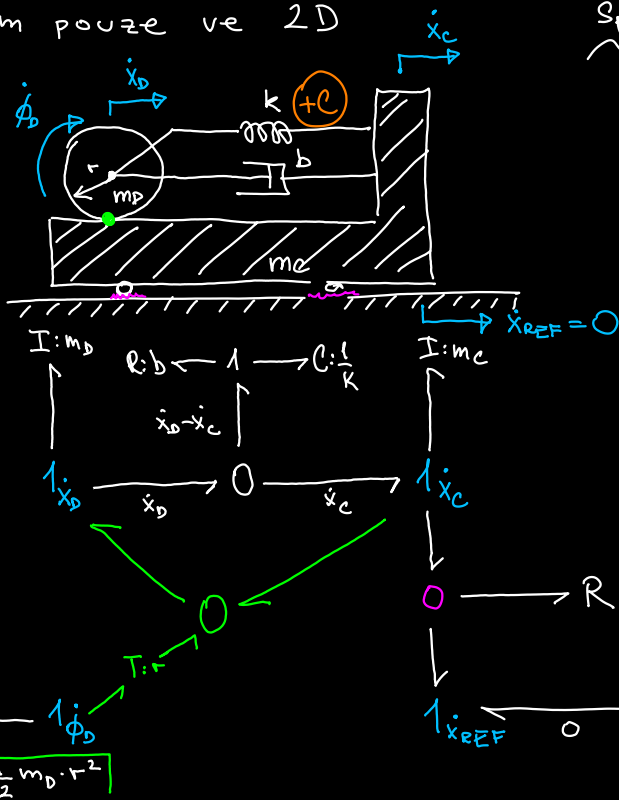


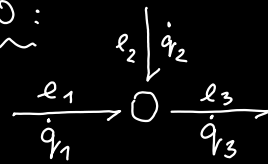
POUŽITÍ SPOJE TYPU O PRO MODELOVÁNÍ KINEMATICKÝCH OMEZENÍ

Zatím pouze ve 2D

Př.:



Spoj typu O:



$$\ell_1 = \ell_2 = \ell_3$$

$$\dot{q}_1 + \dot{q}_2 = \dot{q}_3$$

$$\begin{aligned} \dot{x}_C &= \dot{x}_D - r \cdot \dot{\phi}_D \\ \dot{x}_D &= \dot{x}_C + r \cdot \dot{\phi}_D \end{aligned}$$

x_D vůči C

