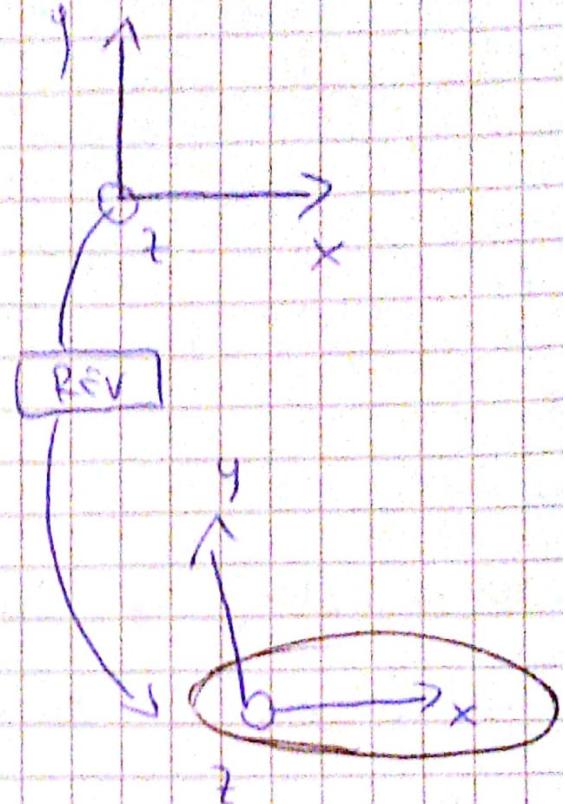
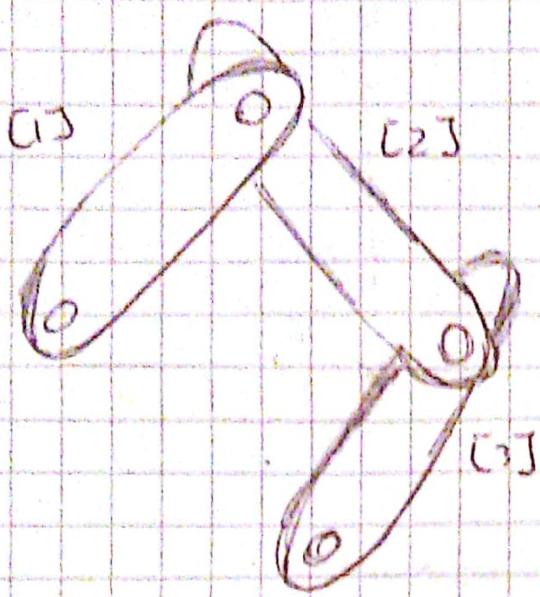
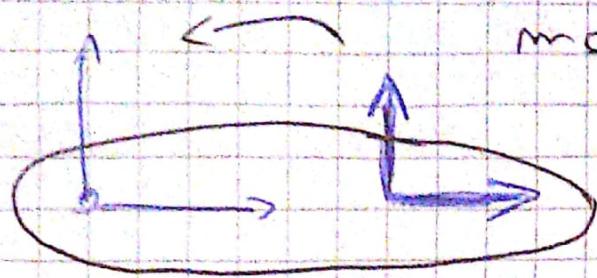


Si vuole costruire un quadrilatero articolato

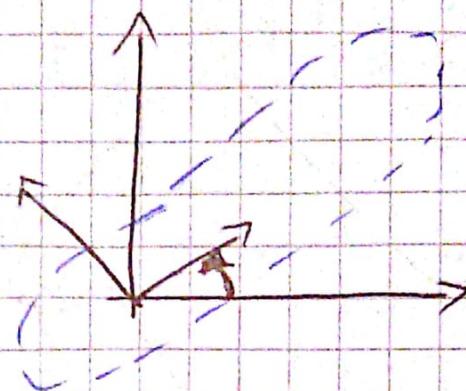


Se si vuole collegare il link 1 al ground
si deve usare un sistema di riferimento
collegato al ground e poi uno sul
link e poi collegare i due riferimenti
in Revolute Joint in modo che si sovrap-
pongano. Nel momento in cui si attiva
il motore si ferma il sistema al ground
fatto da 2 corpi che si muove.



motrice di trasferimento
do un SR od un
altro, sempre collega-

to al corpo



Bloccetti di initializzazione

Utilizzo d. Simscope →

definire i parametri del software, usati
per le simulazioni: Solver Configuration

Utilizzo multibody:

Mechanism Configuration →

vettore gravità: → specifica l'area su
cui agisce

Questi due blocchetti devono sempre essere
inclusi in un modello

Frames and Transforms →

World frame → per definire il sistema
ma di riferimento che definisce il
produtt.

Le software ora può essere eseguito,
il può avviare la simulazione, anche su
ogni P Technic Explorer, in cui viene
visualizzato l'ambiente che si è modellato
(si vive in corso).

Body Element →

Solid (definisce un corpo)

Graphics (permette di definire i frame,
il sistema di riferimento)

Bisogna definire dove si trova il blocket
= lo Solid rispetto al 2.2. World

Per visualizzare il frame si deve usare il
blocketto graphics (CTRL + R per mostrare il
blocketto)

Graphic → Shape: Frame, Size: (0
Color

Nel Reinforcement Learning si hanno:

una rete neurale che rappresenta l'onestore, il punto di vista, non c'è ground truth.

Tutti i blocchetti devono essere corretti da loro.

Ogni blocchetto deve essere collocato finemente.

Solid properties \rightarrow Shape: brick

Dimension (1 0 5 2)

x y z

Drawer and transforms \rightarrow

Rigid Transform

Base \rightarrow follower

✓

s.p.

permette

s.p.

di cui trasformare il precedente

Hanno sub-sistema \rightarrow si crea un blocco
contenente i parametri di simbolismo
e le istanze di implementazione
delle classi "World"

Rigid Transform:

serve per definire, di fatti, le
matrici elementari di rotazione e
traslazione

Method \rightarrow Nome \rightarrow matrice identità

Method \rightarrow Centri per le trasla-
zioni, matrici di traslazione concettuale
per le camminate [1 0.5 0]

• Standard Axis

no simple traslazione

Per creare un punto: Libido

[1 0.1 0.05]

lunghezza \downarrow \downarrow spessore
 \leftarrow lunghezza

Poi il vettore di riferimento proprie

to deve essere collegato al vettore del
blocketto transform

Il S.R. \rightarrow vole mettere sullo spazio

[0.5 0 0]



perché è null'ente

Il vettore di
riferimento è e' uovo
dello spazio

Il corpo comincia con il \rightarrow . 2. trasform
concordante con il vettore di riferimento
del world. E' tutto fatto, tutto
comincia apposamente

che si crea un altro z. n. dell'el
tre estremo del corpo. Sei - trese
to in +x

Standard Axon \rightarrow +x, offset

Per creare il punto Revolute Joint

segnalo positivo se il g. è. 2 follows

si rispetta verso il basso, altrimenti si negativa.

Proprietà:

→ Activation

→ Torque (coppie e forze)

→ Position (spostamenti)

Coppia di moto del punto

Torque: Provided by Input

Automotive Computer

si deve misurare il segnale

che rappresenta l'andamento del movimento

del punto nel tempo, esempio: sinusoidale

Per convertire dal mondo Simulink a

Physical System per farlo si fa con la

→ bloccetto Simulink PS Converter

Filter Input / Second Order →

non c'è più discontinuità

Si sta eseguendo una simulazione mentre
(non dinamica) perché il sistema calcola
automatamente le coppe necessarie e
muovere i viverelli del sistema

I calcoli della simulazione sono visualizzati
nella finestra principale, non del avion, che
dice, invece, come visualizzare il risultato
 \rightarrow slow motion, tempo di simulazione, o più veloce
= 2x

Per non ricevere le simulazioni senza
effettuare i calcoli si possono utilizzare i
tasti di visualizzazione

Sul pulsante : Sensing \rightarrow Position

Per visualizzarle
ponere che

plotteate con Sepe

se puote 20 mette

il bloccetto di conversione

(Output SWRS)

Velocity

Acceleration

Torque

Tempi simulazione: 10 s

Confinetron Parameters \rightarrow solver selection
 \rightarrow maxstep size (0.001)

Revolute Joint \rightarrow Activation \rightarrow Slave (Slave by Dimpit) Torque (Automatically computed)

S: vogliamo connettere i due con un giunto

rotolo e non rotolo

Più le manovelle è piccole, più è possibile entrare insieme di maneggevolezza

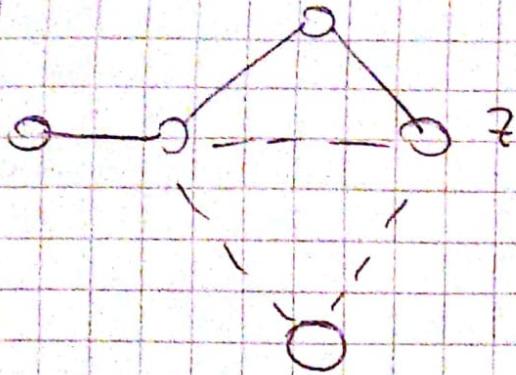
Se link = 0.3

è che $\sqrt{0.2^2 + 0.2^2}$ metri di
l'asse di trasmissione

$\int_{2\pi/10}^{0}$ Rimp

per fare un giro completo

\Rightarrow mette questo segnale come
ingresso per la lega del moto
del giunto manovella

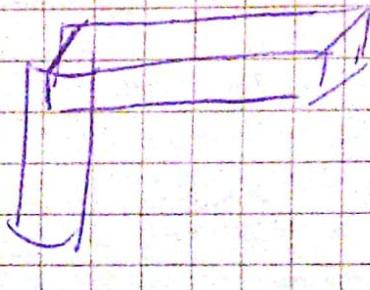


+ o punto alto e
punto basso a l'opposto dell'angolo

Revolute Joint 3 : State Target
per aprire i relativi angoli: elle
similesse, come l'angolo di pettine
priorità di un punto rispetto ad un altro
Nel Link 3 il loro è nel link, il follower
è nel punto

(l'angolo del punto deve maneggiare il
basso e il follower)

Assemblare primi due link con il motore
del robot SCARA



Spese free th, L1
altezza cerniere
lunghezza link 1
da mettere nel workspace