|  |  |
| --- | --- |
|  | Механика – Ограничитель положения вращательного движения |
| в палитре |  |
|  |  |
| на схеме |  |

В блоке реализована модель двухстороннего ступора для вращательного движения.

**Уравнения модели имеют следующий вид:**

, то

Иначе если , то

*,*

Иначе .

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| T | - | момент, Hм |
| W | - | относительная угловая скорость между портами C и R, |
|  | - | угол между портами C и R, рад |

**Входные порты блока:**

Блок имеет два механических порта вращательного движения – C и R. Постулируется, что момент положителен, если >.

**Выходные порты блока – отсутствуют.**

**Свойства блока:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fiup | - | верхний упор, рад |
| Filow | - | нижний упор, рад |
| Sup | - | контактная жесткость верхнего упора, |
| Slow | - | контактная жесткость нижнего упора, |
| Dup | - | коэффициент демпфирования верхнего упора, |
| Dlow | - | коэффициент демпфирования нижнего упора, |
| Fi0 | - | начальный угол, рад |

**Параметры блока:**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Т | - | момент, н\*м |
| W | - | разность угловых скоростей, рад/с |
| Fi | - | разность углов, рад |