

SPRAWOZDANIE

PROJEKT SPECJALNOŚCIOWY ARR

Modelowanie obiektu manipulatora 2R (EDDA)

Marcin Bober, 249426



Prowadzący:

Dr inż. Mirela Kaczmarek

Katedra Cybernetyki i Robotyki
Wydziału Elektroniki, Fotoniki i
Mikrosystemów

Politechniki Wrocławskiej

25 października 2021

Spis treści

1	Badany obiekt	2
2	Algorytm Qui Dorsey’a	2
2.1	Opis	2
2.2	Wyniki	2
2.3	Wnioski	3
3	Algorytm dokładnej linearyzacji	3
3.1	Opis	3
3.2	Wyniki	3
3.3	Wnioski	3
4	Podsumowanie	3

1 Badany obiekt

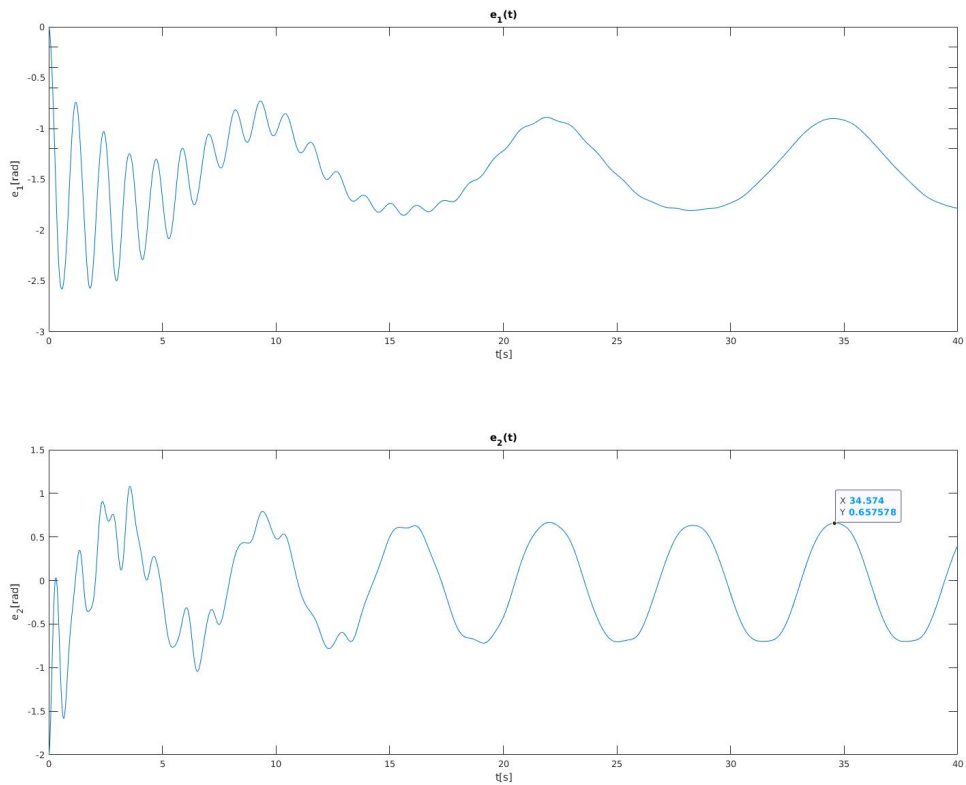
2 Algorytm Qui Dorsey'a

2.1 Opis

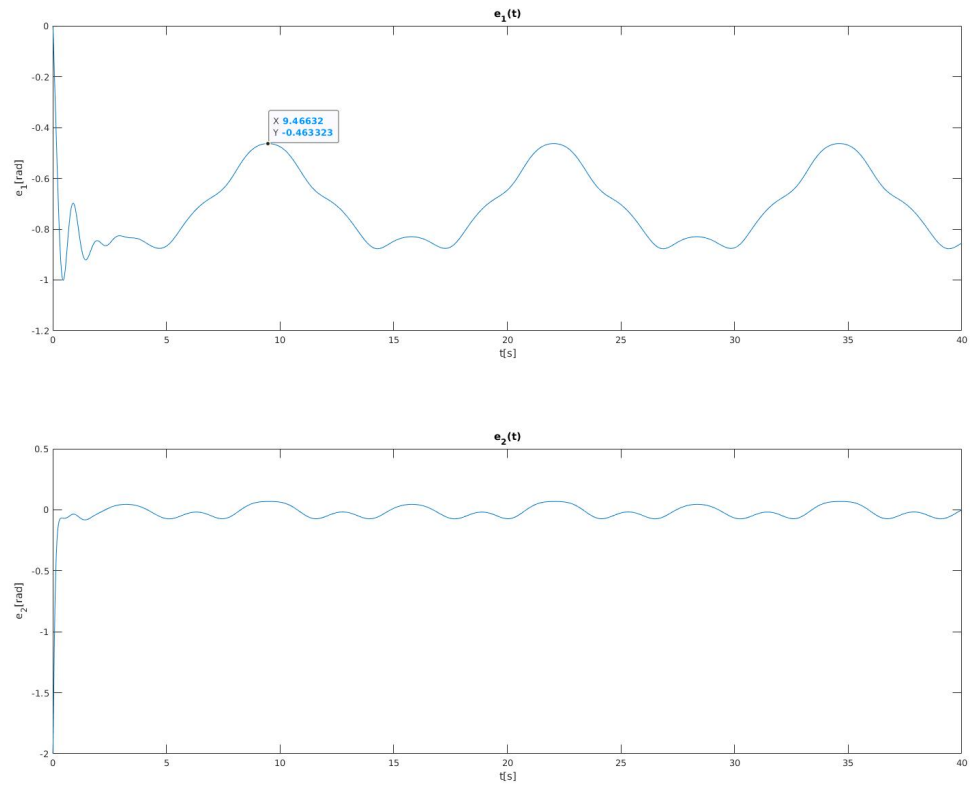
2.2 Wyniki

P	D	e_1	e_2
10	1	10^{-1}	10^{-1}
100	10	10^{-1}	10^{-2}
1000	100	10^{-2}	10^{-3}
10000	1000	10^{-3}	10^{-4}
100000	10000	10^{-4}	10^{-5}
1000000	100000	10^{-1}	10^{-1}

Tabela 1: Table to test captions and labels.



Rysunek 1: $KP = 10$, $KD = 1$



Rysunek 2: $KP = 100$, $KD = 10$

2.3 Wnioski

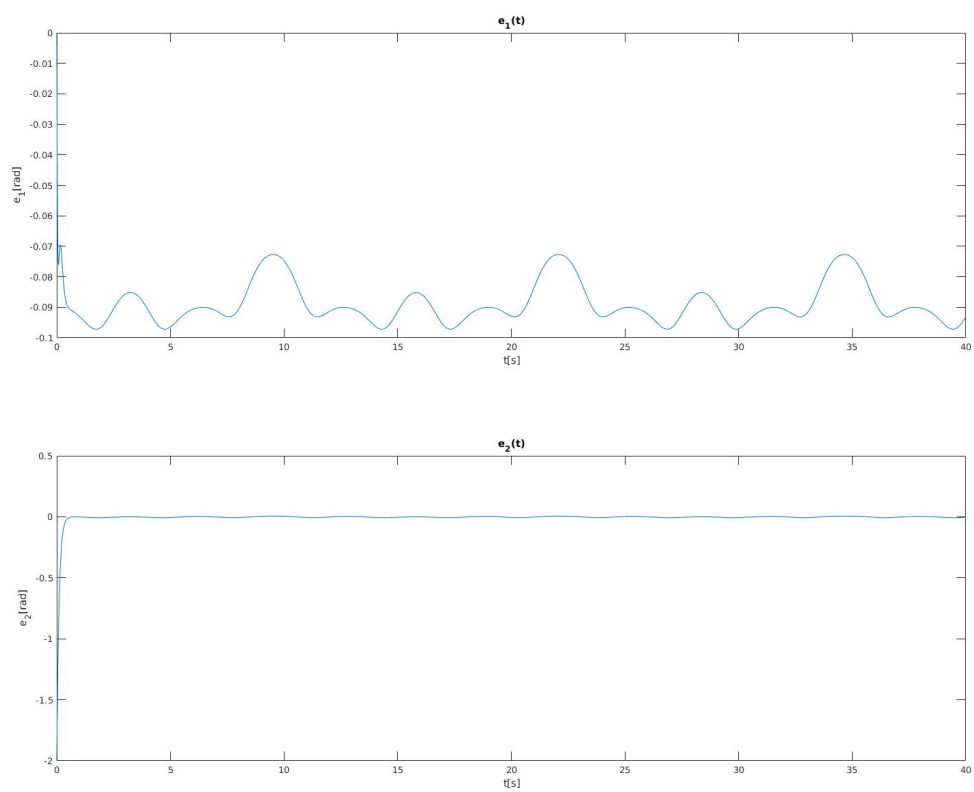
3 Algorytm dokładnej linearyzacji

3.1 Opis

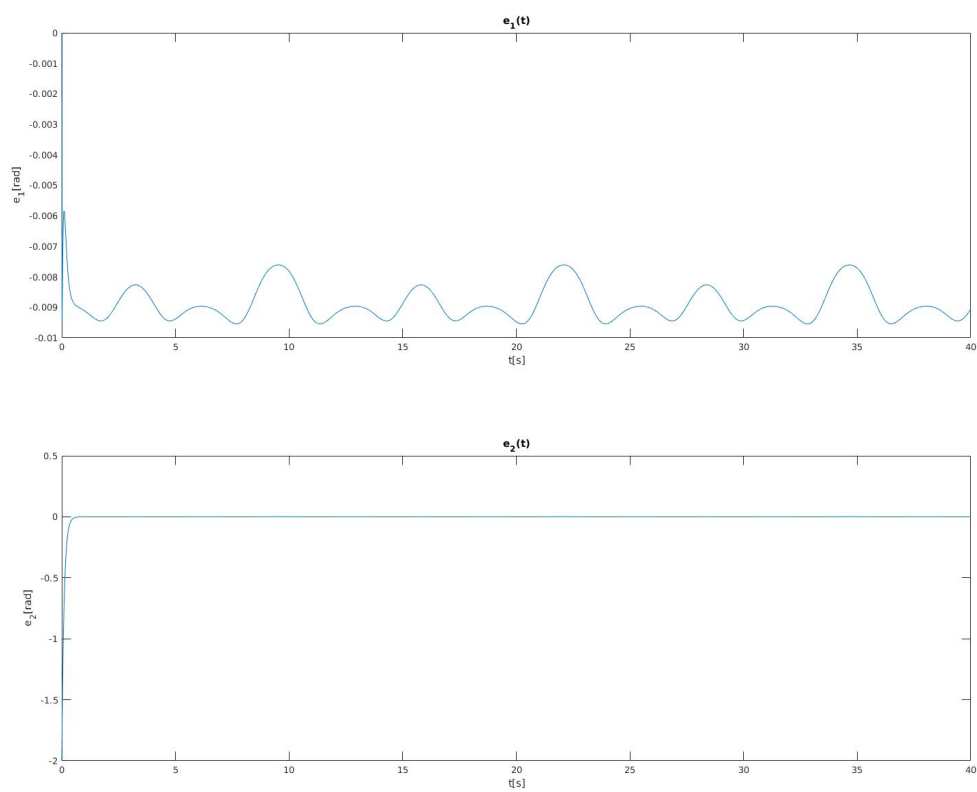
3.2 Wyniki

3.3 Wnioski

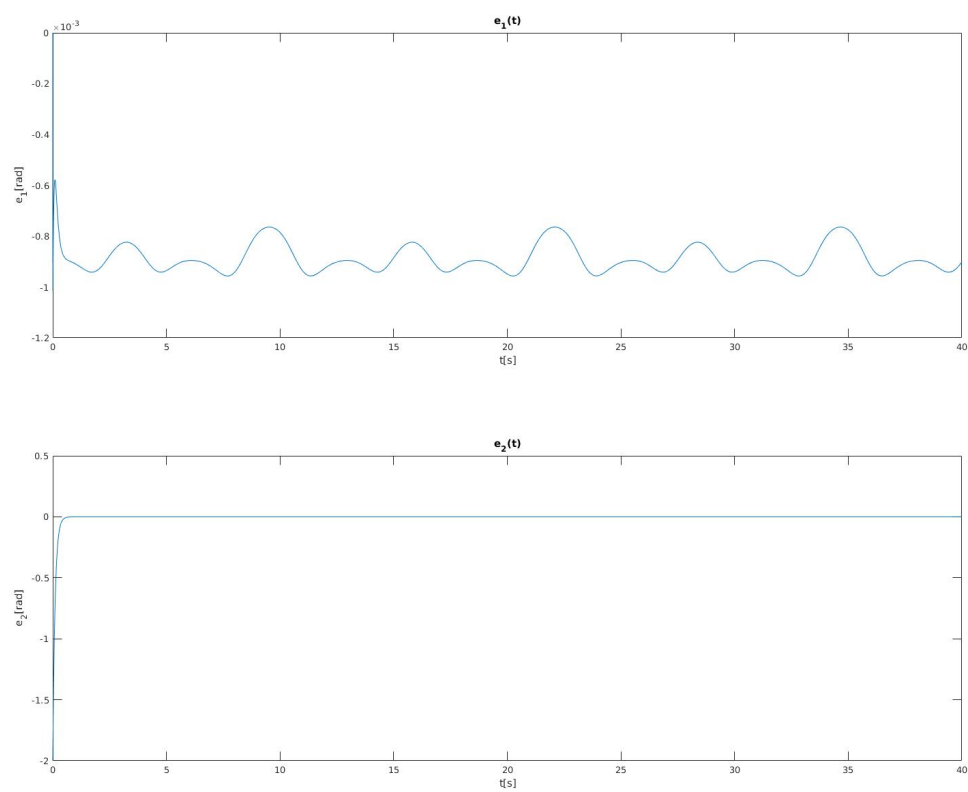
4 Podsumowanie



Rysunek 3: $KP = 1000$, $KD = 100$



Rysunek 4: $K_P = 10000$, $K_D = 1000$



Rysunek 5: $KP = 100000$, $KD = 10000$