# Laboratorium 7 — podwójne wahadło

# Zadanie 1 (6 pkt)

Zbuduj model reprezentujący podwójne wahadło na podstawie poniższego układu równań różniczkowych, oraz zbadaj wpływ parametrów na jego działanie.

**Uwaga!** W celu odnalezienia rozwiązania poniższego układu równań liniowych wykorzystaj wbudowany w MATLABa operator lewostronnego dzielenia macierzy (mldivide, \).

$$\begin{cases} (m_1 + m_2)l_1^2 \ddot{\phi}_1 + m_2 l_1 l_2 (\sin \phi_1 \sin \phi_2 + \cos \phi_1 \cos \phi_2) \ddot{\phi}_2 + \\ m_2 l_1 l_2 (\sin \phi_1 \cos \phi_2 - \cos \phi_1 \sin \phi_2) \dot{\phi}_2^2 + (m_1 + m_2) g l_1 \sin \phi_1 + k_1 l_1^2 \dot{\phi}_1 + \\ k_2 l_1 l_2 (\sin \phi_1 \sin \phi_2 + \cos \phi_1 \cos \phi_2) \dot{\phi}_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} m_2 l_2^2 \ddot{\phi}_2 + m_2 l_1 l_2 (\sin \phi_1 \sin \phi_2 + \cos \phi_1 \cos \phi_2) \ddot{\phi}_1 + \\ m_2 l_1 l_2 (\cos \phi_1 \sin \phi_2 - \sin \phi_1 \cos \phi_2) \dot{\phi}_1^2 + m_2 g l_2 \sin \phi_2 + k_2 l_2^2 \dot{\phi}_2 + \\ k_2 l_1 l_2 (\sin \phi_1 \sin \phi_2 + \cos \phi_1 \cos \phi_2) \dot{\phi}_1 = 0 \end{cases}$$

# gdzie:

g – przyśpieszenie ziemskie  $\Rightarrow 9.81$ ,

 $k_1$  – wsp. tłumienia, wahadło  $1 \Rightarrow 2$ ,

 $k_2$  – wsp. tłumienia, wahadło  $2 \Rightarrow 1$ ,

 $m_1$  – masa wahadła  $1 \Rightarrow 1$ ,

 $m_2$  – masa wahadła  $2 \Rightarrow 2$ ,

 $l_1$  – długość linki dla wahadła  $1 \Rightarrow 1$ ,

 $l_2$  – długość linki dla wahadła  $2 \Rightarrow 2$ ,

 $\phi_1$  – kat wychylenia wahadła 1  $\Rightarrow$  80°,

 $\phi_2$  – kat wychylenia wahadła  $2 \Rightarrow 150^\circ$ ,

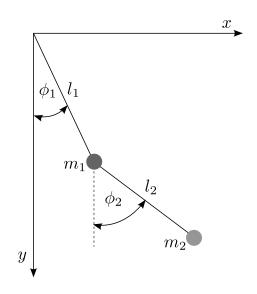
 $\dot{\phi}_1$  – prędkość wahadła  $1 \Rightarrow 0^\circ$ ,

 $\phi_2$  – prędkość wahadła  $2 \Rightarrow 0^\circ$ .

#### Przyjmij:

Czas symulacji = 15,

Metoda: Ode45, maksymalny krok =  $2^{-5}$ .



### Zadanie 2 (4 pkt)

Przy użyciu jednej z poznanych wcześniej metod utwórz wizualizację podwójnego wahadła.

- Blok "S-Function" wizualizacja online.
- Blok "To Workspace" wizualizacja offline.

W przypadku wizualizacji offline, rozpoczęcie symulacji oraz pobranie niezbędnych parametrów powinno odbyć się z poziomu kodu. Np.:

## Listing 1: podwojneWahadlo fun

```
sim('podwojneWahadlo') % uruchomienie modelu zapisanego jako podwojneWahadlo g = str2num(get_param('podwojneWahadlo/Subsystem', 'g')); % wartosc g z podsystemu
```

**Uwaga!** Pamiętaj, że współrzędne punktu zaczepienia drugiego wahadła zmieniają się w czasie.

Uwaga! Na podstawie długości linek ustal zakres osi. W tym celu wykorzystaj polecenie axis. Osie nie powinny się przeskalowywać w trakcie trwania wizualizacji.