

Experimento 03

Autor: Prof. Victor Hugo Casanova Alcalde

Professor: Flávio Vidal

1. Objetivos

Introdução aos sistemas dinâmicos e o Kit de Simulação MS-150.

2. Realização do Experimento

As seguintes tarefas deverão ser realizadas em laboratório utilizando o Kit de Simulação MS-150:

- 2.1. Reconhecimento dos módulos componentes do Sistema de Servomecanismos, marca Feedback, modelo MS-150.
- 2.2. Montagem dos módulos segundo o diagrama da Fig. 1 em anexo.
- 2.3. Observação do funcionamento global do sistema.
- 2.4. Observação da operação individual de cada módulo.

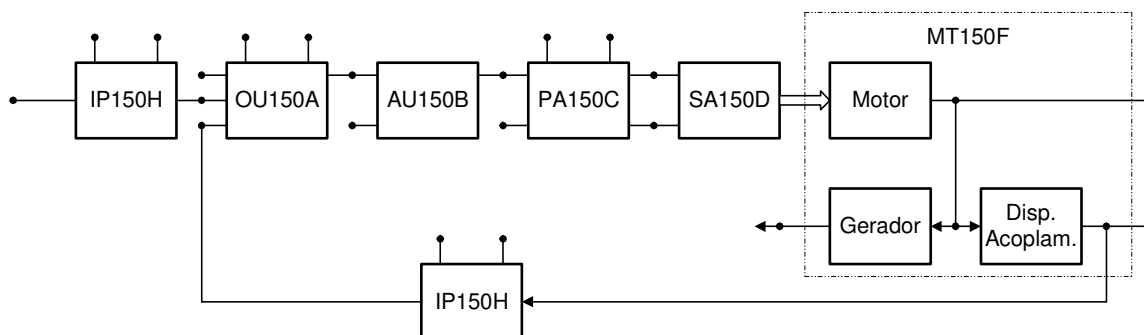


Figura 1

3. Relatório

- Relação dos módulos componentes do Sistema de Controle de Posição (SCP), incluindo os códigos identificadores.
- Desenho de um diagrama de blocos mostrando a organização e estrutura do SCP.
- Descrição sucinta da função e operação de cada módulo.
- Comentários sobre o desempenho dinâmico do SCP.
- Aplicações dos servomecanismos.