



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 7

Data: 24 de abril de 2012

Duração: 3h

Hora: 9h30h

Local: I103

Animador: Vasco Sotomaior

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 e implementação dos métodos de controlo em malha fechada;
- Apoio na resolução de problemas encontrados até a data;
- Definição e atribuição do trabalho em falta.

Conclusões:

- Resolvida a questão de como controlar o sistema frequência, sendo agora necessário aplicar esse controlo às simulações que decorrem;
- Implementou-se o controlo de corrente com controlador PI;