2.1. Modelamiento

									T	1	T	1	1			I		Y			SLC
	1, -		25			De	mos	tra	:	re	lac	ión	en	tre	ده۲	npor	ta	mie	oto	de	e
			0			A. se	Sis	ten	na	en	el	tie	mpo	Se	pue	de	mod	lela	rck	20	
			13	1				ed					Ľ								
		2 000	93	1				1		I-d) (+)	+6	Ġ(t	+	mgl	min	(O(t)) =	7	t)	
				(h)	9		1	1													
			na o	2 4			13	ine	rac	de	me	sa	our	tro	1 (m=	0,1	kg)	1/1		
														cial		1					
					1	1	b:	100	e di	narr	Co	ota	Cior	al	= 2	10-3	N·n	1	. [
					tal		James and		and the same of the same	Contract of the Contract of th					= 9			-			
						I	1(3	1 72	1.0			-	1				,5				
					TA.	M	4		-			101	7)						or the same		
	No	wton:	5	7 =	T.	0	E AX		,									i i			
	1,40	ω το, τ.	15	7(4)	- T.	i) (1)	1_	-	57	710	= 7	1	1				-				
			-	CHI		0(1)	1-	3	Great		31	1		-		2 -4	/	1			
		7 4																-	e		
		22	1			47							0				7				
		0			Cij	To	rgv	2 9	we	pr	pav	ce	da	gra	vedi	d		16 1			
1					1 124	14 (12	1.1	1-	1												-
+					1100	_	M	01.		- 4	1										
+				1 Fg	+>	To	+) = (+	- 4 ×	-	7/7	Fa.	8-10	in (0(4)	123	-m	3.1	sin	(9)	(1)	(1)
			•		, k	1-		(M)	0	= 1				1,							
		r.43	ė		(2)	10	æ	gre	se	00	one	a	P. m	ina	nje	n to	10	taci	ona	P	
		0	X	14				S. I													
			10			で	t) =	1300	b	9 (t)	(2)	1	1		ivi-					
		1																			
		,	E																		
		X	A		(3)	To	CO	2, (i di	cas	10	al	h	az	0						
		10			(-)		1 4		PI	WV -		Jet	91	ul	U			1			
and a subsequent of the subseq			P			7	4(t)	_	7	(4)	(:	2)									
		Total makes and				C	1/61		L	(1)	() <u> </u>								(D)	2005
	1										-									IFILL	OVARU

SLC Haciendo entonces la sumatoria de torques con (1), (2) y (3) la ecación nos gueda del siguiente modo: $T_g(t) + T_r(t) + T_h(t) = I \cdot 0$ /reemplazamos - mgl. sin(O(t)) + b O(t) + T(t) = I O(t) //desperando T(t) $I \cdot \dot{\phi}(t) + b \cdot \dot{\phi}(t) + mgl \cdot sin(\phi(t)) = 7(t)$ + La echación obtenida permite modelar la posición de un brazo robotico (O(t)) con un grado de libertad, ante la aplicación de un torque sobre el (2(t)) Para nuestro sisterra, reemplazamos las constantes con sus valores: I = m.l = 0,1 kg (0,1 m) = 1.10-3 kgm2 b = 2.10 = Nm m = 01 kg 1 1 = 0 1 m 9 = 9,81 1/57 11/2 = 11/ FRO/ARTS