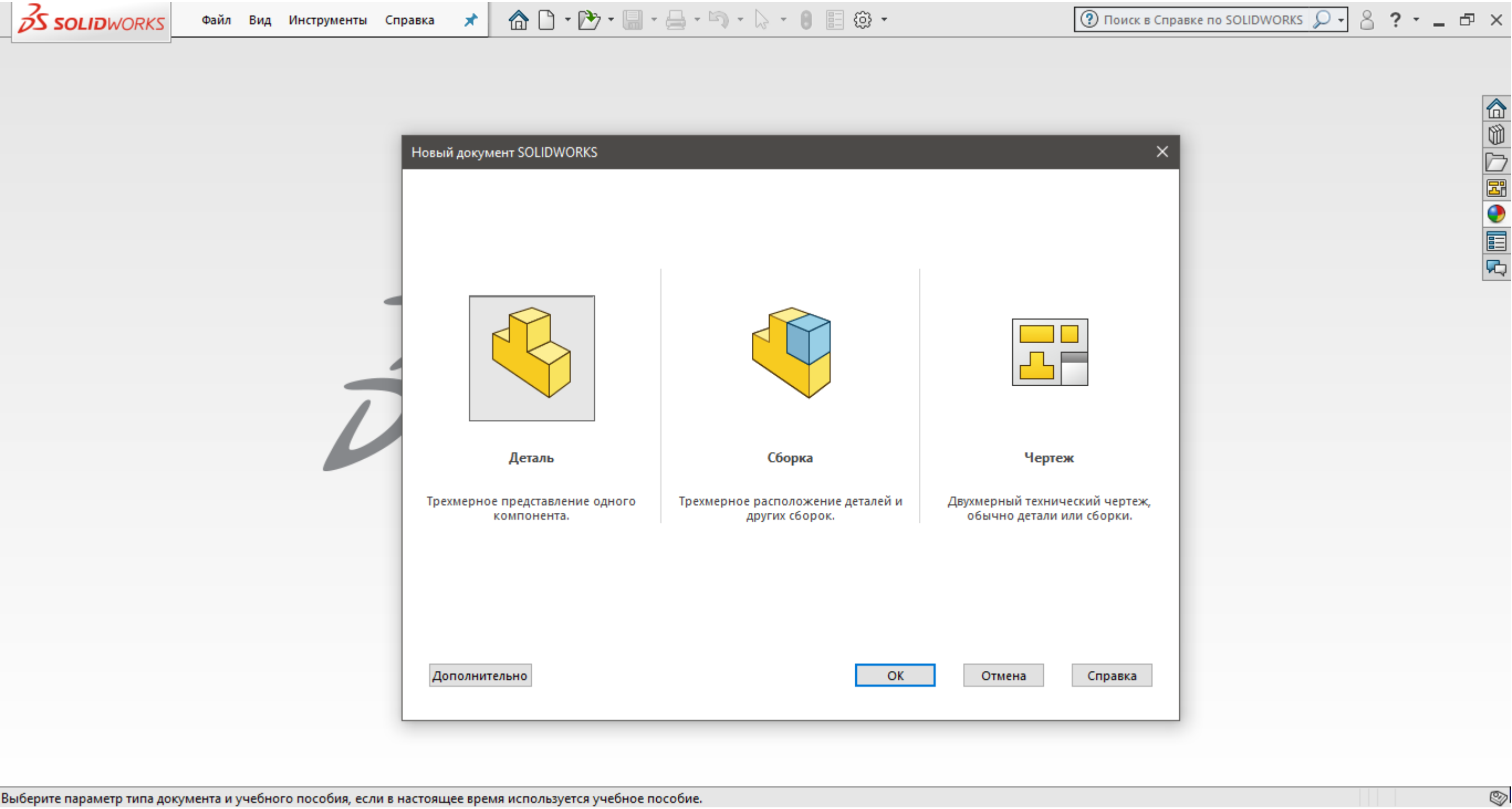
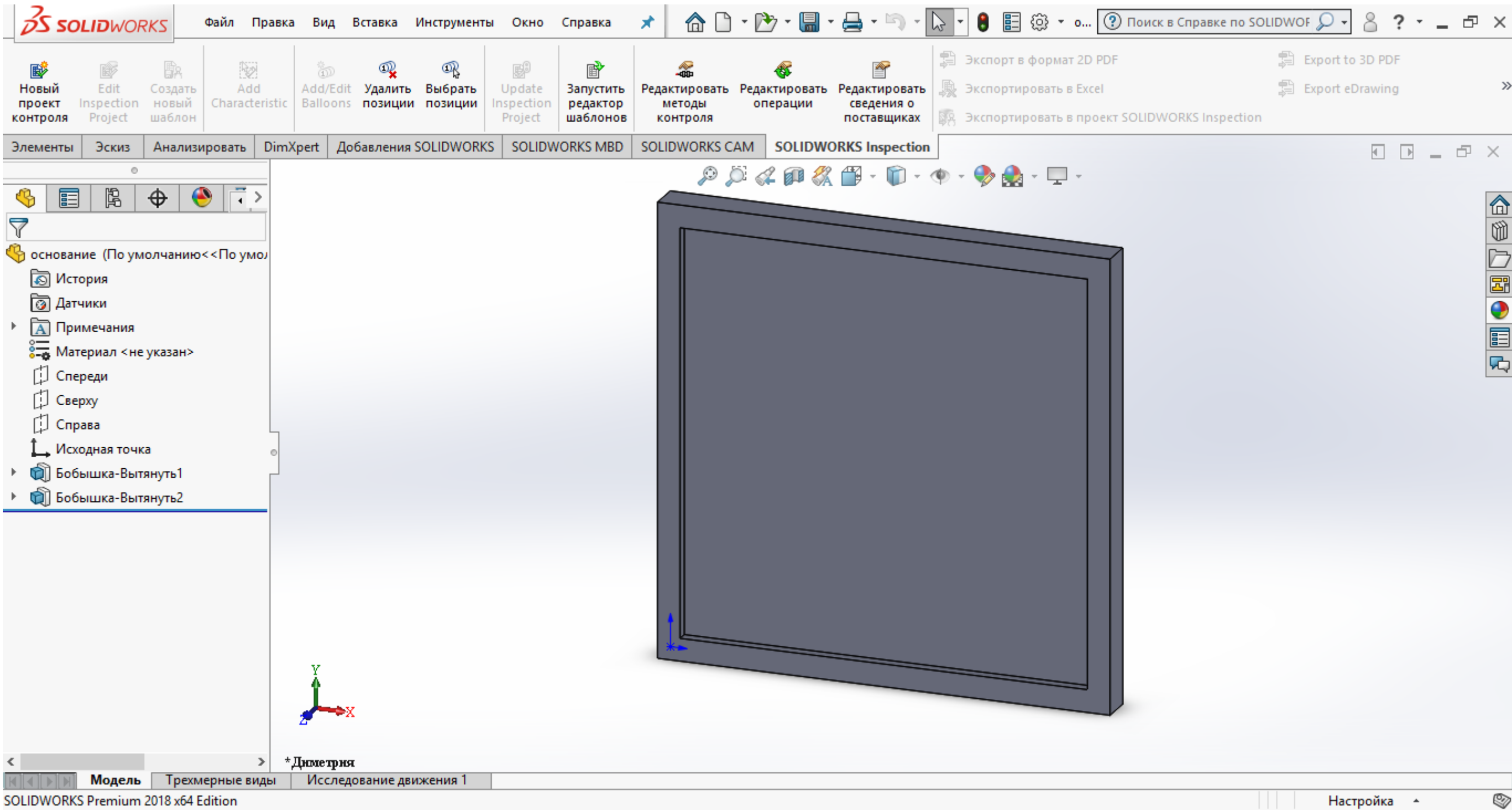
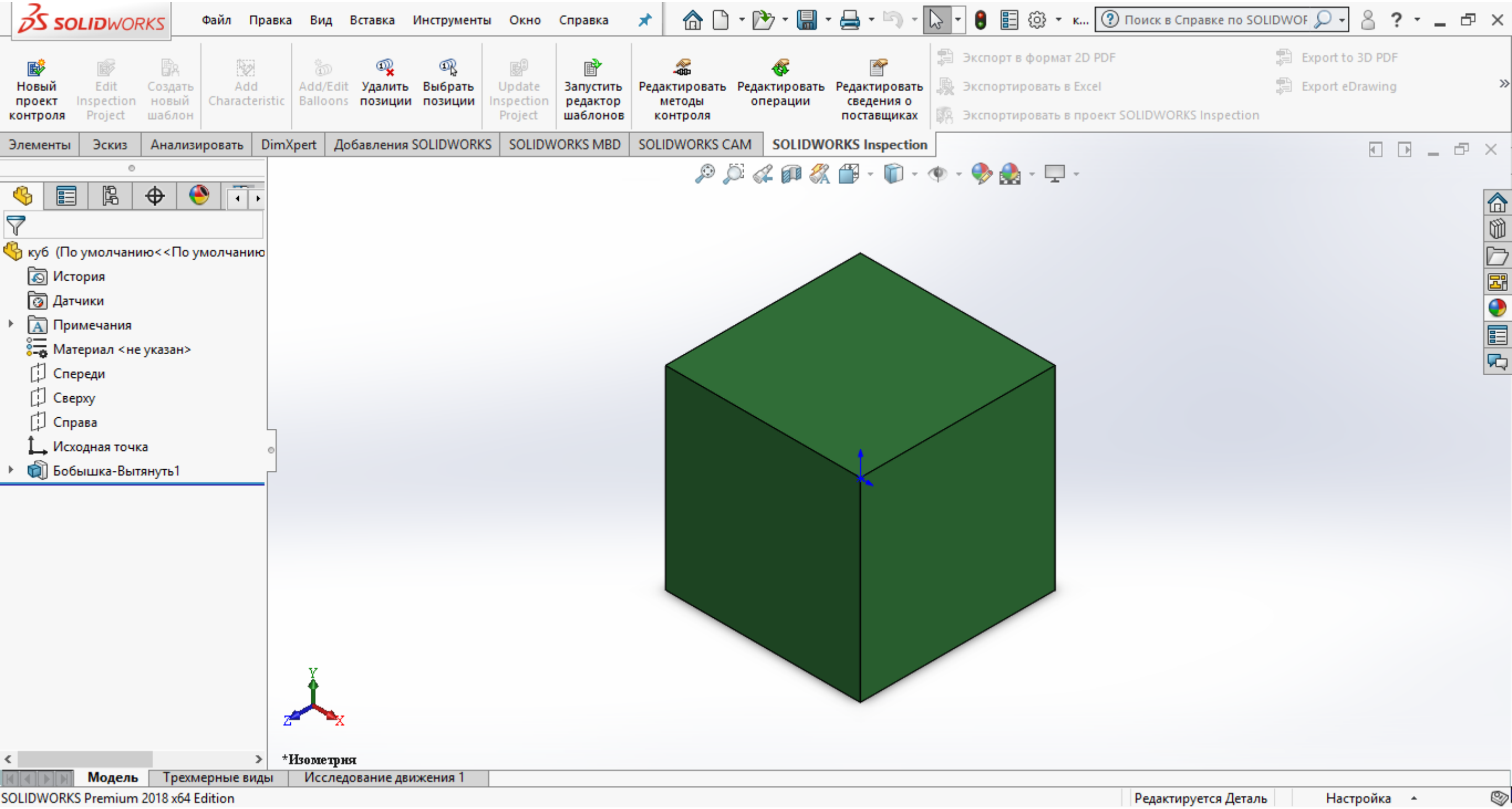


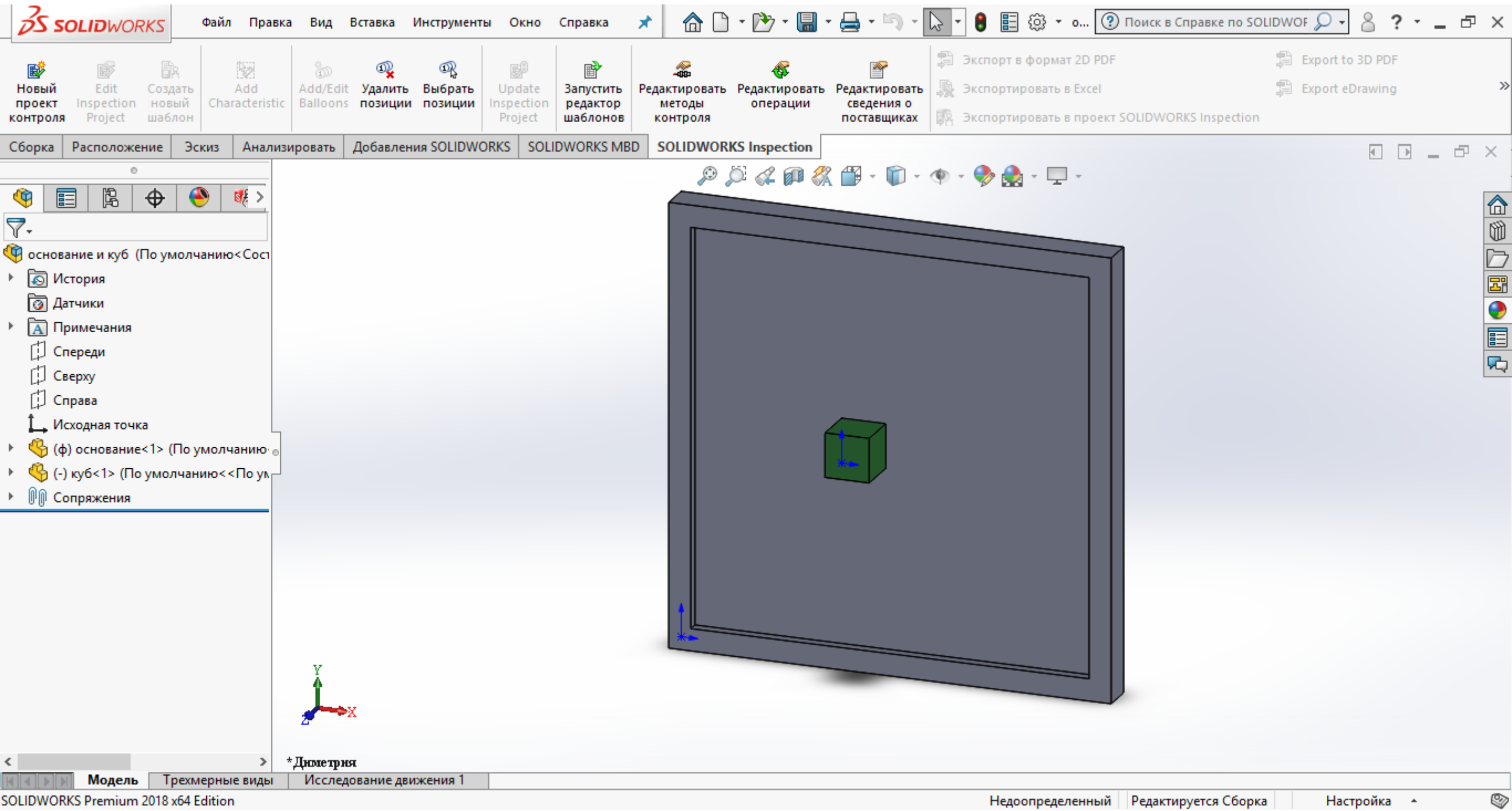
Создание нового документа



Деталь куб



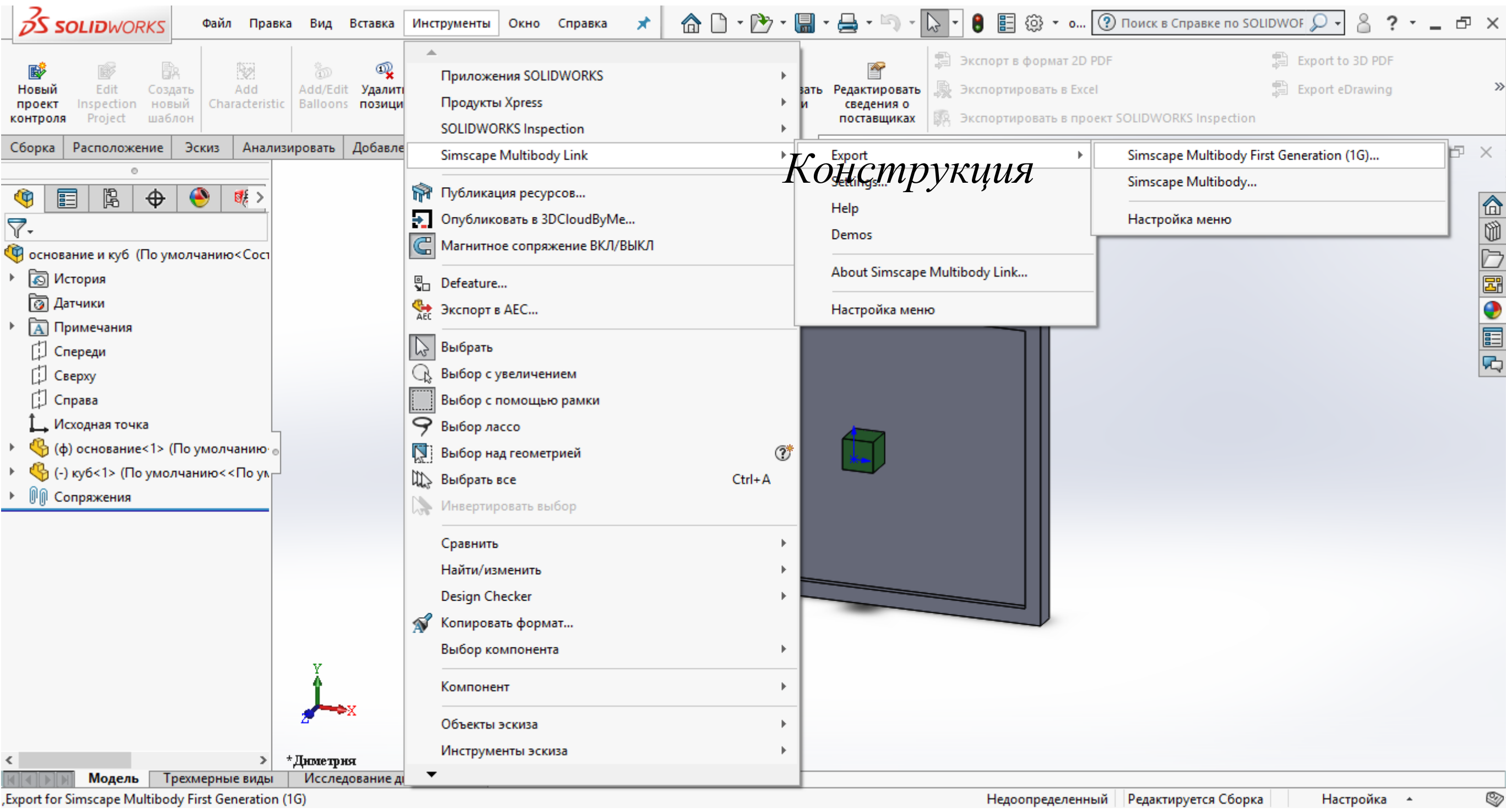
Деталь основание



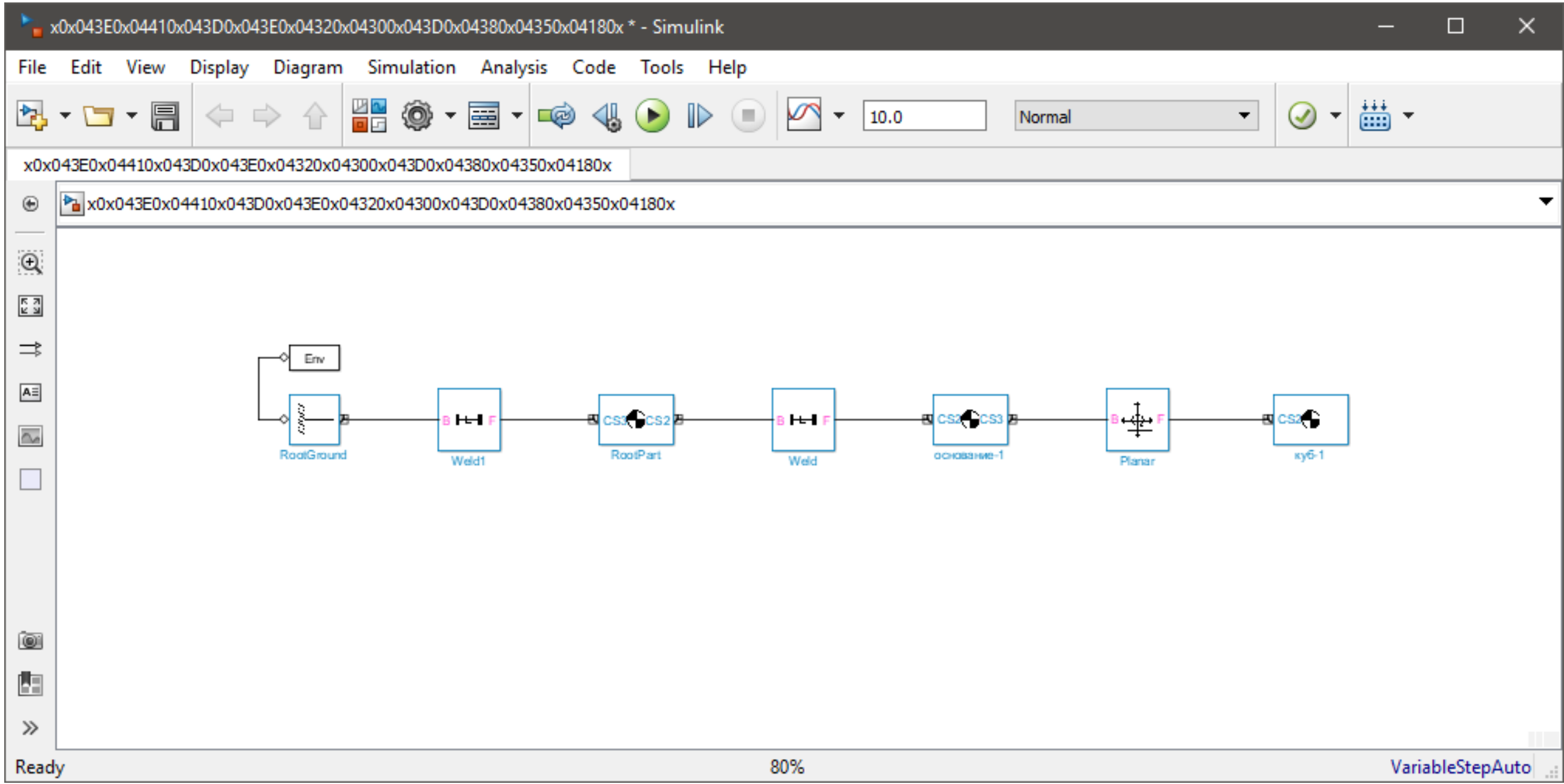
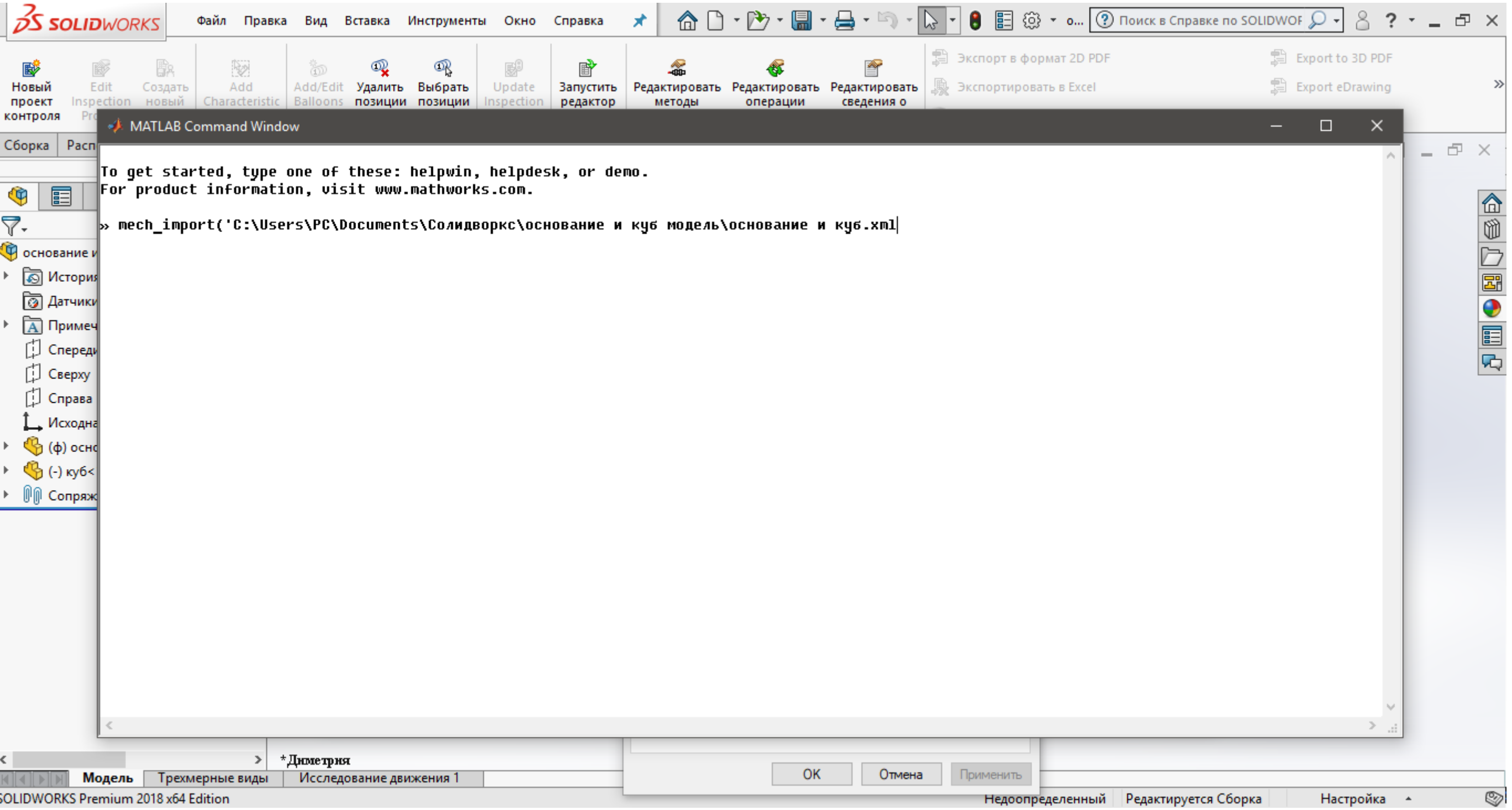
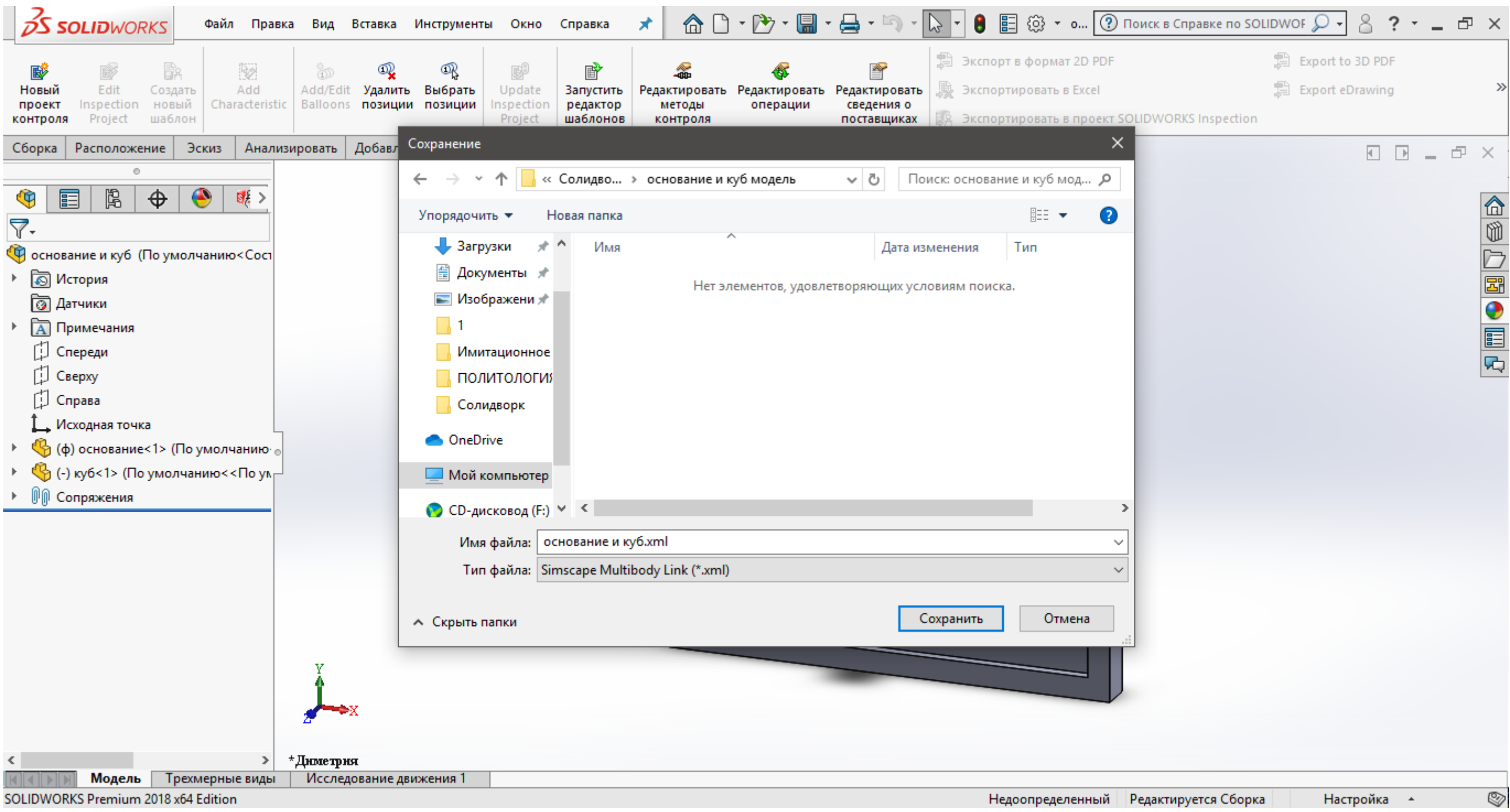
Сборка основание и куб

| | | | | | | | | | |
|------|------|-----------|-------|------|-----------------------------------|--|--|-----------------------|--|
| | | | | | | КП.164023.15.03.04 | | | |
| Изм. | Лист | Не докум. | Подп. | Дата | Разработка 3D-модели в SolidWorks | Литера | | Масса | |
| | | | | | | у | | 1:1 | |
| | | | | | | Лист 1 | | Листов 3 | |
| | | | | | | Имитационное моделирование систем управления движением | | АМГУ Кафедра АППиЭ | |

Экспорт в Simscape Multibody Link



Сохранение в формате XML



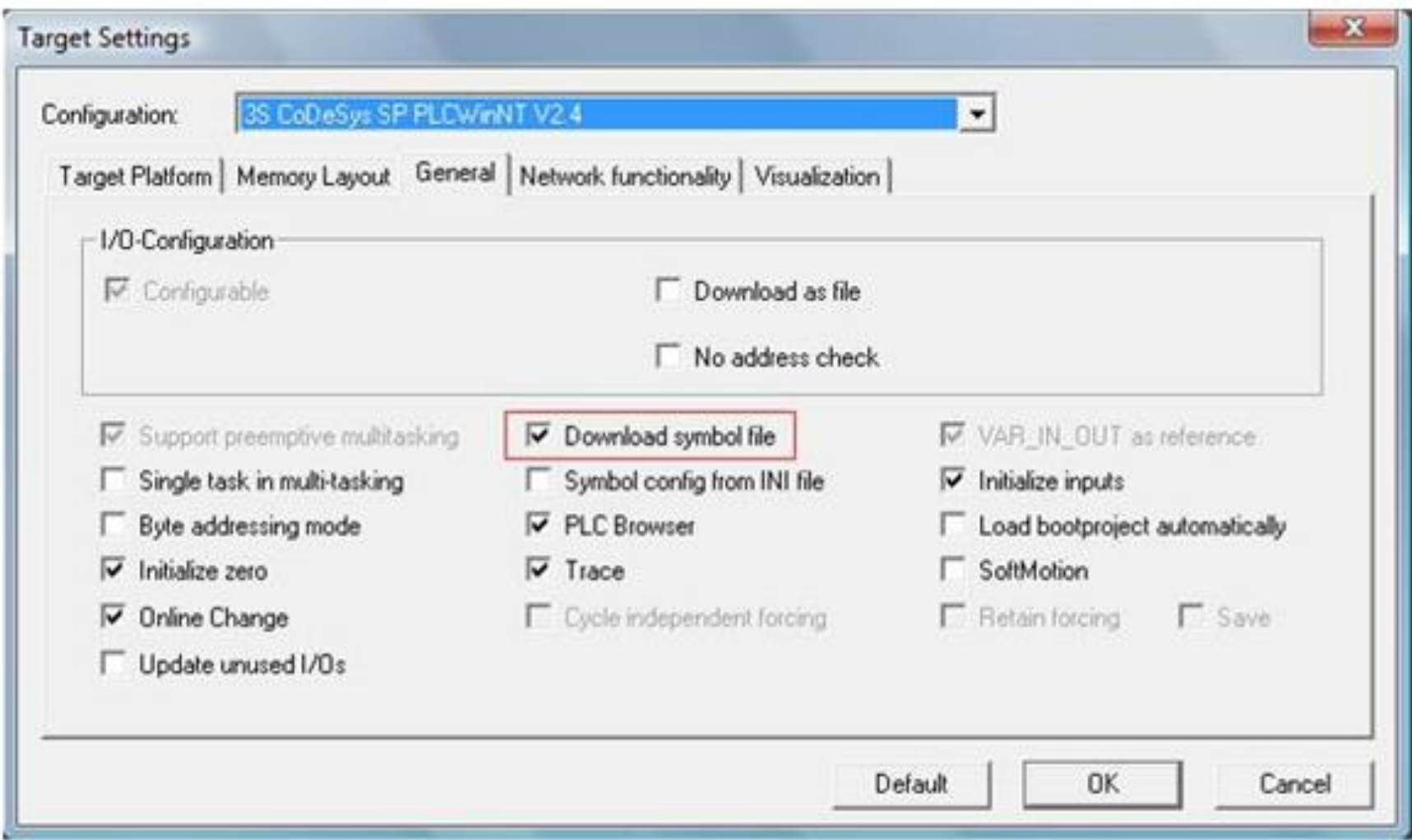
Simulink модель

Командное окно MATLAB

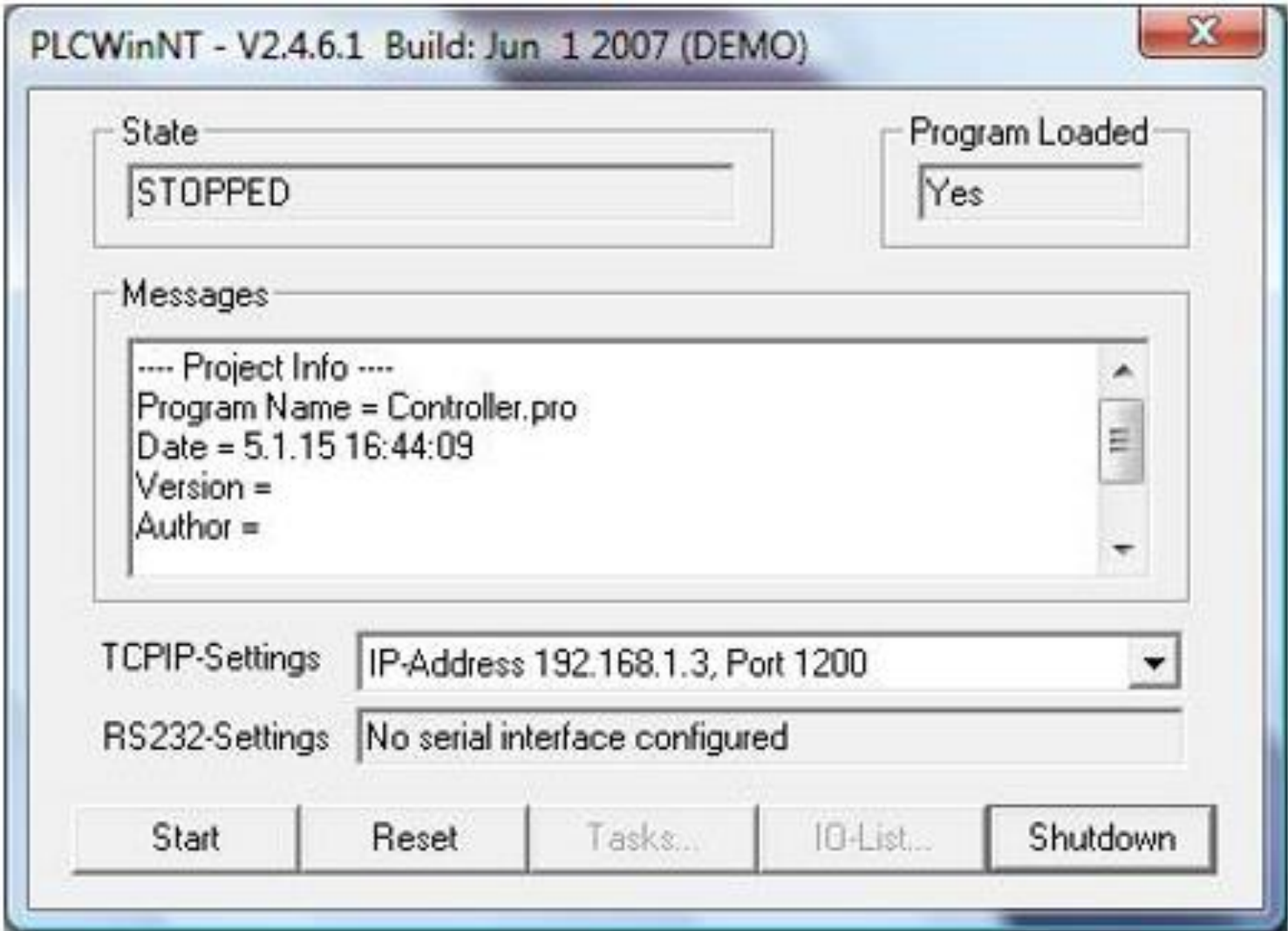
| | | | | | | | | | |
|--|--|-------|------|---|--|-----------------------|-------|----------|--|
| | | | | | | КП.164023.15.03.04 | | | |
| Изм. Разраб. Провер. Т.Контр. | Лист Не докум. Дорофеева Т.А. Рыбалева А.Н. | Подп. | Дата | Экспорт 3D-модели в Simscape Multibody Link | | Литера | Масса | Масштаб | |
| | | | | | | y | | 1:1 | |
| | | | | Имитационное моделирование систем управления движением | | Лист 2 | | Листов 3 | |
| | | | | | | АМГУ Кафедра АППиЭ | | | |



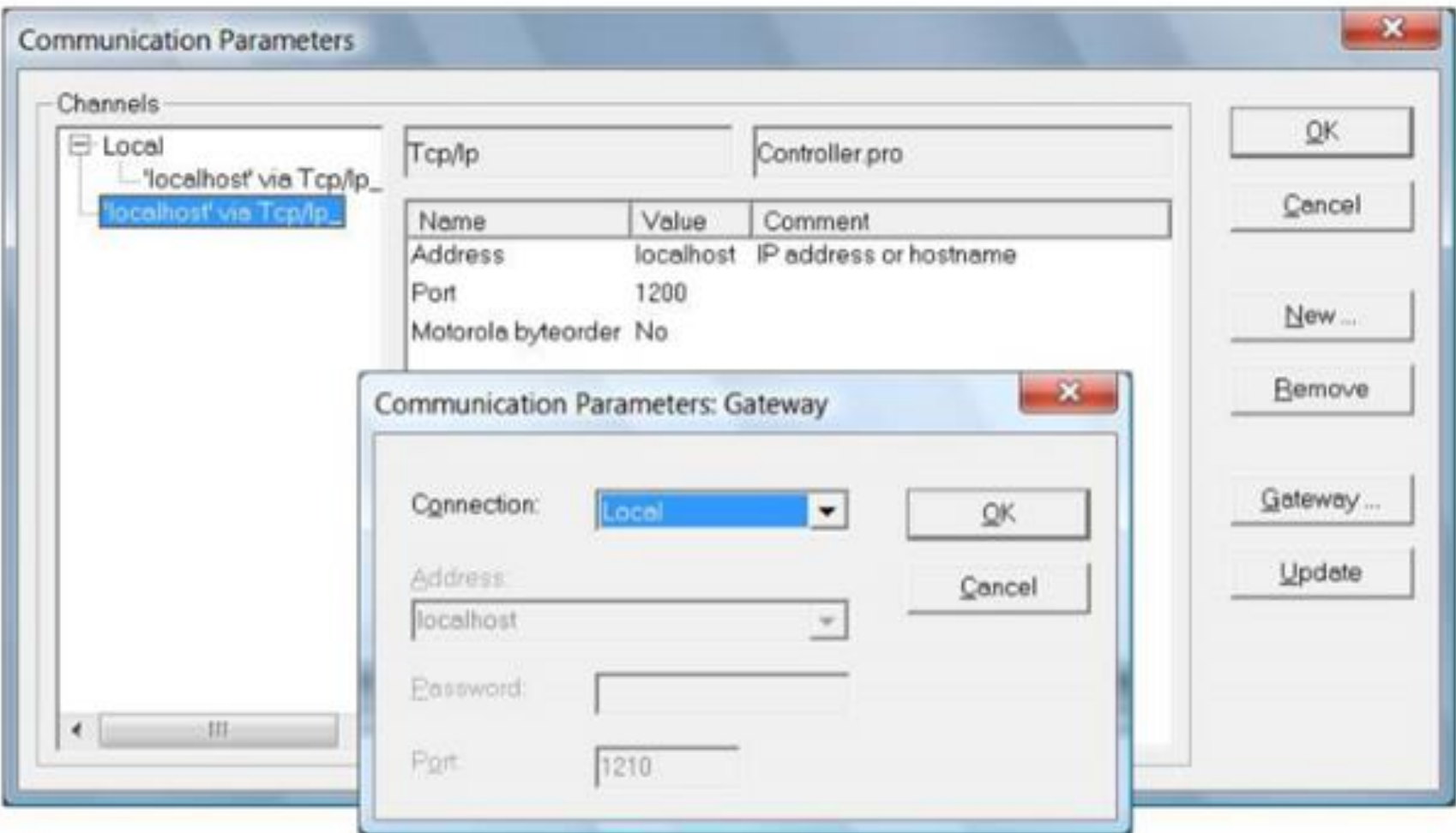
Схема взаимодействия программ



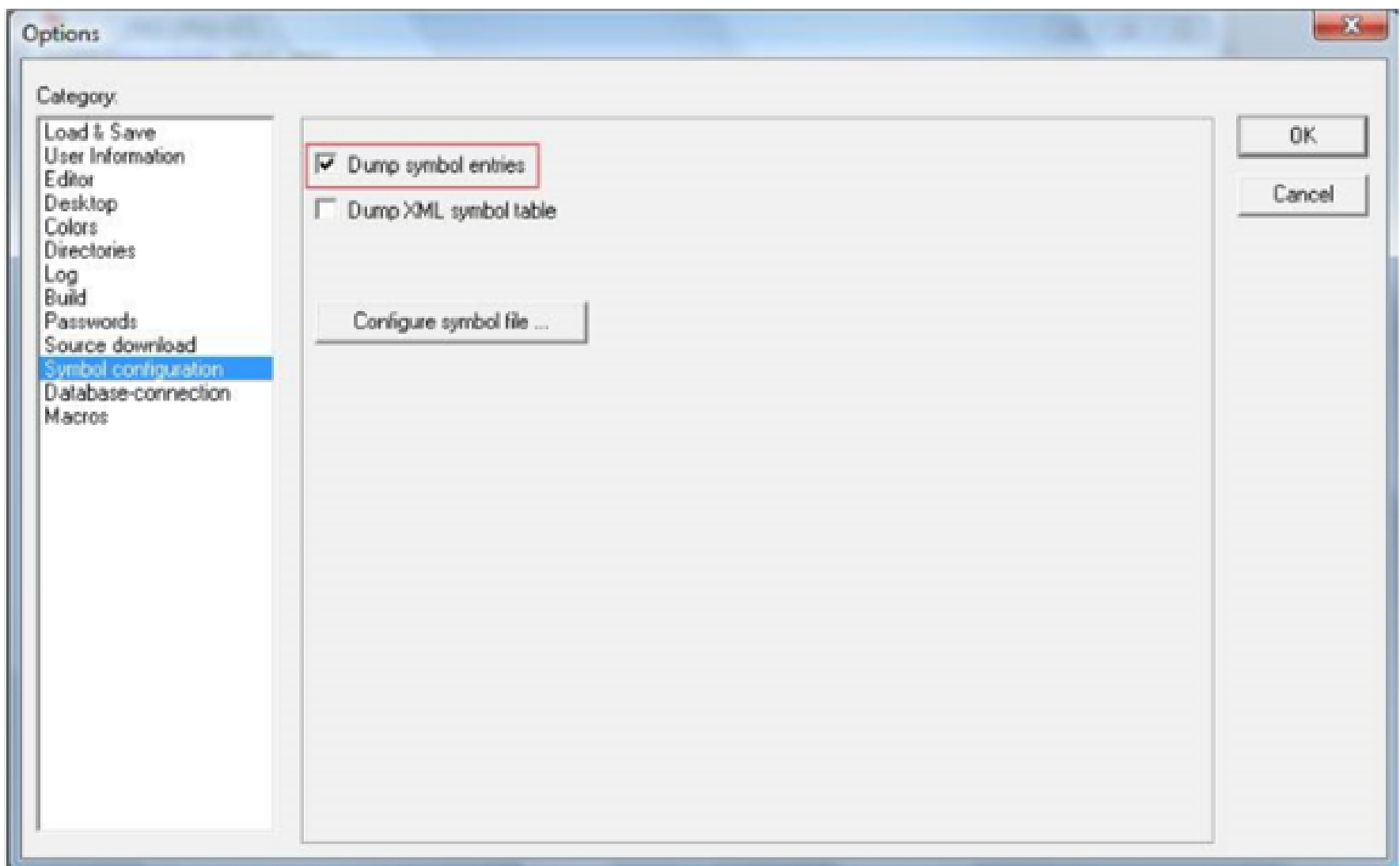
Настройка целевой платформы



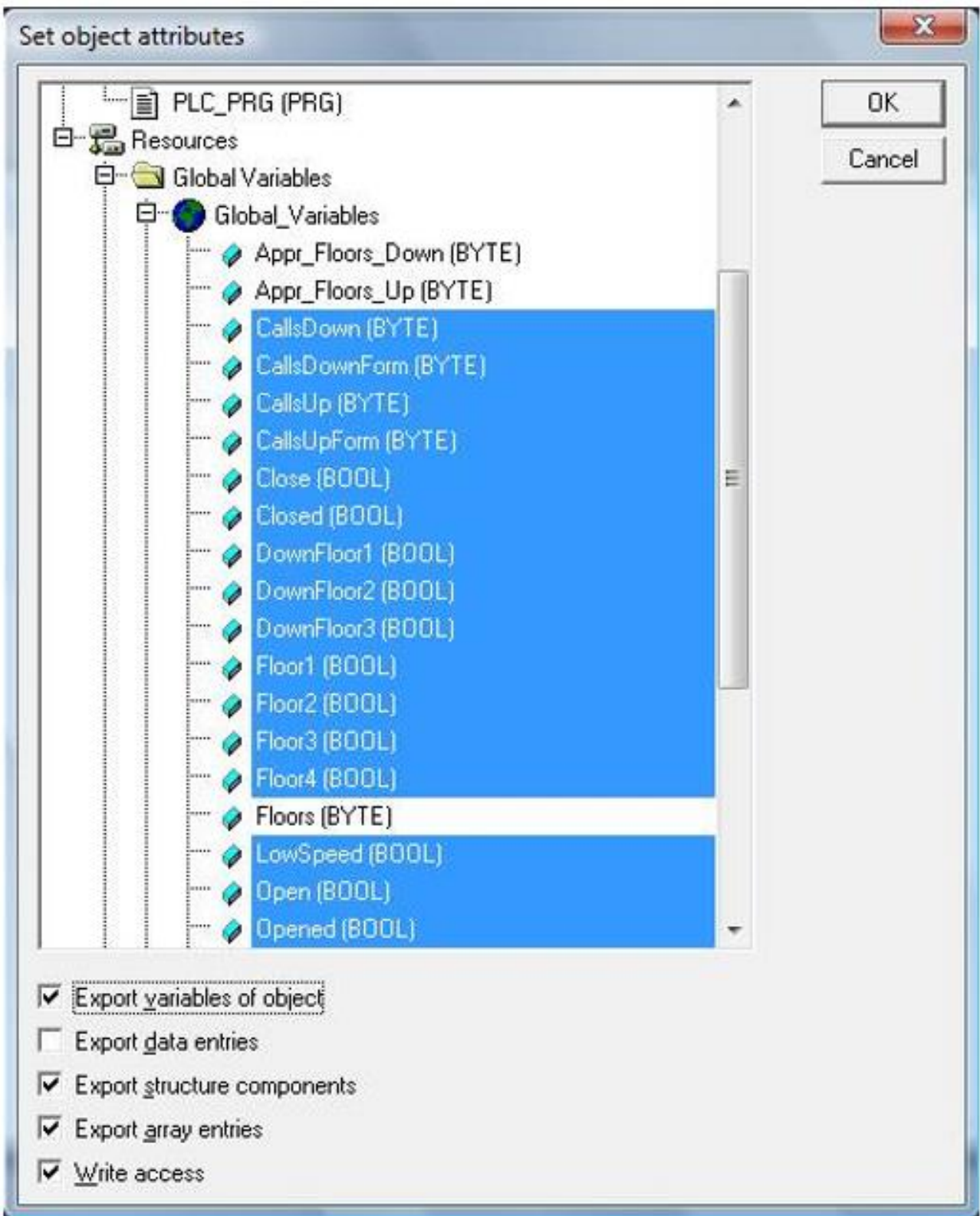
Окно виртуального ПЛК



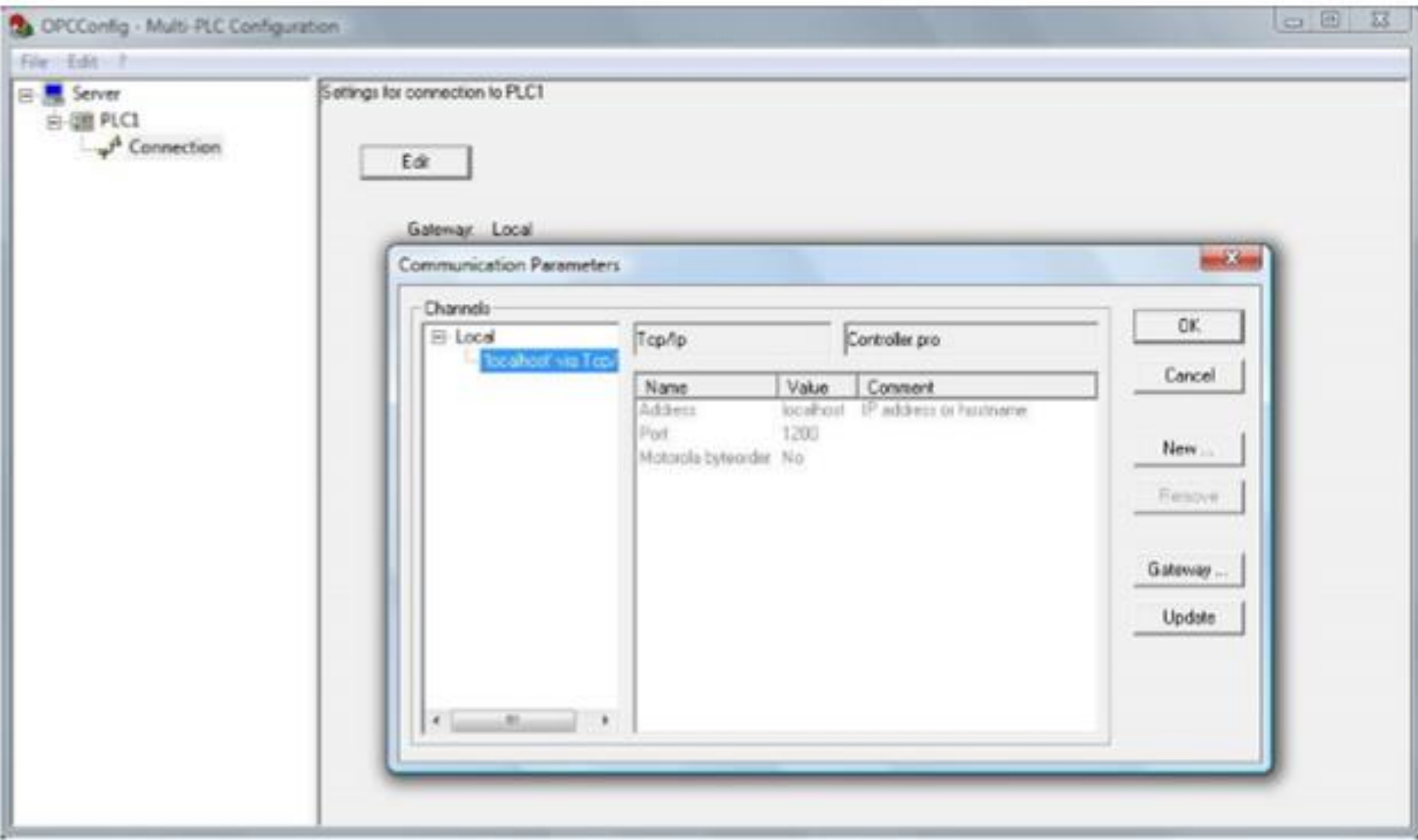
Настройка коммутационных параметров



Символьная конфигурация



Выбор переменных для обмена по OPC



Настройка OPC сервера

| | | | | | | |
|-----------|----------------|-----------|-------|--------------------|---------------|----------|
| | | | | КП.164023.15.03.04 | | |
| Изм. | Лист | Не докум. | Подп. | Дата | Литера | Масса |
| Разроб. | Дорофеева Т.А. | | | | у | 1:1 |
| Провер. | Рыбалева А.Н. | | | | Лист 3 | Листов 3 |
| Т.Контр. | | | | | АМГУ | |
| Рецензент | Рыбалева А.Н. | | | | Кафедра АППиЭ | |
| Утвержд. | | | | | | |