

Laboratorio #4:

- 1) Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in velocità;
- 2) Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in posizione

Introduzione alla prima parte (videoregistrazione Lab del 28/04/2021: 00:00 – 09:45, 33:55 – 42:40):

Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in velocità

Prima parte (col vostro PC, 40 minuti):

- definizione con Matlab del DC-motor comandato in armatura (usare uno script in cui si definiscono i parametri e si calcolano le f.d.t. $F1(s)$ e $F2(s)$)
- simulazione in catena aperta in assenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena aperta in presenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena chiusa in assenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena chiusa in presenza del disturbo T_d mediante Simulink
- calcolo con Matlab delle f.d.t. in catena chiusa e dei diagrammi di Bode

Commenti alla prima parte (videoregistrazione: 10:50 – 21:35, 49:30 – 56:00)

Laboratorio #4:

- 1) Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in velocità;
- 2) Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in posizione

**Introduzione alla seconda parte (videoregistrazione: 21:43 – 25:30, 53:40 – 58:32):
Simulazione di un DC-motor comandato in armatura e controllato in posizione**

Seconda parte (col vostro PC, 20 minuti):

- definizione con Matlab del DC-motor comandato in armatura (usare uno script in cui si definiscono i parametri e si calcolano le f.d.t. $F1(s)$ e $F2(s)$)
- simulazione in catena aperta in assenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena aperta in presenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena chiusa in assenza del disturbo T_d mediante Simulink
- simulazione in catena chiusa in presenza del disturbo T_d mediante Simulink
- calcolo con Matlab delle f.d.t. in catena chiusa e dei diagrammi di Bode

Commenti alla seconda parte (videoregistrazione: 26:36 – 33:34, 59:29 – 01:07:30)