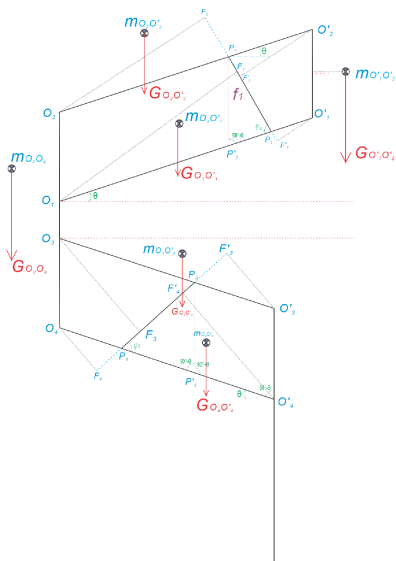


各桿件長度的數據



```
%theta=-45:1:45;
phi=[];phi2=[];

g=9806.65; %in mm s^-2
%*****定義基礎結構尺寸及質量***** 。
L010_1=762 ;    %上部下連桿長度。
L0102=254;      %上部豎桿長度:後端介面。
L030_3=648;    %下部上連桿長度。
L0204=615;
L0103=615-2*254;    %兩齒輪間距

%*****
G010_1 = 0.84734661*g/1000; G020_2 = G010_1;
G0_10_2 = 0.29870661*g/1000;
G030_3 = 0.72422661*g/1000; G040_4 = G030_3;
G0204 = 0.67904403*g/1000;

%*****導出其他衍生結構*****
L020_2=L010_1;    %上部上連桿長度=上部下連桿長度。
L0_10_2=L0102;    %上區山桿 : 前端介面 =後端介面。

L040_4=L030_3;    %下部下連桿長度=下部上連桿長度。
L0304=L0102;      %下部豎桿支撐點長度=上部豎桿長度。
L0_30_4=L0304;    %下部豎桿支撐點長度=上部豎桿長度。
```

以下為和彈性材料有關的參數

```
%*****橡皮筋相關參量*****%
%i 為該彈性材料在組內的編號
%k1為彈性材料拉力係數 單位為N/mm
%li為彈性材料原長 單位為mm
```

```
%Di 為上下桿安裝點距離，即01P1-02P2
```

```
ki=[4 4 4];  
li=[120 120 120];  
Di= [200 60 -200];  
%暫時忽略下部;
```

各桿件質心的數據： R 為質心和支點的距離、 α 為質心和支點連線和桿件的夾角、 m 為質心(方向參考附圖)

```
R010_1= L010_1/2; alpha010_1d = 0; %alpha in degree  
R020_2 = L020_2/2; alpha020_2d = 0;  
R030_3 = L030_3/2; alpha030_3d= 0;  
R040_4 = L040_4/2; alpha040_4d = 0;  
R0_10_2 = L0_10_2/2; alpha0_10_2d = 0;  
R0204 = L0204/2 ; alpha0204d = 0;
```

將上述參數儲存至parameters.mat

```
save('parameters');
```