



Mestrado Integrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores
Mestrado Integrado em Engenharia Mecânica

Acionamento & Movimentação

Ano Letivo 2011/2012

Grupo D – Manipulador Robótico

Ata n.º 9

Data: 23 de maio de 2012

Hora: 10h00h

Duração: 2h30

Local: I103

Animador: Justino Sousa

Relator: Luís Pereira

Participantes:

- Justino Sousa
- Luís Pereira
- Manuel Morais
- Vasco Sotomaior

Ordem de trabalhos:

- Discussão do trabalho realizado até à data nas simulações de PSIM;
- Apoio na resolução de problemas encontrados até a data;
- Definição e atribuição do trabalho em falta.

Conclusões:

- Ao nível do PSIM, e após várias tentativas falhadas de tentar incorporar o motor a partir do *Matlab* (utilizando para tal o *Simcoupler*), como última tentativa optou-se por utilizar o equivalente elétrico do motor, não se tendo até ao momento obtido resultados válidos;
- Definiu-se a estrutura das apresentações finais, assim como do relatório final e por fim realizou-se a distribuição de tarefas.