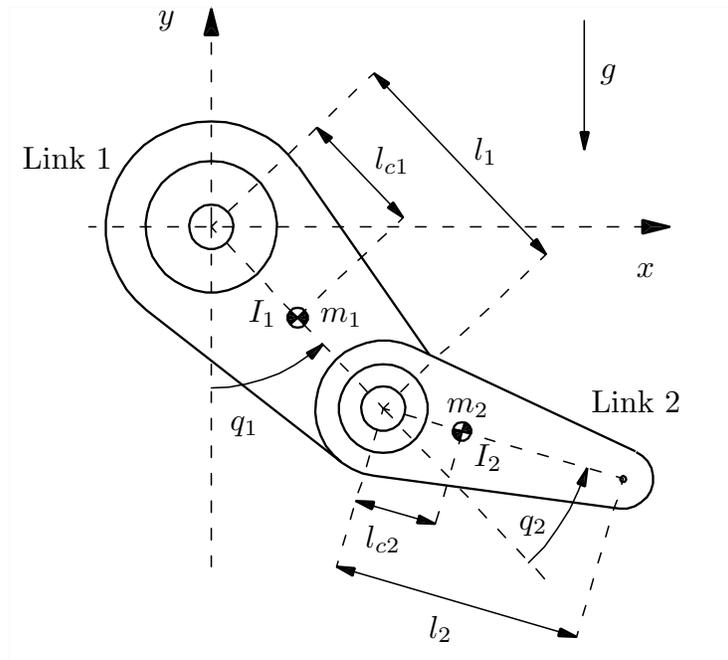


Considere o robô pelicano estudado no Cap. 5:



- Projete um controlador do tipo torque calculado (exemplo 10.2, pg. 244). O objetivo do sistema de controle é que as juntas do robô sigam as trajetórias da pg. 145.
- Utilize o modelo da pg. 140 e os valores de parâmetros físicos da pg. 132.
- Represente o sistema em malha fechada no espaço de estados e verifique que é uma equação linear.
- Prove a estabilidade assintótica da origem para o sistema em malha fechada.
- Simule o sistema de controle em Matlab.

Referências

- [1] Kelly, R., Davila, V. S., Perez, J. A. L. (2006). Control of Robot Manipulators in Joint Space. Springer (p. 426).