



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 8

Data: 10 de maio de 2012

Hora: 16h00h

Duração: 3h

Local: I103

Animador: Luís Pereira

Relator: Manuel Morais

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;
- Apoio na resolução de problemas encontrados até a data;
- Definição e atribuição do trabalho em falta.

Conclusões:

- Visto que a gama de tensões de funcionamento do motor foram alteradas (devido ao aumento da frequência do mesmo) foi necessário procurar novos mosfets que aguentem tais tensões, no entanto a sua escolha não ficou concluída durante a reunião;
- Visto que o modelo do motor utilizado em PSIM não é muito fiável (porque não nos é possível definir diretamente alguns dos seus valores), tentou-se encontrar uma forma de resolver esse problema não se tendo chegado a nenhuma conclusão;
- Criação de uma tabela comparativa de manipuladores robóticos existentes no mercado para posterior justificação dos parâmetros definidos para o nosso projeto.