**Bestimmung der allgemeinen stationären Gleichung:**

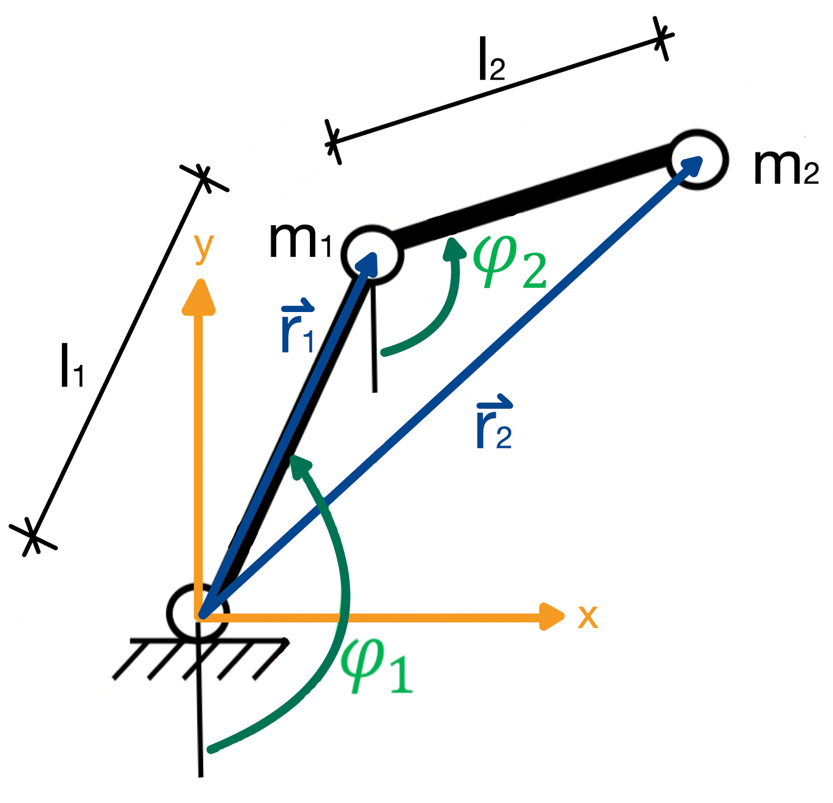


Abbildung : Lageplan des Gelenkroboters

Position Punkt 1:

Position Punkt 2:

Geschwindigkeit Punkt 1:

Geschwindigkeit Punkt 2:

Definitionen:

Kinetische Energie der Massepunkte:

Potenzielle Energie der Massepunkte:

Gesamte kinetische und potenzielle Energie:

Lagrange-Gleichung:

Lagrange-Gleichung 2. Art komponentenweise:

Bewegungsgleichung für stationären Zustand: