|  |  |
| --- | --- |
|  | Механика – Идеальный датчик поступательного движения |
| в палитре |  |
|  |  |
| на схеме |  |

В блоке реализована модель идеальных датчиков скорости и перемещения (без учета демпфирования, инерции и других эффектов).

Уравнения модели имеют следующий вид:

, где

–скорость порта R;

–скорость порта C;

– измеряемая разность скоростей;

– измеряемая разность перемещения портов R и C;

– начальное значение перемещения.

**Входные порты блока:**

Блок имеет два механических порта поступательного движения – C и R. Постулируется, что положительное направление – от порта R к порту C.

**Выходные порты блока:**

Блок имеет два математических выходных порта, на которые поступают измеряемые значения и .

**Свойства блока:**

S0 – начальное значение перемещения, м.

**Параметры блока:**

V – разность скоростей, ;

S – разность перемещений, м.