1 Постановка задачи

В своей работе мы занимались исследованием математической модели, описывающей работу асинзронного двигателя с целью поиска неустойчивых режимов работы.

Под неустойчивыми режимами работы мы понимаем такие состояния АД, находясь в которых он вел бы себя непредсказуемо.

2 Асинхронный двигатель

- Асинхронный двигатель электрическая машина переменного тока, частота вращения ротора которой не равна частоте вращения магнитного поля, создаваемого током обмотки статора.
- Основные части электродвигателя неподвижный статор и подвижный ротор.
 - ЭДС вызывают в короткозамкнутой обмотке ротора токи, которые, взаимодействуя с магнитным полем, являются причиной возникновения электрических сил и обусловливают появление момента вращения ротора. Этот момент вращения имеет то же самое направление, что и вращающееся поле, захватывает ротор асинхронного электродвигателя в этом направлении вращения и создает его ускорение.
- При вращении ротора в момент разбега с возрастающей частотой вращения относительная скорость по сравнению со скоростью вращающегося поля постепенно снижается. Однако ротор электродвигателя не может достичь синхронной частоты вращения поля, так как в этом случае в обмотке ротора на наводились бы ЭДС, не было бы тока и не создавался бы момент вращения.

В режиме холостого хода асинхронный электродвигатель имеет частоту вращения ротора n, лишь незначительно отклоняющуюся от синхронной частоты вращения n_c из-за трения.

Разница между относительными частотами вращения n_c-n называется **скольжением двигателя** s, т.е. $s=1-\frac{n}{n_c}$ или в процентах $s=100*(1-\frac{n}{n_c})\%$

3 Метод Пенлеве

- **Поль Пенлеве** французский математик и политик. Один из создателей аналитической теории дифференциальных уравнений. Был дважды главой правительства Франции.
- Метод Пенлеве был использован нами для анализа модели АД, основан на методе малого параметра Пуанкаре.

4 Математика

- Вращающееся магнитное поле, схема обмоток.
- Система уравнений из физического смысла:

$$\begin{cases} L\frac{di_1(t)}{dt} + Ri_1(t) = e + SB(\sin\theta(t))\dot{\theta}(t), \\ L\frac{di_2(t)}{dt} + Ri_2(t) = e + SB(\cos\theta(t))\dot{\theta}(t), \\ I\ddot{\theta} = -\beta SB(i_1(t)\sin\theta + i_2(t)\cos\theta) - M. \end{cases}$$

Сделав замены в виде: $s=\dot{\theta}_1=(\dot{-}\theta), a=\frac{\beta(SB)^2}{IL}, c=\frac{R}{L}, \ x=\frac{L}{SB}(i_1\cos\theta_1+i_2\sin\theta_1),$ $y=\frac{L}{SB}(-i_1\sin\theta_1+i_2\cos\theta_1),$ получим исходную систему.

• Получение исходной системы

$$\begin{cases} \dot{s} = ay + \gamma \\ \dot{y} = -cy - s - xs \\ \dot{x} = cx + ys \end{cases}$$

- Применение метода Пенлеви к системе
 - 1. Первый шаг

Сделаем подстановку (на слайде), приведем члены уравнений к общим знаменателям, приравняем показатели степеней при τ . Учитывая, что k,l,m целые, получим: m=2, k=1, l=2.

Приравняем коэффициенты при одинаковых степенях τ , получим два случая (на слайде).

2. Второй шаг

Исходная система и подстановка.

Составим матрицу коэффициентов. Она имеет решение – её определитель должен быть равен нулю. Корни уравнения. Замечание про инвариантность (независимость) относительно результатов предыдущего шага.

3. Третий шаг

Описание подстановки.

Система коэффициентов.

Анализ решения системы.

– Степени τ , при которых следует искать произвольные постоянные, равны значениям r, полученным в шаге 2:

$$r = -1, 2, 4.$$

- Действительно, среди полученных коэффициентов имеется одна произвольная постоянная y_0 при r=2.
- Таким образом, мы имеем две произвольные постоянные: t_0 и y_0 .

2

5 Выводы

Тут надо рассказать про устойчивость поведения АД, соответствие между существованием решения нашей системы для любых начальных условий и устойчивостью режимов работы АД.

- Для того, чтобы утверждать, что модель АД устойчива при любых x, y, s, τ , необходимо найти 3 произвольные постоянные при τ^{r_i} .
- Мы нашли две: t_0 (из условия) и y_0 .
- Это говорит о существовании неустойчивых режимов работы (в математическом смысле).

Итого: (19 ± 2) слайдов.