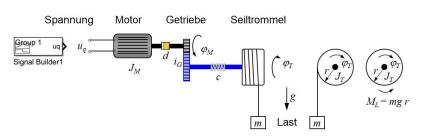
Das Bild zeigt das Hubwerk eines Krans. Die Welle des Asynchronmotors ist mit einem einstufigen Getriebe verbunden. Die Getriebeausgangswelle treibt eine Seiltrommel an, an der eine Last hängt. Durch Einschalten des Motors wird diese Last angehoben.

g

 $\Phi_i = 2,0$ 

 $U_{q, \text{max}} = 240$ 



 $u_q = Spannung$  $i_q = Strom$ 

 $\varphi_M$  = Motordrehwinkel

 $\varphi_T$  = Trommeldrehwinkel

 $M_A = \Phi_M i_q$  Antriebsmoment

 $M_L = mg r \text{ Kons. Lastmoment}$ 

= 9.81(m/s<sup>2</sup>) Erdbeschleunigung

(H) Induktivität

 $L_M = 0.1$  $R_M = 1,0$ 

 $(\Omega)$  Widerstand  $\Phi_{M} = 0.9$ 

(Wb) Fluss Permanentmagnet

(Wb) Fluss Permanentmagnet

(Volt) Spannung

 $J_M = 0.5$ (kgm²) Trägheitsmoment des Motors

 $J_{Tm}=5$ (kgm²) Trägheitsmoment der Trommelseite

m = 40(kg) Masse der Last r = 250

(mm) Trommelradius

 $i_G = 10$ (–) Getriebeübersetzung c = 5000(Nm/rad) Torsionssteifigkeit

d = 4(Nm/rad) visk. Torsionsdämpfung

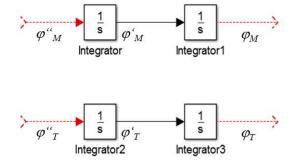
Mechanische Systemgleichungen:

$$J_M \cdot \ddot{\varphi}_M + d \cdot \dot{\varphi}_M - \frac{c}{i_G} \cdot \left( \varphi_T - \frac{1}{i_G} \varphi_M \right) = M_A \qquad (1)$$

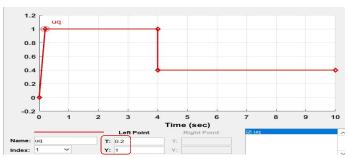
$$J_{Tm} \cdot \ddot{\varphi}_T + c \cdot \left( \varphi_T - \frac{1}{i_G} \varphi_M \right) = -M_L \tag{2}$$

$$L_M \cdot \frac{di_q}{dt} + R_M \cdot i_q + \Phi_i \cdot \dot{\varphi}_M = u_q \tag{3}$$

1. Eingabedaten in m-file mit Ihrem Nachname. Erstellen Sie nach den Systemgleichungen ein Modell mit Simulink im Zeitbereich, (beginnend vom unten angegebenen Bild):



Einheitliche Anregung der Motorspannung  $u_q(t)$ :



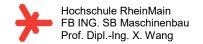
Die Anfangsbedingungen der Zustandsgrößen sollen gleich Null angenommen werden.

Die Motorspannung  $u_q$  ist als rampenförmiger Anstieg mit  $U_{q,\max} = 240 \text{ Volt}$  angenommen.

Ausgänge in Scope: Die Differenz der Winkelgeschwindigkeit  $\dot{\phi}_M - \dot{\phi}_T$  in Drehzahl n (1/min),

Antriebsmoment  $M_A = \Phi_M i_q$  (Nm)

Simulation time 6 sec mit 0.01 Fixed-step.



## Mechatronische Systeme WS20/21 Bildschirmtest (90 min) WS20/21 am 18. Feb. 2021

Name:	
Matrikel-Nr:_	

- 2. Berechnen Sie die Eigenwerte des Systems. Ist das System stabil? Begründung! Berechnen Sie die ungedämpfte, gedämpfte Eigenfrequenzen  $f_0$ ,  $f_d$  (Hz) und Dämpfungsgrad  $\xi$ . [Bitte tragen Sie die Ergebnisse in m file mit "% Comment" ein.]
- Polten Sie die Übertragungsfunktion  $\left| \frac{M_A}{U_a} \right|$  und Phasenwinkel bis  $\omega = 2\pi \times 10 \text{ rad/s}$  in einer 3. Figure (Bodediagramm) mit dem Titel "Übertragungsfunktion  $|M_A/U_q|$ ".
- 4. Leiten Sie anhand der Systemgleichungen einen formelmäßigen Ausdruck in A, B, C, D Matrizen her.

Systemeingänge:  $M_L$ ,  $u_q$ ,;

Ausgänge:  $\dot{\varphi}_M - \dot{\varphi}_T$ ; Antriebsmoment  $M_A = \Phi_M i_q$ 

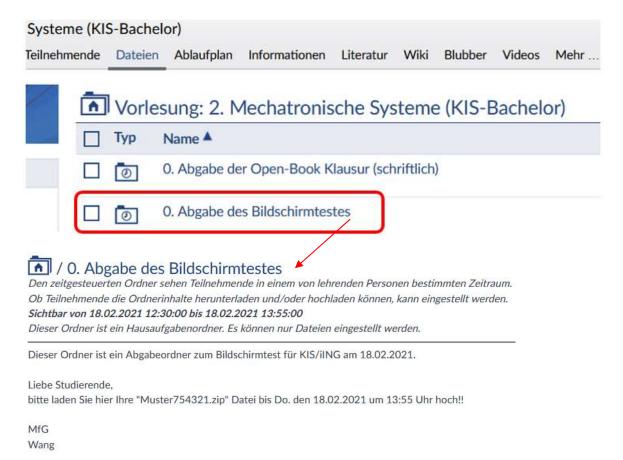
Zustandsgrößen:  $\begin{bmatrix} \varphi_M & \varphi_T & \dot{\varphi}_M & \dot{\varphi}_T & i_q \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \end{bmatrix}^T$ 

$$\dot{\varphi}_T \quad i_q \Big]^T = \Big[ x_1 \Big]$$

$$x_4 \quad x_5$$

 $C = \left[ \begin{array}{cccc} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{array} \right]$ 

5. Die Datei "Muster754321.zip" wird von Ihnen in STUD.IP "Abgabe des Bildschirmtestes" hochladen!



Oder senden Sie die Datei "Muster754321.zip" per Email an: xiaofeng.wang@hs-rm.de

Viel Erfolg!