|  |  |
| --- | --- |
|  | Механика – Идеальный датчик силы |
| в палитре |  |
|  |  |
| на схеме |  |

В блоке реализована модель идеального датчика силы (без учета демпфирования, запаздывания, энергозатрат и т.д.).

Уравнение модели имеет следующий вид:

, где

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | - | измеренная сила |
|  | - | сила на входе C |
|  | - | сила на входе R |

**Входные порты блока:**

Блок имеет два механических порта (C и R) поступательного движения.

**Выходные порты блока:**

Блок имеет один выходной математический порт T, на который поступает значение измеренной силы.

**Свойства блока – отсутствуют.**

**Параметры блока:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| F | - | сила, |