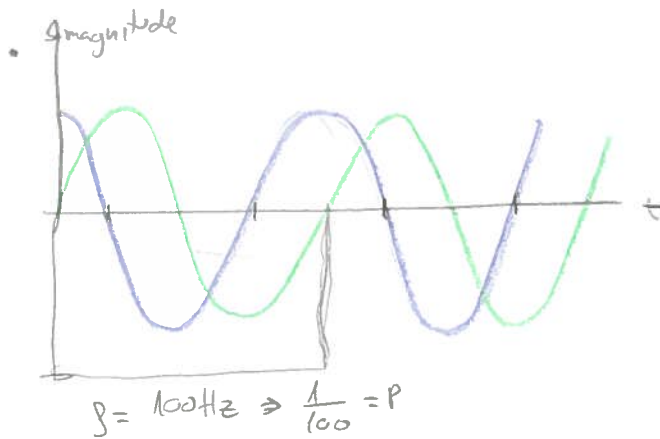
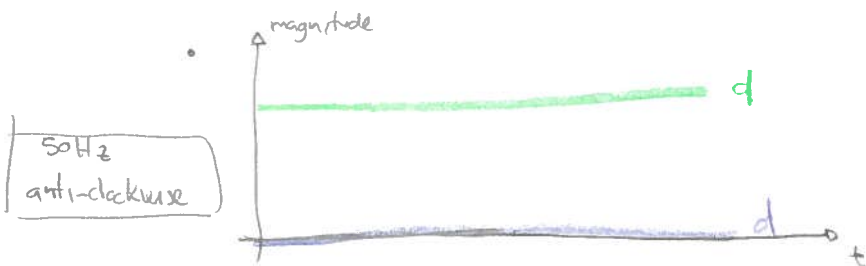


2) $V_a = V_{pk} \cdot \cos(\omega_e t)$ $V_b = V_{pk} \cos\left(\omega_e t - \frac{2\pi}{3}\right)$ $V_c = V_{pk} \cos\left(\omega_e t + \frac{2\pi}{3}\right)$

$\omega_e = 2\pi \cdot 50$

$V_{pk} = 1$



3) transform V_a, V_b, V_c to $\alpha\beta$ reference frame.

$$\begin{bmatrix} V_\alpha \\ V_\beta \\ V_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos 0 & \cos(-120) & \cos(120) \\ \sin 0 & \sin(-120) & \sin(120) \\ 1/2 & 1/2 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_a \\ V_b \\ V_c \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_\alpha \\ V_\beta \\ V_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1/2 & -1/2 \\ 0 & -\sqrt{3}/2 & \sqrt{3}/2 \\ 1/2 & 1/2 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_a \\ V_b \\ V_c \end{bmatrix}$$

$$V_\alpha = V_a - \frac{1}{2} V_b - \frac{1}{2} V_c \Rightarrow \boxed{V_\alpha = V_a - \frac{V_b}{2} - \frac{V_c}{2}}$$

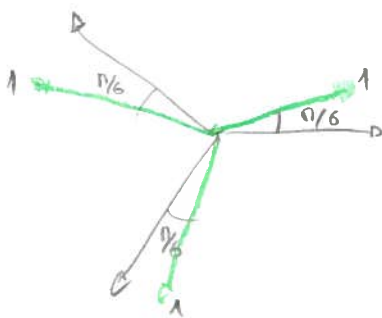
$$V_\beta = \frac{\sqrt{3}}{2} V_b - \frac{\sqrt{3}}{2} V_c \Rightarrow \boxed{V_\beta = \frac{V_b \sqrt{3}}{2} - \frac{V_c \sqrt{3}}{2}}$$

4) $V_a = V_m \cos(\omega t + \frac{\pi}{6})$ $V_b = V_m \cos(\omega t - \frac{2\pi}{3} + \frac{\pi}{6})$ $V_c = V_m \cos(\omega t + \frac{2\pi}{3} + \frac{\pi}{6})$

I know due

that the vector have a amplitude space vector = 1 and the angle is $\pi/6$

so



as the \bar{V}_{abc} will be:

$$\boxed{\bar{V}_{abc} = 1 \angle 30^\circ}$$

its ok??

should I calculate??

Can I calculate with
Mabla!!

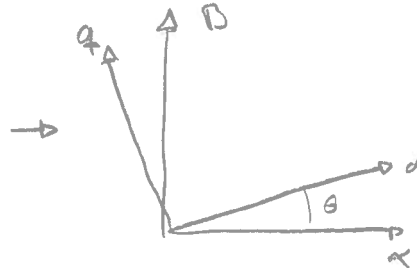
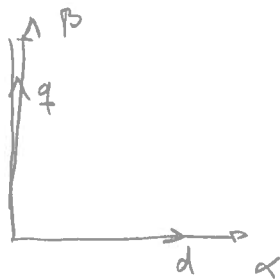
5)

$$P = \bar{V}_{\alpha\beta} \cdot (\bar{I}_{\alpha\beta})^{\omega}$$

$$P = V_{\alpha\beta} \cdot (\bar{I}_{\alpha\beta})^{\omega} = (\bar{V}_{dq} e^{j\theta}) (\bar{I}_{dq} e^{j\theta})^{\omega} = e^{2j\theta} (\bar{V}_{dq}) (\bar{I}_{dq})^{\omega}$$

But the power depends not on the position of the vector so

$$\cancel{e^{2j\theta} (\bar{V}_{dq}) (\bar{I}_{dq})^{\omega} = P} \quad \boxed{P = \bar{V}_{dq} \cdot (\bar{I}_{dq})^{\omega}}$$



$$\boxed{\beta_{\alpha\beta} = \beta_{dq} e^{+j\theta}}$$

Problem 3 Dilemma

probable

(15, 0, 25) 15

$$P(Z < \frac{10 - 12.5}{\sqrt{19.75}})$$

Dadas

- Si tengo \mathcal{I}_{abc} y quiero pasarlo a un vector \mathcal{I}_{qd} o \mathcal{I}_{dq} como debo hacerlo. cual es la diferencia. X biceversa.

yo sacaria \mathcal{I}_d luego \mathcal{I}_q y luego $\bar{\mathcal{I}} = (\mathcal{I}_q - j\mathcal{I}_d) e^{j\theta}$
 $\bar{\mathcal{I}} = (\mathcal{I}_d + j\mathcal{I}_q) e^{j\theta}$

- Pagina 6 $\theta_{qd0} = \theta_{dq0} + \frac{\pi}{2}$

¿se haria de la siguiente manera?

$$\begin{cases} \bar{\mathcal{I}} = (\mathcal{I}_q - j\mathcal{I}_d) e^{j\theta} \rightarrow \mathcal{I}_{qd} \\ \theta = \theta_{qd0} \rightarrow \theta_{dq} = \theta_{qd} - \frac{\pi}{2} \\ \bar{\mathcal{I}} = (\mathcal{I}_d + j\mathcal{I}_q) e^{j\theta - \frac{\pi}{2}} \end{cases}$$

- Relaciones de como cambiar de $dq0$ a qdo .

¿La formula de la pagina 10 de la self-inductance vale para $dq0$ y para qdo ?

- mirar la pagina 11.

$$L_{aq} = \operatorname{Re} \left(\frac{e^{j\theta_r}}{e^{j0}} \right) \cdot \operatorname{Re} \left(\frac{e^{j\theta_r}}{e^{j\frac{2\pi}{3}}} \right)$$

$$L_{aqd} = \operatorname{Re} \left(\frac{e^{j(\theta_r - \frac{\pi}{2})}}{e^{j0}} \right) \cdot \operatorname{Re} \left(\frac{e^{j(\theta_r - \frac{\pi}{2})}}{e^{j\frac{2\pi}{3}}} \right)$$

para sacar $M_{asbsm} = L_{aqq} \cos \theta_r \cos \left(\theta_r - \frac{2\pi}{3} \right) + L_{and} \sin \theta_r \sin \left(\theta_r - \frac{2\pi}{3} \right)$

¿En este caso estamos trabajando con qdo . si trabajamos con $dq0$

¿bastaria con hacer lo mismo pero modificando los angulos? $\theta_r = \theta_r - \frac{\pi}{2}$?

o debena hacer algun cambio mas!

pagina 12 pero c-cari el $-\frac{2\pi}{3}$ cuando normalmente es $+\frac{2\pi}{3}$

y en la pagina 11 el lo mismo ¿que referencia tiene!

parece se $a=0$
 $b = \frac{2\pi}{3}$
 $c = -\frac{2\pi}{3}$
¿por que?

$$\frac{3a e^{j0^\circ}}{3a e^{j\theta}} = \left[\frac{3a e^{j0-\theta}}{3a \cos(\theta-\theta)} + \frac{3a j \sin(\theta-\theta)}{3a \cos(\theta-\theta)} \right]$$

$\theta = 20$ $\theta = 40$ $\theta = 70$

$$\cos(-\theta) = \cos(\theta)$$

$$\frac{3b e^{j120^\circ}}{e^{j\theta}} = \cos(120^\circ - \theta)$$

$$= \cos(\theta - 120^\circ)$$

$$\theta = 70$$

$$\cos(120^\circ - \theta) = \cos(\theta - 120^\circ)$$

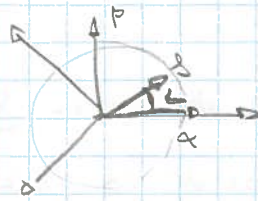
$$\cos(120^\circ - 70^\circ) = \cos(70^\circ - 120^\circ)$$

$$\cos($$

Dudas

- podría sacar el vector $\vec{g} = \frac{z}{3} (g_a e^{j0} + g_b e^{j120} + g_c e^{j240})$

y me saldría



un módulo con lo que

si luego ago como

el número complejo

$z = x + yi$ y luego $(x + yi) e^{j\theta}$ ya lo tendría en el sistema dq??

- Puedo usar cualquier medio para solucionar el examen siempre y cuando luego lo justifique??

- Está bien el ap que me he sacado?

¿Cómo sacare es concreto g_a y g_d ??

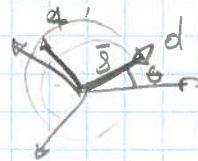
- ¿Cómo paso de g_{abc} a g_{dq0} y $g_{\alpha\beta}$??

- cuando sea $\vec{g}_{abc} = \vec{g}_{\alpha\beta}$?? si luego le pongo

$(\vec{g}_{abc}) e^{j\theta}$ estaría bien para dq0?? no entiendo muy bien el concepto.

El ex dq está rotando con el vector a la misma velocidad

y el vector estará siempre en d??



- se necesita hacer todas las operaciones porque ha veces

las cosas se ven obvias..

Podrías coger de cualquiera de las matrices β_d y β_q y ponerlos en la fórmula que me interesa transformando en $\beta_{dd} \rightarrow \beta_{qd}$ en β_{qd} ?? mirar el maple.

- Como cambio de un sistema de referencia β_{qq} a otro β_{dq} ??
- Hacer todos los apartados de los exámenes.

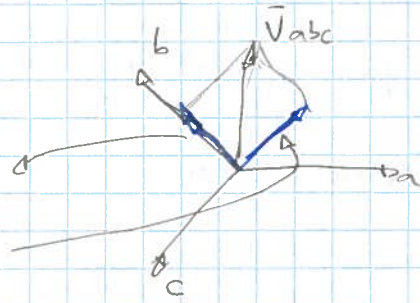
Andrés

Segundo

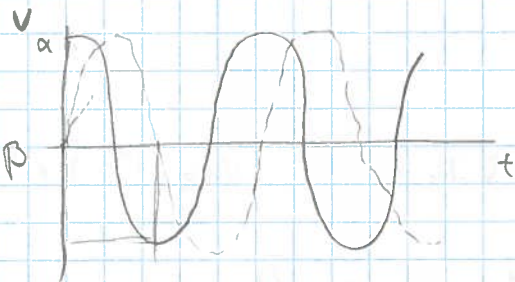
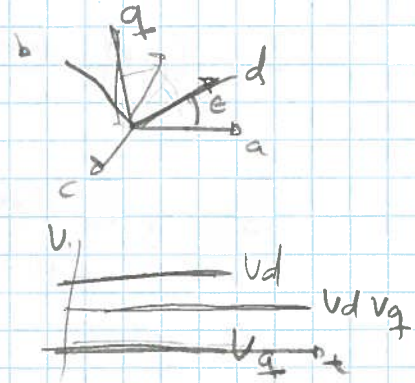
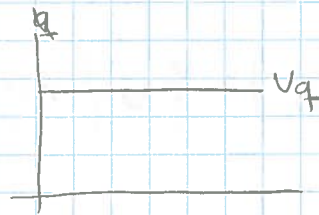
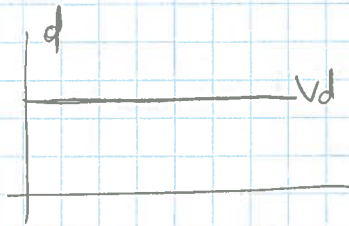
$$V_a = \cos(\pi/3 + \pi/6) = 0$$

$$V_b = \cos(\pi/3 + \pi/6 + 2\pi/3) = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$V_c = \cos(\pi/3 + \pi/6 + 4\pi/3) = -\frac{\sqrt{3}}{2}$$



representacion V_d V_q



$$t=0 \rightarrow V_a = V_p$$

$$V_b = 0$$

$$t = \frac{1}{\omega}$$

$$V_a = V_p \cos$$

$$V_b = 0$$

Con respecto al eje α -axis.

Relate \bar{S}_{abc} an dq

$$\bar{S}_{abc} = \frac{2}{3} \left(\bar{S}_a e^{j0} + \bar{S}_b e^{j120} + \bar{S}_c e^{-j120} \right)$$

$$\bar{S}_{dq} = (\bar{S}_d + j\bar{S}_q) e^{j\theta}$$

$$\left. \begin{aligned} \bar{S}_{abc} &= \bar{S}_{dq} = \end{aligned} \right\}$$

$$\bar{S}_d = \operatorname{Re} \left(\frac{\bar{S}}{e^{j\theta}} \right) = \operatorname{Re} \left(\frac{2}{3} \left(\frac{\bar{S}_a e^{j\theta} + \bar{S}_b e^{j120} + \bar{S}_c e^{-j120}}{e^{j\theta}} \right) \right)$$

$$\bar{S}_q = \operatorname{Re} \left(\frac{\bar{S}}{e^{j\theta+90}} \right) = \operatorname{Re} \left(\frac{2}{3} \left(\frac{\bar{S}_a e^{j\theta} + \bar{S}_b e^{j120} + \bar{S}_c e^{-j120}}{e^{j\theta+90}} \right) \right)$$

Una vez tener qd los como lo pones!

$$\bar{S} = (\bar{S}_d + j\bar{S}_q) e^{j\theta}$$

$$\bar{S} = (\bar{S}_q - j\bar{S}_d) e^{-j\theta}$$

$$\begin{bmatrix} \bar{S}_q \\ \bar{S}_d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{S}_q \\ \bar{S}_d \end{bmatrix}$$

2 hoja

instantaneous g_b ??

como van los sentidos

$$g_b = g_b \cdot \cos(\theta - 120) \quad ?$$

$$g_a = g_a \cdot \cos(\theta - 0) \quad ?$$

$$g_c = g_c \cdot \cos(\theta + 120) \quad ?$$

$$g_a = \frac{2}{3} \operatorname{Re} \left(\frac{g_{abc}}{e^{j0}} \right) = \frac{2}{3} \operatorname{Re} \cdot \left(\frac{g_a e^{j0} + g_b e^{j120} + g_c e^{j240}}{e^{j0}} \right)$$

$$g_b = \frac{2}{3} \operatorname{Re} \left(\frac{g_{abc}}{e^{j90}} \right) = \frac{2}{3} \operatorname{Re} \left(\frac{g_a e^{j0} + g_b e^{j120} + g_c e^{j240}}{e^{j90}} \right)$$

$$p = v_{dq}$$

$$p = (\bar{v}_{ar}) \cdot (\bar{i}_{ar})^* \quad p = (\bar{v}_{dq} e^{j\theta}) \cdot (\bar{i}_{dq} e^{j\theta})^* = \bar{v}_{dq} e^{j\theta} \cdot \bar{i} e^{-j\theta} =$$
$$= (\bar{v}_{dq} \cdot \bar{i}_{dq}) e^{-j\theta + j\theta} = (\bar{v}_{dq} \cdot \bar{i}_{dq}) e^0 = \underline{\underline{\bar{v}_{dq} \cdot \bar{i}_{dq}}}$$

no sera $\bar{v}_{dq} \cdot (\bar{i}_{dq})^*$??