18-3-2020

Lisbeth Martínez Velázquez

ing.mecatrónica 8-at/m prof:CARLOS gARABITO



Modelo dinámico del comportamiento del manipulador mediante la formulación de Euler-Lagrange

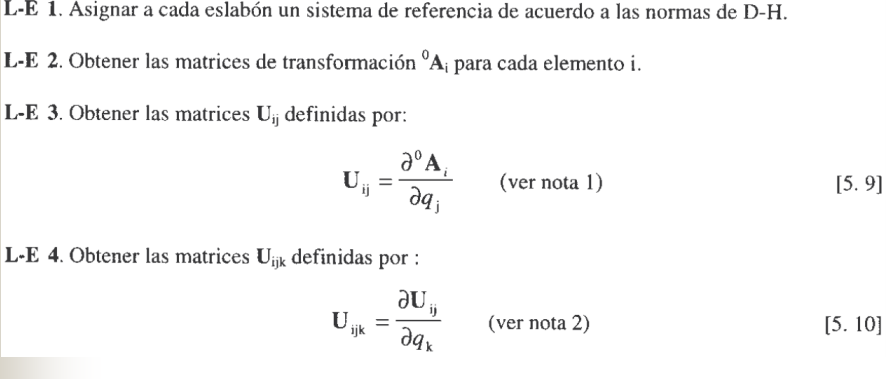
Dinámica y control de robots

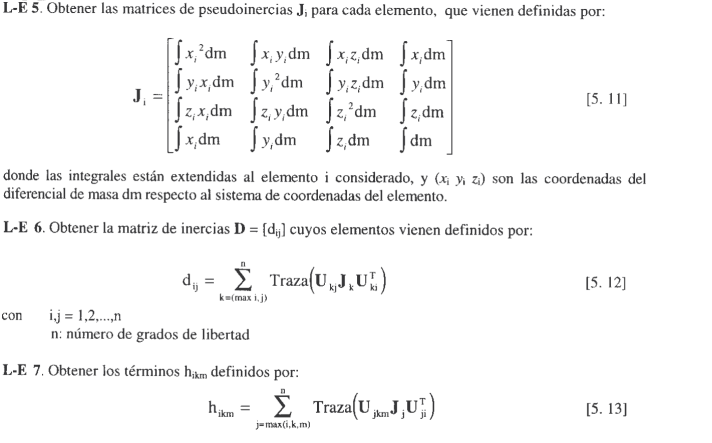
**Modelado Mediante la Formulación de Lagrange-Euler**

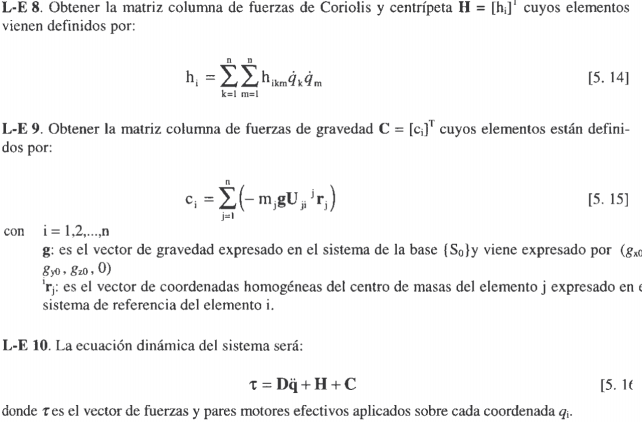
El algoritmo es de orden de complejidad computacional O(n4).

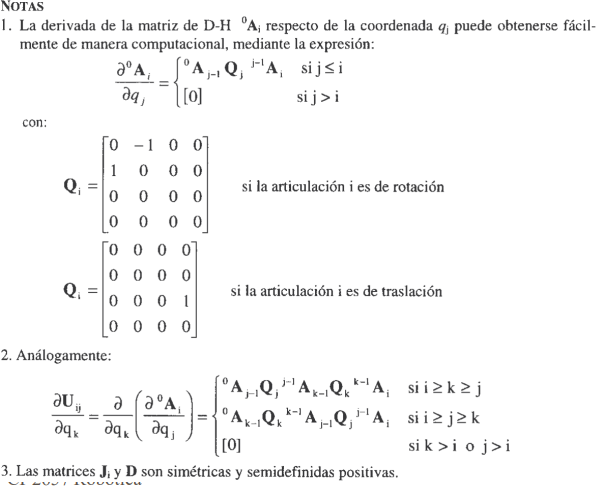
Sin embargo, conduce a unas ecuaciones finales bien estructuradas donde aparecen de manera clara los diversos pares y fuerzas que intervienen en el movimiento.

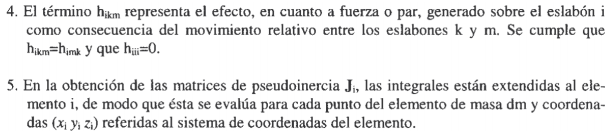
Se presenta a continuación al algoritmo a seguir para obtener el modelo dinámico del robot por el procedimiento de Lagrange-Euler (L-E).



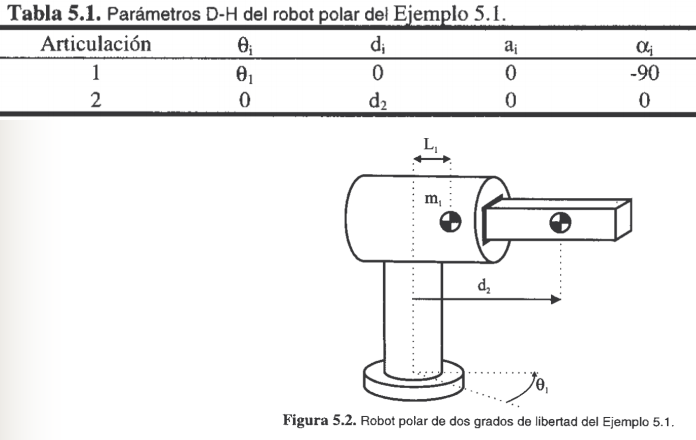


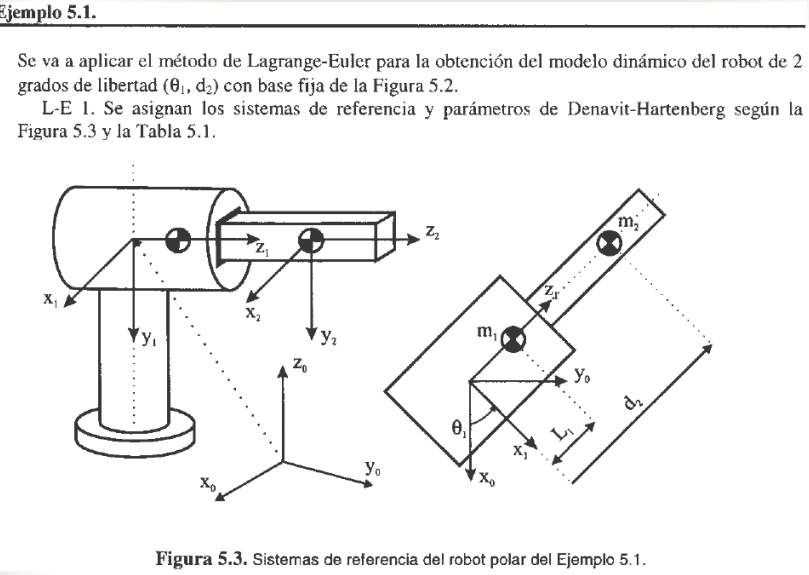


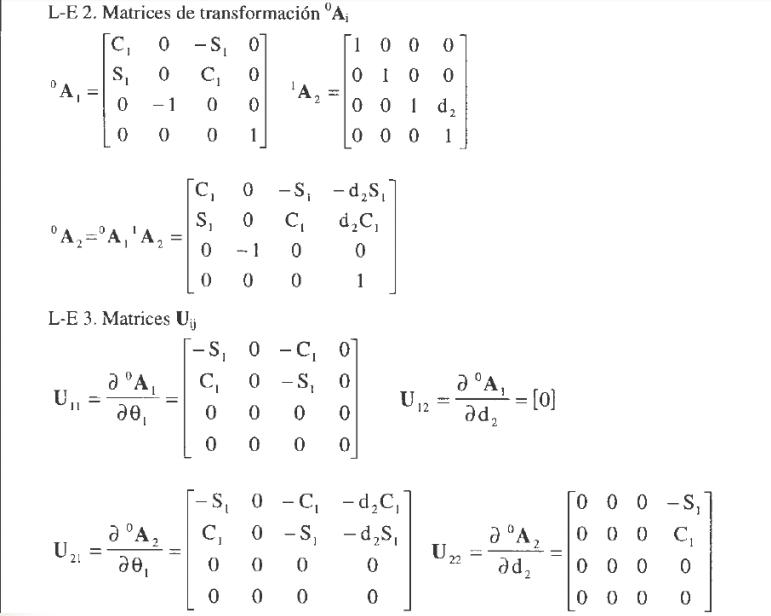


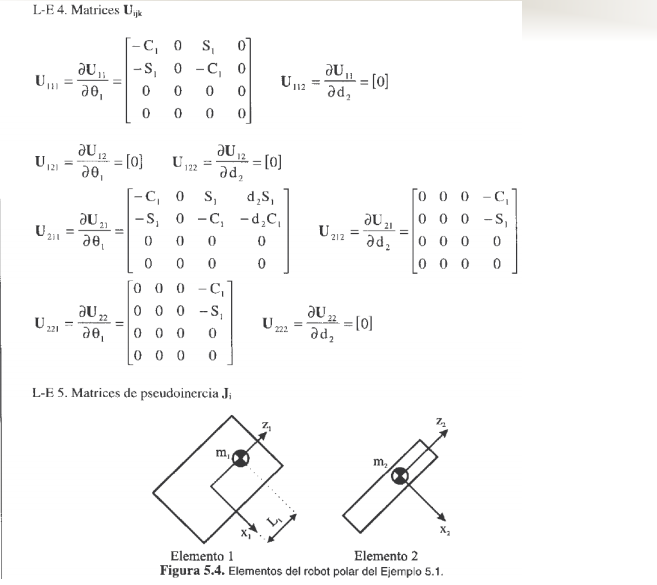


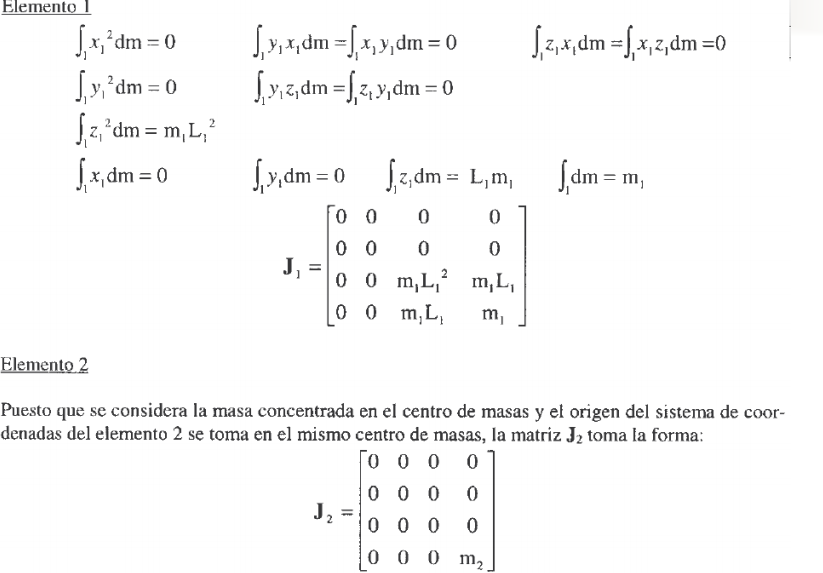
**Modelado Mediante la Formulación de LagrangeEuler – Ejemplo**

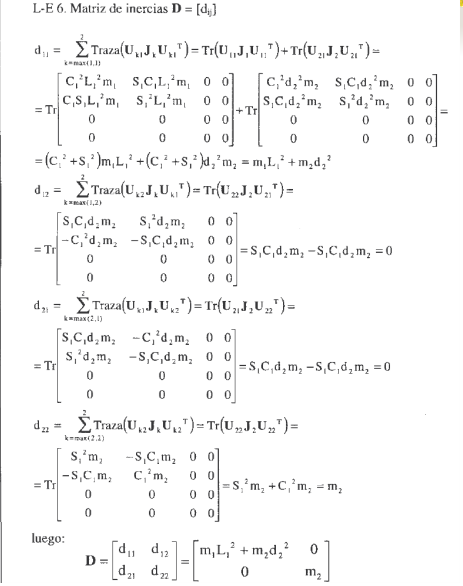


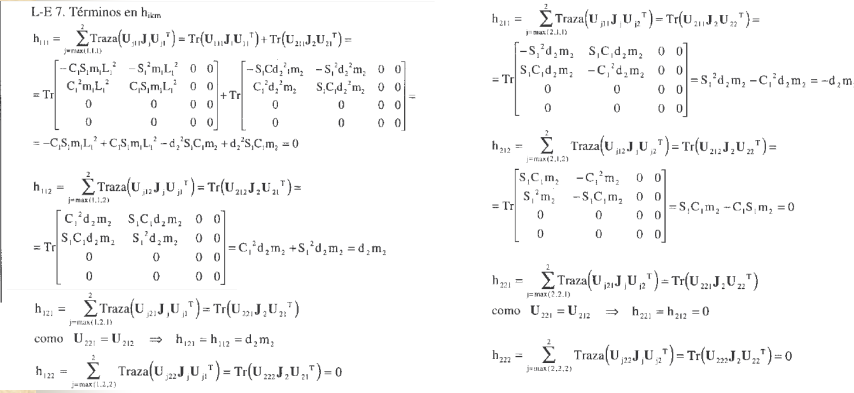


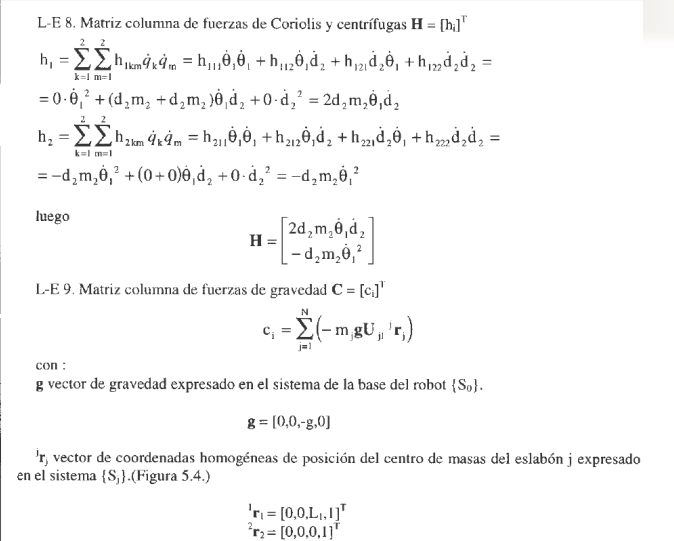


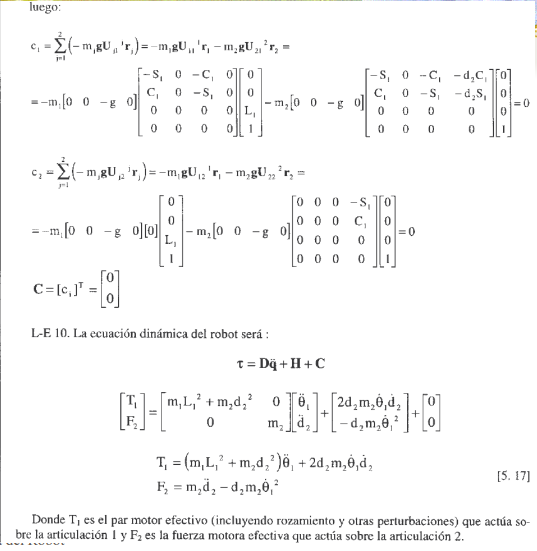












**Bibliografía:**

Fu, K.S.; González, R.C. y Lee, C.S.G. Robotics: Control, Sensing, Vision, and Intelligence. McGraw-Hill. 1987.