



この作品はクリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されています。

Excercise3a: PI control of DC motor

演習3a: DCモータのPI制御

Simulate and plot a rotation speed the motor in Ex1 by PI-control of a gain $k_p = 0.1$ and $k_i = \{0.1, 1.0, 10.0\}$ with a reference of $1000[\text{rad/s}]$ from 0 to 1 [sec] with 1 [msec] interval. Submit a Matlab source code

Ex1のモータを目標回転数 $r=1000[\text{rad/s}]$ に対して, ゲイン $k_p=0.1$, $k_i = \{0.1, 1.0, 10\}$ で比例制御したときの回転速度を数値計算しプロットせよ. 時間は0から1秒まで1ミリ秒刻みである. Matlabのソースコードを提出せよ



この作品はクリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されています。

Excercise3b: PD control of DC motor

演習3b: DCモータのPD制御

Simulate and plot a rotation speed the motor in Ex1 by PI-control of a gain $k_p = 0.1$ and $k_d = \{1.0, 10.0, 100.0\}$ with a reference of $1000[\text{rad/s}]$ from 0 to 1 [sec] with 1 [msec] interval. Submit a Matlab source code

Ex1のモータを目標回転数 $r=1000[\text{rad/s}]$ に対して, ゲイン $k_p=0.1$, $k_i = \{0.1, 1.0, 10\}$ で比例制御したときの回転速度を数値計算しプロットせよ. 時間は0から1秒まで1ミリ秒刻みである. Matlabのソースコードを提出せよ