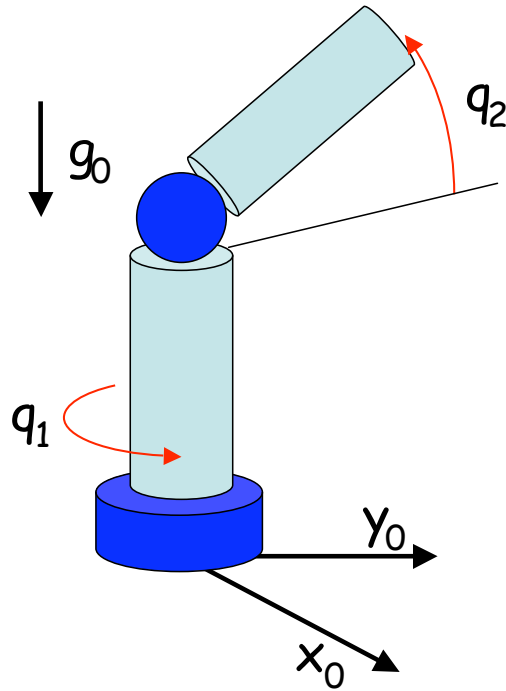


## Prova Scritta di Robotica II

14 Aprile 2005



- Si derivi il modello dinamico del robot a due gradi di libertà rotazionali in figura, senza alcuna ipotesi (semplificativa) sulla posizione dei baricentri e sulla struttura delle matrici di inerzia dei due bracci.
- Determinare (in forma parametrica) i coefficienti di una legge di controllo di tipo PD decentralizzato ai giunti con compensazione *costante* della gravità, in grado di rendere globalmente asintoticamente stabile una configurazione desiderata costante  $q_d$ .

[150 minuti di tempo; libri aperti]