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

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

Уравнения модели имеют следующий вид:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | - | угловая скорость порта R |
|  | - | угловая скорость порта C |
|  | - | измеряемая разность угловых скоростей |
|  | - | измеряемая разность углов поворота портов R и C |
|  | - | начальное значение угла поворота. |

**Входные порты блока:**

Блок имеет два механических порта вращательного 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:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fi0 | - | начальное значение угла поворота, рад |

**Параметры блока:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fi | - | разность углов поворота, рад |
| W | - | разность угловых скоростей, |