



Mestrado Integrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores
Mestrado Integrado em Engenharia Mecânica

Acionamento & Movimentação

Ano Letivo 2011/2012

Grupo D – Manipulador Robótico

Ata n.º 5

Data: 4 de abril de 2012

Duração: 3h

Hora: 14h

Local: I103

Animador: Vasco Sotomaior

Relator: Justino Sousa

Participantes:

- Justino Sousa
- Luís Pereira
- Manuel Morais
- Vasco Sotomaior

Ordem de trabalhos:

- Discussão do trabalho realizado até à data nas simulações de PSIM e MATLAB.
- Discussão do método de controlo do motor baseado em *microstepping*.
- Validação da escolha dos Mosfets a usar para o controlo do motor.
- Apoio na resolução de problemas encontrados até a data.
- Definição e atribuição do trabalho em falta.

Conclusões:

- Decidiu-se implementar, nas simulações, o controlo por *microstepping* por permitir um posicionamento mais preciso, e menos vibrações.
- Foram validadas as escolhas dos mosfets para o controlo, tendo como referência:
 - IRF520: <http://www.datasheetcatalog.org/datasheet/fairchild/IRF520.pdf>
 - IRF530: <http://www.datasheetcatalog.org/datasheet/fairchild/IRF530.pdf>
- Decidiu-se iniciar a escrita de um documento (Relatório) que contém toda a informação obtida para as escolhas realizadas no trabalho.
- Iniciou-se, também, a pesquisa de soluções existentes no mercado, para que possam, futuramente, ser comparadas com a nossa.