# 2.动力学方程

二关节动力学方程(matlab 3.2.4节)，如所示：



进而，可以得到如所示



设计坐标变换:



可变为：



注：



是已知的非线性环节,是未知的非线性环节.

是关节控制力矩.

注意：



注意: