



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 6

Data: 17 de abril de 2012

Duração: 2h30

Hora: 10h

Local: I103

Animador: Manuel Morais

Relator: Luís Pereira

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 em malha fechada;
- Interligação da simulação em Matlab com a simulação em PSIM;
- Apoio na resolução de problemas encontrados até a data;
- Definição e atribuição do trabalho em falta.

Conclusões:

- Tendo-se realizado uma pesquisa acerca do tipo de controlo em malha fechada dos motores de passo, verificou-se que a realimentação tendo por base a análise do valor da *back EMF* é uma das soluções existentes. Uma outra solução passaria pela monitorização da posição (passo) do motor. Posto isto, definiu-se implementar pelo menos uma das soluções apresentadas;
- De modo a tirar partido das vantagens dos dois *softwares*, *PSIM* e *Matlab*, recorreu-se à ferramenta *SimCoupler* que nos permitirá realizar uma interligação de dados entre as respetivas simulações.