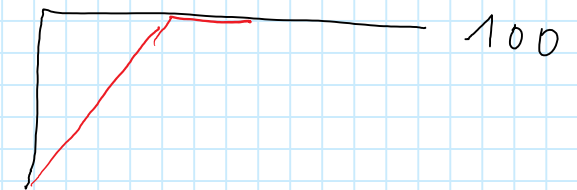
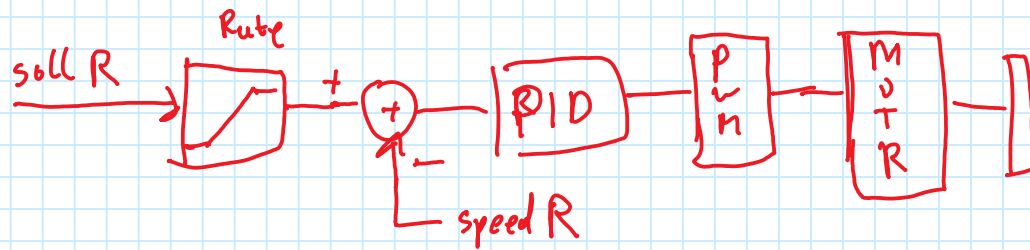
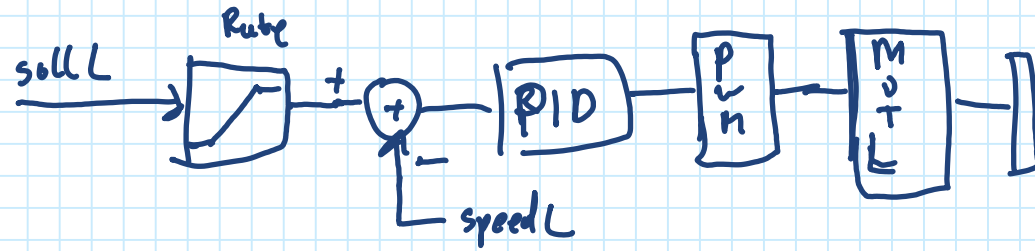


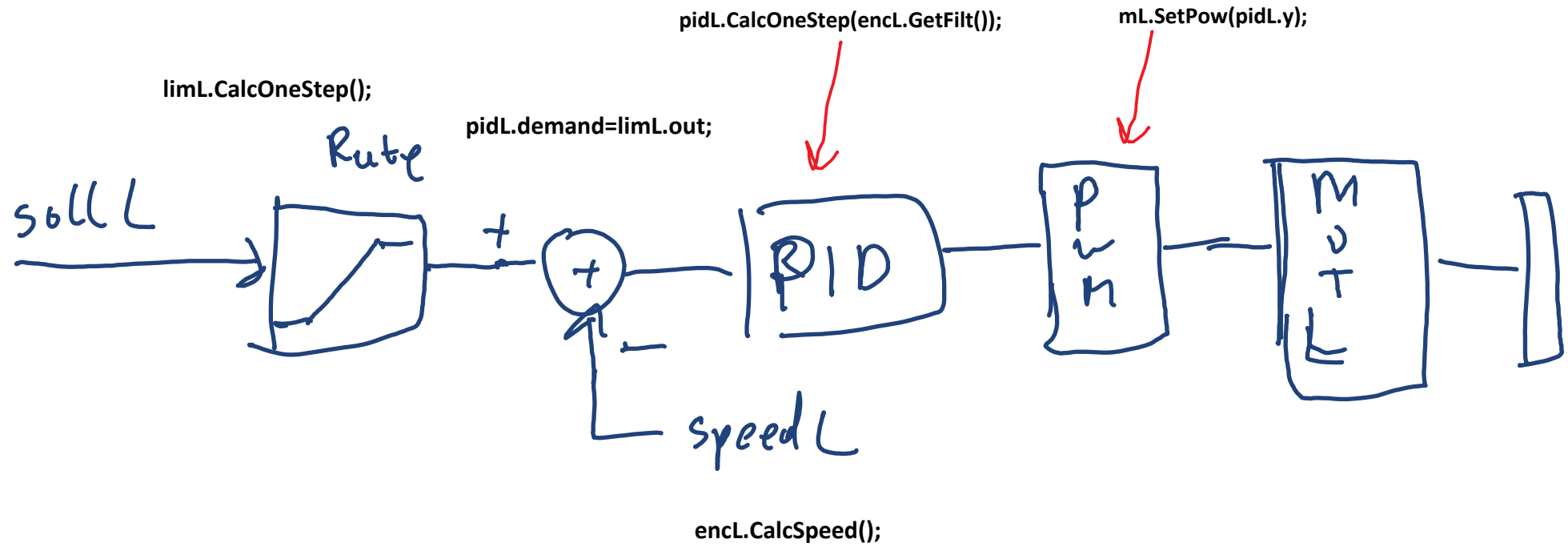
1 Speed Control



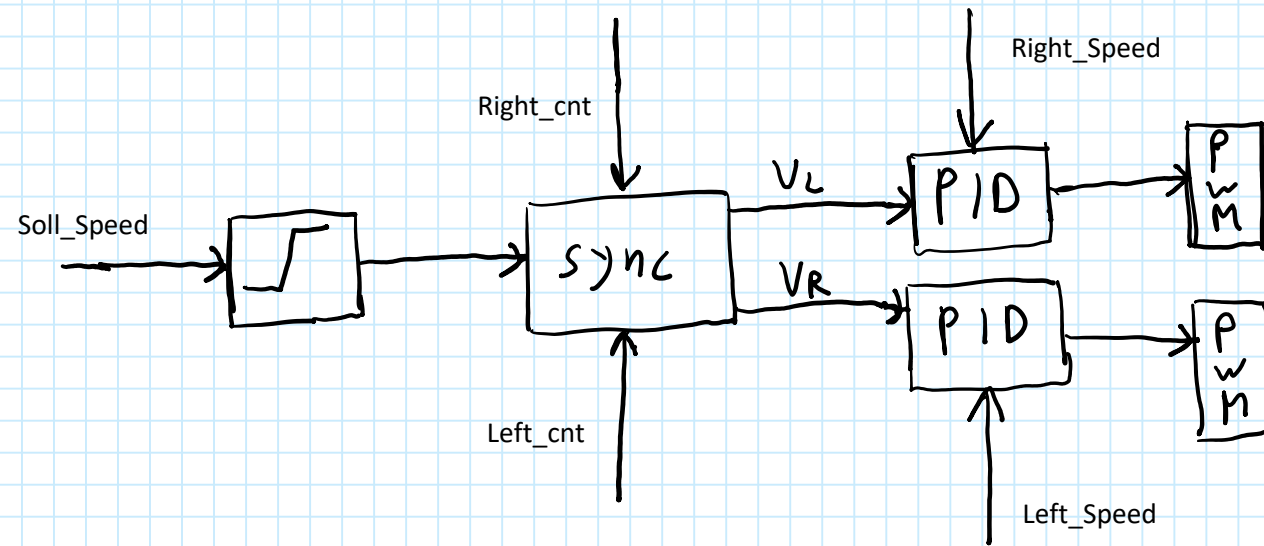
lim.in

lim.out

3 Speed Control

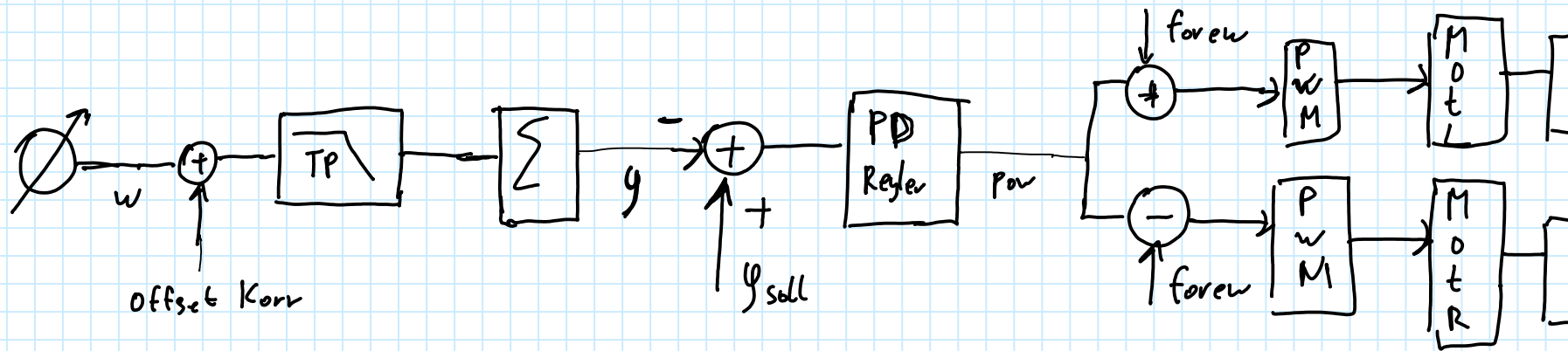


4 SyncControl

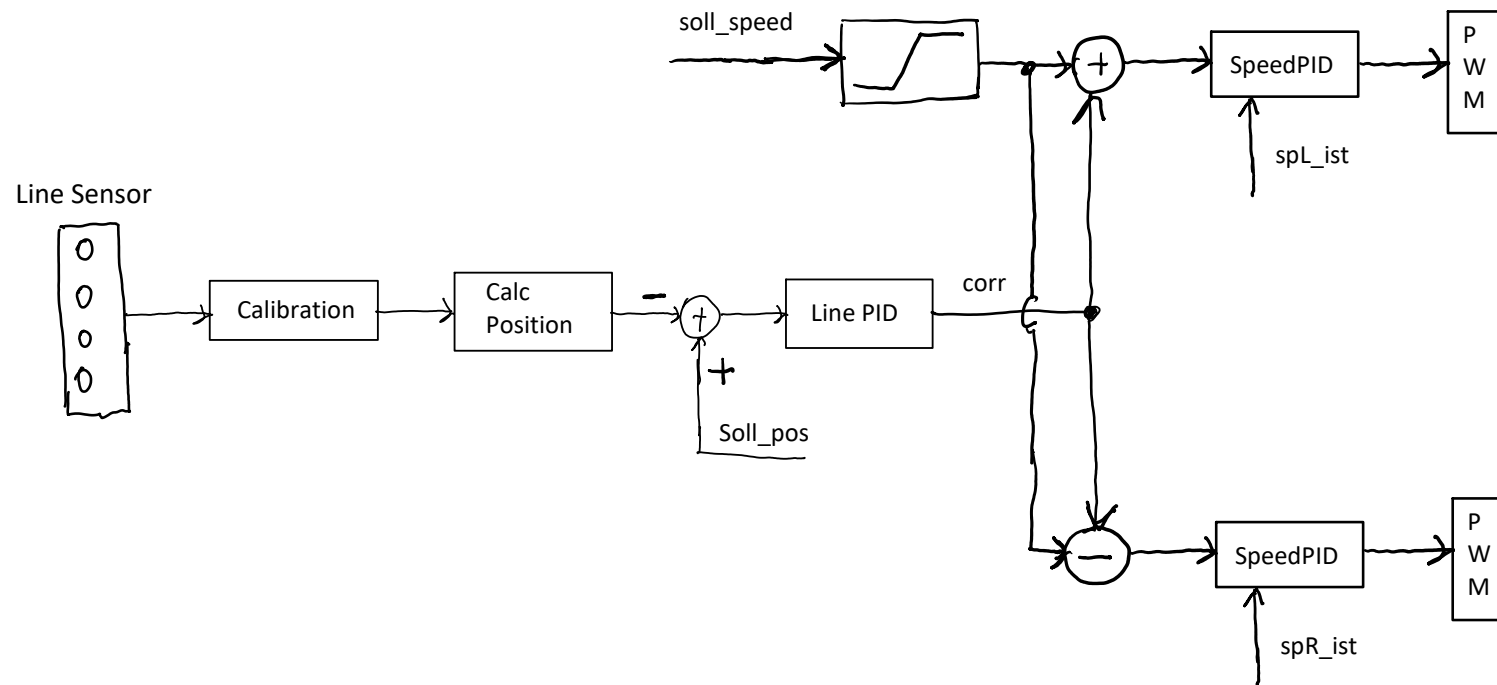


5 Gyro Bertl

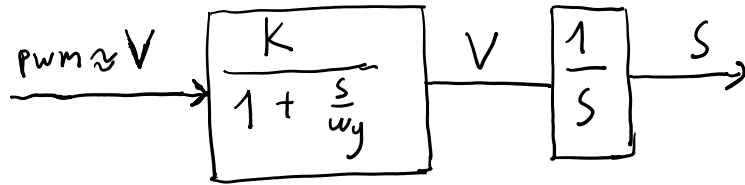
Montag, 12. Januar 2015 08:13



6 FollowLine + Speed Control



7 V-Control vs Pos-Control



1 V-Regelung

Bei einer Geschwindigkeits-Regelung ist die Regelstrecke näherungsweise ein TP 1er Ordnung

=> Ich kann (muß) einen PID Regler verwenden

V-Regler:

Roboter-V, Quadrocopter-Steuerung

Pos-Regler:

Roboter-Pos, LineFollower

2 Pos Regelung

Bei einer Positionsregelung (Servo Regelung)

Besteht die Regelstrecke aus dem TP und einem impliziten Integrator.

Das I ist sinnlos und meißt auch zuviel des Guten.

Die Strecke ist schwingungsanfälliger da sie im Gegensatz zu 1

Auf -180° drehen kann.

Ich verwende hier immer einen PD-Regler

8 Haftreibung

