

توجه: گزارش کار تا حد امکان خلاصه بوده و به هیچ وجه از دو صفحه تجاوز نکند!

موارد زیر در گزارش کار آورده شود:

۱. حداقل، حداکثر و دقت سرعت قابل اندازه‌گیری موتور (بدون سر ریز تایمر) با استفاده از روش پیاده سازی شده چقدر است؟ محاسبه کنید.
۲. چه پیشنهاداتی برای بهبود رزولوشن سرعت اندازه‌گیری شده دارید؟
۳. هر کدام از اعداد و حروف موجود در نام مدل شفت انکودر E50S8-1000-3-T-24 به چه معناست؟
۴. به نظر شما با انکودر ۱۰۲۴ پالس موجود در آزمایشگاه، بهترین دقتی که در اندازه‌گیری زاویه می‌توان داشت چقدر است؟
۵. در انکودرهای افزایشی به کمک پالس Z توانستیم موقعیت را به صورت مطلق به دست آوریم. ولی با این حال در بازار انکودرهای مطلق با قیمت بسیار بالاتر وجود دارد. اگر با انکودر افزایشی می‌توان زاویه را به صورت مطلق محاسبه کرد پس دلیل استفاده از انکودرهای مطلق چیست؟
۶. آیا با توجه به نمودار بدست آمده از پتانسیومتر می‌توان ادعا کرد که این حسگر یک حسگر جابه جایی دورانی خطی است؟
۷. آیا با توجه به نمودار بدست آمده از پتانسیومتر می‌توان ادعا کرد که این حسگر یک حسگر سرعت دورانی خطی است؟