

やってみましょう 番外編 トルク制御を用いたPID制御 の挙動

最後に電流フィードバックを用いた角度制御の挙動をまとめておく。

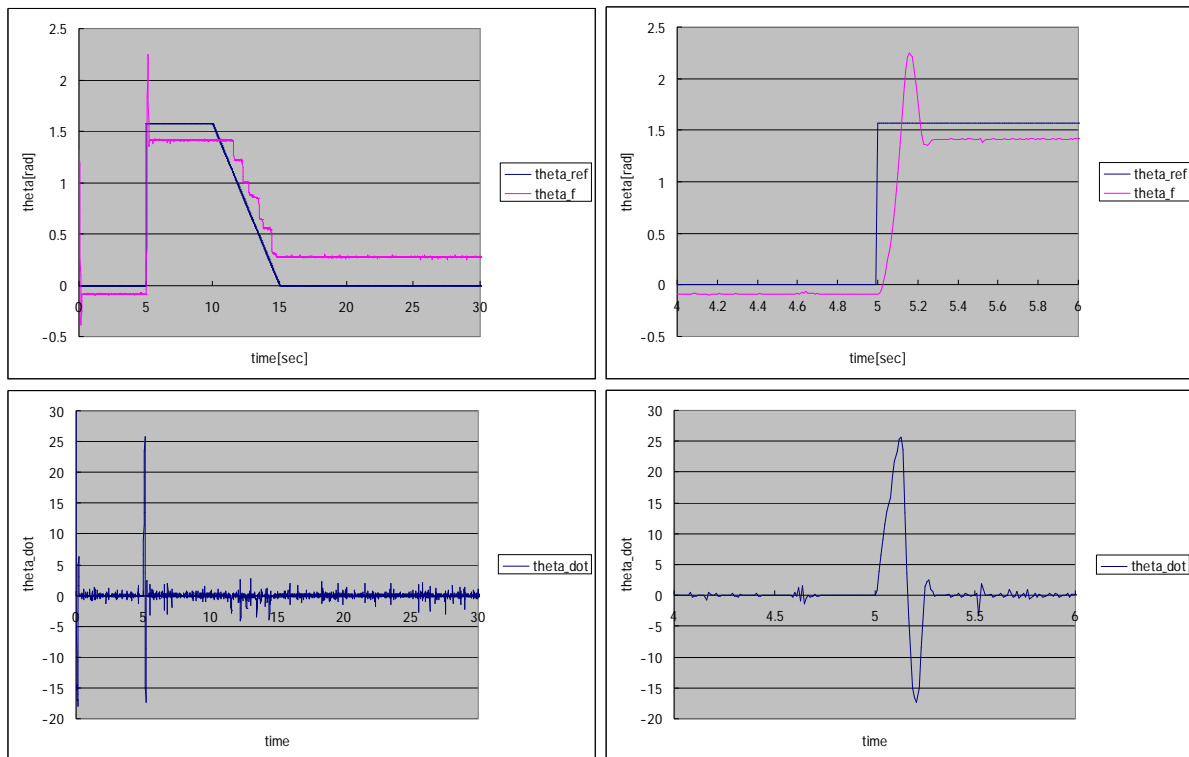


図 1 電流フィードバックを用いた角度制御

($K_p = 2.0[\text{Nm}/\text{rad}]$ 、 $K_D = 0.0[\text{Nm}/(\text{rad}/\text{s})]$ 、 $K_I = 0.0[\text{Nm}/(\text{rad}\cdot\text{s})]$)