

# Fragen

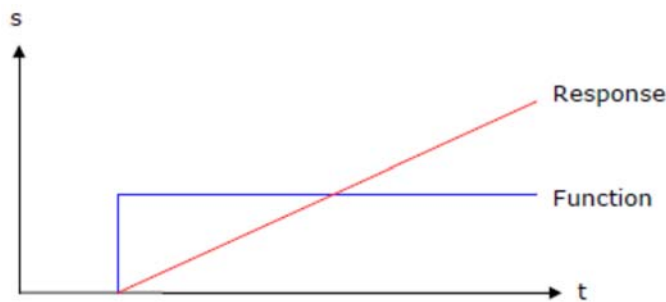
Wozu braucht es überhaupt ein Regler?

➔ Um interne und externe Einflüsse zu korrigieren.

Welche Regelung wird für eine Positionsregelung benötigt?

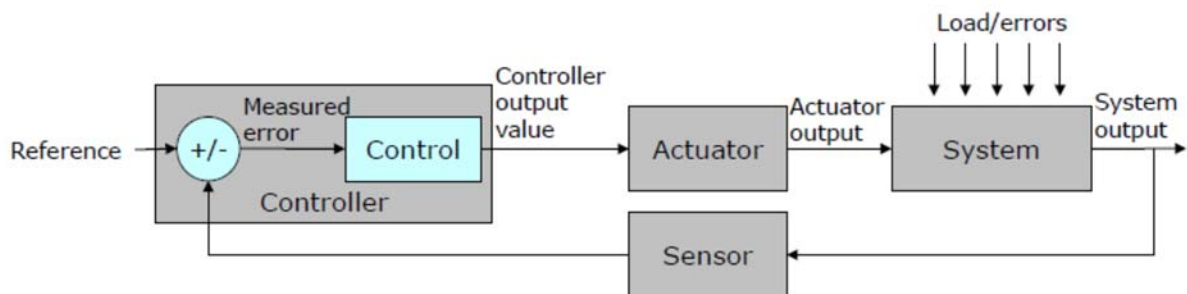
➔ PD- Regler, weil Motor bereits ein integrales Verhalten besitzt und dieses ausgeglichen werden muss

Um welchen Regel- Anteil handelt es sich hierbei?



➔ Integral

Um welche Komponenten des Sumo- Roboters handelt es sich bei dem auf dem Blockschaltbild gezeigten Controller, Actuator, System, Sensor?



➔ Programm auf Mikrocontroller, Motorentreiber, Motor, Quadraturencoder

Für was wird Anti- Windup benötigt?

➔ Über diese Variable wird der maximale I- Anteil festgelegt, der auf das System wirken kann.