**CAD**

auf: Y:\Master\_Projekt\_SS\_2021\Projektdaten\50\_Modul\_Vereinzelung\55\_Konstruktion

**SourceCode von Teaching Factory**

https://github.com/rubbaDuxXx/mci\_teaching\_factory

**ToDo:**

* Vereinzelung fertig machen
  + Model als FMU speichern
  + FMU in Simulink laufen lassen -> ADS mit TwinCAT
    - Alternativ ST code
  + PLC Software von Musterlösung
  + TwinCAT visualisierung in Inventor.
* Befüllung Modelieren
  + Motor Modelieren. Eingänge sind Variablen aus TwinCAT (Geschwindigkeit, Position und Parameter der NC-Achse wie beschleunigung, jerk und max geschwindigkeit)
    - https://de.mathworks.com/help/control/ug/dc-motor-control.html