Regelungstechnische Methoden in der Robotik

Übung 2

10.06.2011

Aufgabe 1 Man betrachte ein flexibles Gelenk mit PD-Regelung, wie in der Vorlesung beschrieben.
a) Schreiben Sie die Systemgleichungen auf.
b) Leiten sie die Ableitung der Lyapunov-Funktion her.