

Electromechanical characteristics of propulsion for micro-class underwater vehicles

Д. В. Ловчиков, О. Р. Сухова

lovchikovdv@yandex.ru

Организация, Город

Данная статья посвящена...

1 Abstract

В работе решается задача получения и анализа электромеханических характеристик движителя подводного необитаемого аппарата микрокласса. Движитель преобразует механическую энергию вращения щеточного низкотокового двигателя постоянного тока во вращение гребных винтов с помощью обеспечивающих сцепление магнитных полумуфт. Использование магнитных полумуфт вносит проблему проскальзывания винта при изменении режима управления двигателем. Построение и анализ поверхностной диаграммы ток-напряжение-обороты позволяет выявить области оптимальной совокупности электромеханических характеристик для создания автоматизированной системы обратной связи регулирования режимами управления.

2 Introduction