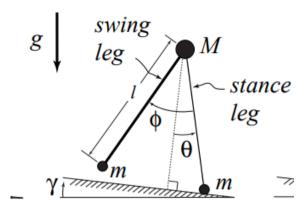
Рисунок с обозначениями



Первоначальная систем уравнений

$$\begin{bmatrix} 1 + 2\beta(1 - \cos\phi) & -\beta(1 - \cos\phi) \\ \beta(1 - \cos\phi) & -\beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{\theta} \\ \ddot{\phi} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\beta\sin\phi(\dot{\phi}^2 - 2\dot{\theta}\dot{\phi}) \\ \beta\dot{\theta}^2\sin\phi \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (\beta g/l)[\sin(\theta - \phi - \gamma) - \sin(\theta - \gamma)] - g/l\sin(\theta - \gamma) \\ (\beta g/l)\sin(\theta - \phi - \gamma) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Но для уменьшения числа ошибок в коде я выбрала систему с betta = 0.

$$\ddot{\theta}(t) - \sin(\theta(t) - \gamma) = 0$$

$$\ddot{\theta}(t) - \ddot{\phi}(t) + \dot{\theta}(t)^2 \sin\phi(t) - \cos(\theta(t) - \gamma) \sin\phi(t) = 0$$

Использовалась статья:

(PDF) The simplest walking model: Stability, complexity, and scaling (researchgate.net)

