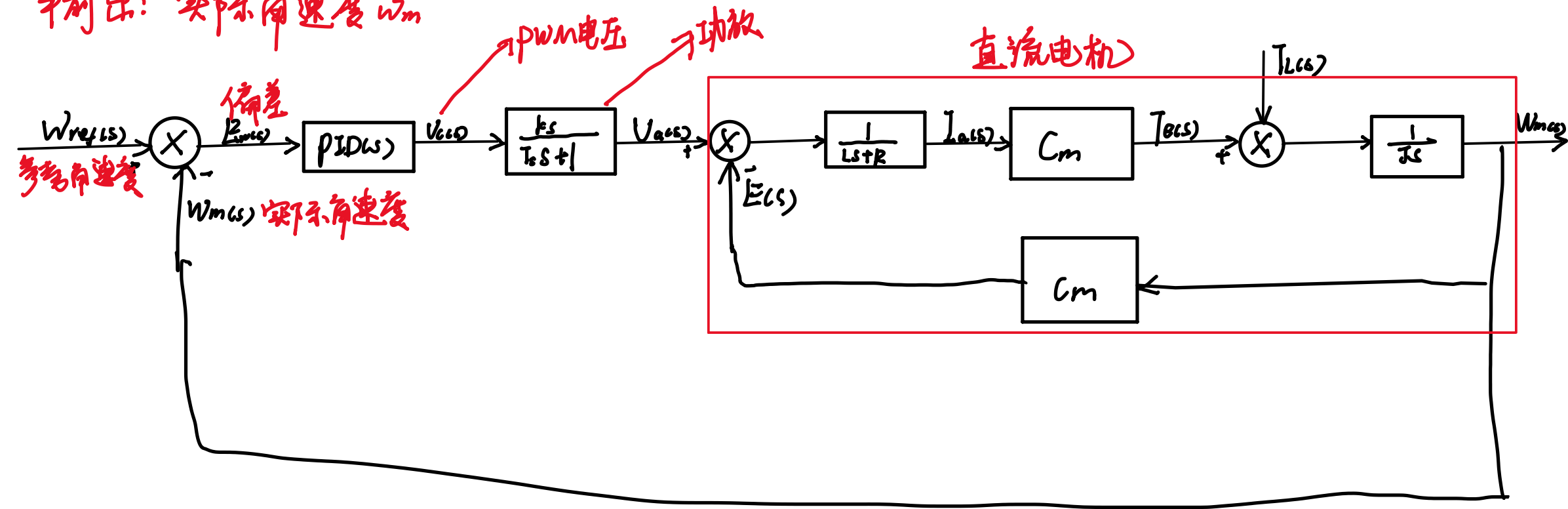


电机速度控制

输入: 参考角速度 w_{ref}

输出: 实际角速度 w_m



由于无法知道电机参数:
取: $R = 0.1$
 $L = 0.1$
 $J = 0.1$
 $C_m = 1.26$
取: $k = 2.4$
 $T_s = 0.1 s$

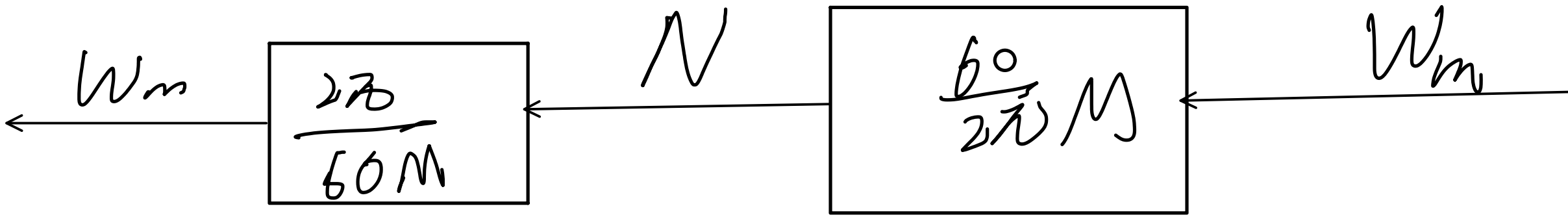
电机编码器:

单位时间脉冲数: N (个/s)

每圈脉冲数: M (个/圈)

电机转速: $n = \frac{N}{M}$ (圈/s)

$$N = nM = \frac{60w_m}{2\pi} M$$



电机角度(位置)控制