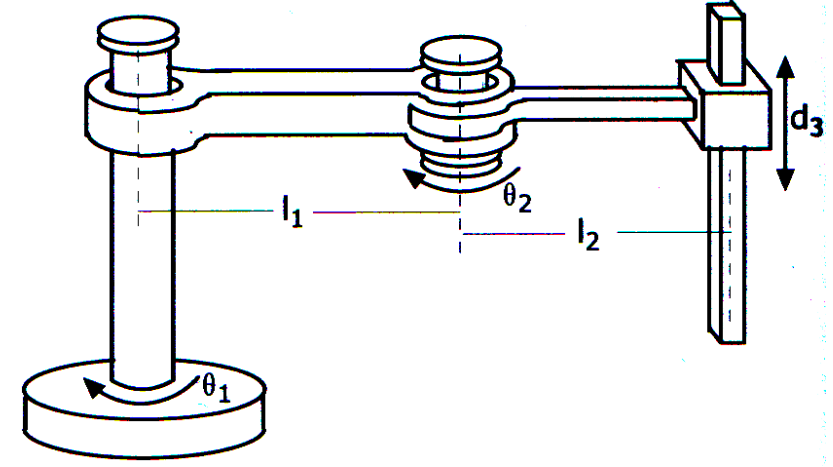


Soru 4: Yanda RRP yapılı bir robotun katı gövde yapısı verilmiştir. Bağların kütle merkezleri tam orta noktadadır (derste çözdüğümüz örnekteki gibi). Ayrıca bağların basit geometriye sahip olduğunu göz önünde bulundurarak atalet tensörlerini kitaptaki 1.5.21 denkleminde olduğu gibi alabilirsiniz. Buna göre;

1. Lagrange-Euler yöntemini kullanarak robotun dinamik modelini oluşturunuz.
2. Newton-Euler yöntemini kullanarak robotun dinamik modelini oluşturunuz.
3. Bu iki yöntemle bulduğunuz eklem torkları eşitliklerini karşılaştırınız.

Not: İleri kinematik için koordinat sistemleri oluştururken birinci soruda istenen vektör yönü tercihlerini kullanınız.



Cevabınızı, aşağıda verilen bilgilere göre email yolu ile gönderiniz.

Email adresi: kisikkbu@gmail.com

Konu: **mem404-öğrencinumaranız-cevap4**
(hepsi küçük harf ve tire işaretlerinin önünde veya arkasında boşluk yok).

Cevap göndermek için son zaman:

04/06/2020 saat 23:59

Not : Aynı veya bir birine çok benzeyen cevaplar kopya muamelesi görecektir.

(Aynı hatayı yapan öğrenci sayısı arttıkça o hatadan kırılan puan miktarı artırılacaktır. 5 ve daha fazla öğrenci aynı yanlış cevabı gönderirse hepsinin o sorudan alacağı puan sıfır olacaktır.)