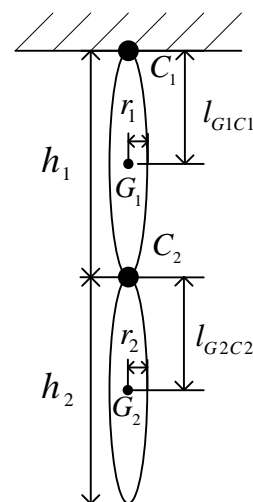
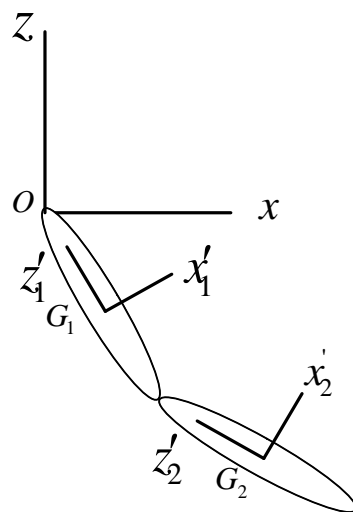


動的システム論特論 その1

2009/10/22

1. 重力の作用下で2次元平面内を運動する2重振り子について、マルチボディダイナミクス理論の拡大法を用いて、運動方程式（状態変数表現）を導出せよ（拘束に関しても、講義資料を参考に丁寧にまとめること）
2. プログラムを作成し（形状その他は自由に設定）、振り子それぞれの質量中心の変位および回転角度について時刻歴を描け
（Matlab, Fortran, C, その他, 記述言語であればなんでも良い）
（MBD ソフトウェア, MBD 用 Toolbox は不可）
3. 運動方程式の導出, プログラム, 描いた時刻歴を提出せよ



提出期限：11月27日（金）

提出場所：航空機械実験棟2F一番奥の石田研内 提出用BOX

連絡先：機械理工学専攻・電子機械工学分野 井上剛志（内線3122）