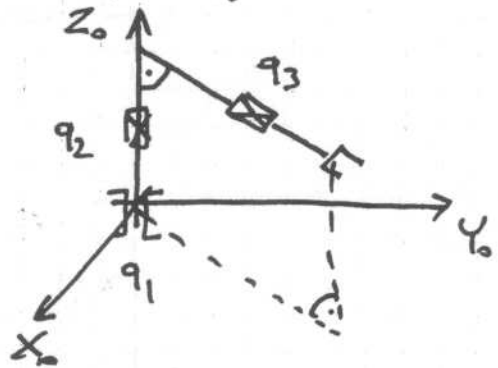
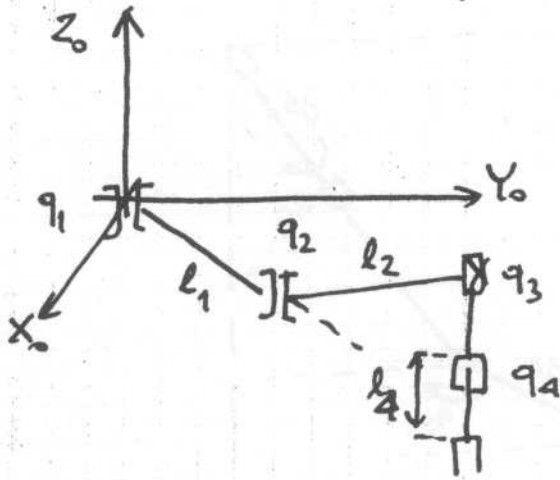


Zestaw 5

1. Wyznaczyć jacobian manipulatora dla robotu SCARA i RTR przedstawionych poniżej.



2. Wyznaczyć model dynamiki manipulatora RTR przedstawionego na rysunku. Założyć, że ramiona manipulatora mają postać cienkich, jednorodnych prętów o długościach l_2, l_3 i masach m_2, m_3 .

