|  |  |
| --- | --- |
|  | 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:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | - | разность скоростей, |
| S | - | разность перемещений, м |