

6. GAIA  
ROBOTEN DINAMIKA ETA KONTROLA  
**ARIKETAK**

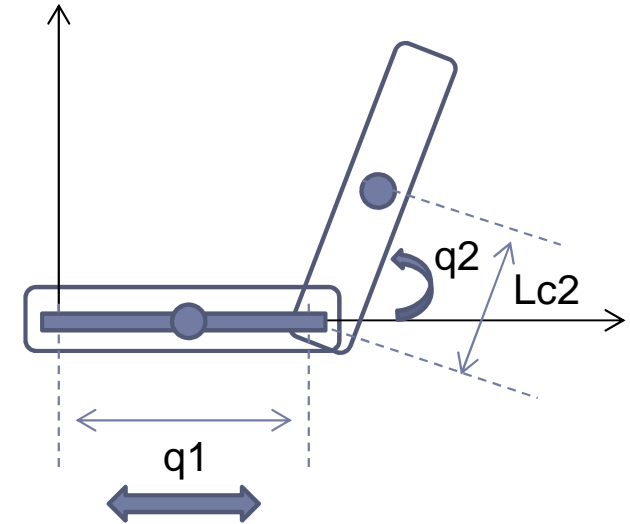
ROBOTIKA

## 6. GAIA ROBOTEN DINAMIKA ETA KONTROLA

### ARIKETAK

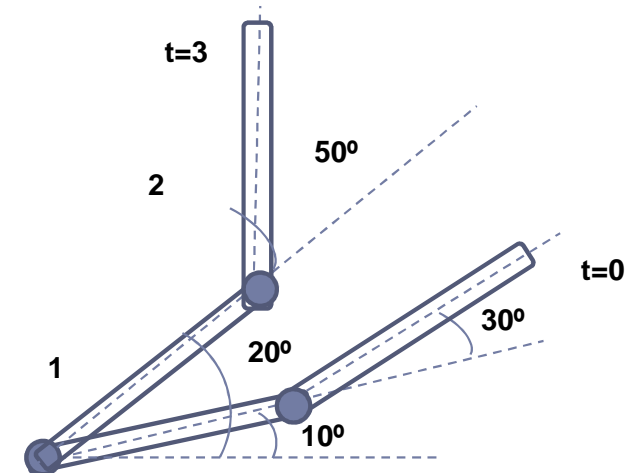
#### 6.1 ariketa

Irudiko 2 askatasun-graduko robot planoaren Lagrangetarra kalkulatu. Oharra:  $q1$  prismaticoa eta  $q2$  errotazionala.



#### 6.2 ariketa

Demagun 2 biraketa artikulazioko robota. Irudian hasierako eta amaierako posizioak adierazten dira 3 segundotan. Beharrezkoak diren interpolazio kubikoak kalkulatu.

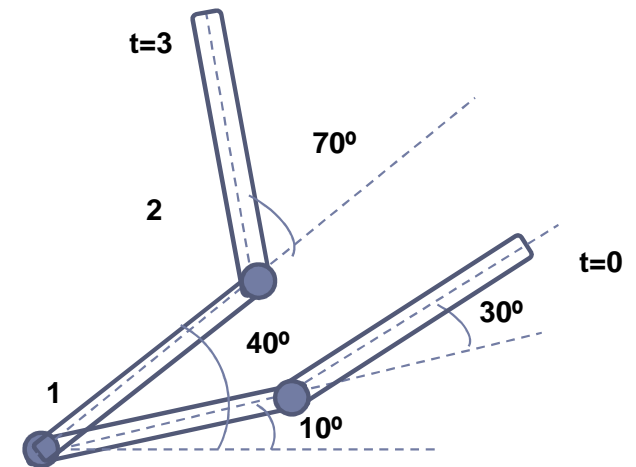


## 6. GAIA ROBOTEN DINAMIKA ETA KONTROLA

### ARIKETAK

#### 6.3 ariketa

Demagun 2 biraketa-artikulazioko robota. Irudian hasierako eta amaierako posizioak adierazten dira 3 segundotan. Kalkulatu **doiketa parabolikoekin** beharrezkoak diren interpolazio **linealak**,  $40^\circ/\text{s}^2$  azelerazioa baldin badaukate.



#### 6.4 ariketa

Demagun 2 biraketa-artikulazioko robota. Irudian hasierako, bitarteko eta amaierako posizioak adierazten dira 2 segundotan. Bitarteko puntuetan kate-maila bien abiadura  $5^\circ/\text{s}$  izanik, kalkulatu beharrezkoak diren interpolazio kubikoak. Hasierako eta amaierako abiadurak zero direla kontsideratzen da.

