

# Национальный исследовательский университет ИТМО (Университет ИТМО)

Факультет систем управления и робототехники

Дисциплина: Системы управления в электроприводе **Отчет по лабораторной работе №1.** 

"Реализация имитационных моделей асинхронного двигателя"

Студенты: Евстигнеев Д.М. Яшник А.И. Группа: R34423 Преподаватель: Демидова Г.Л.

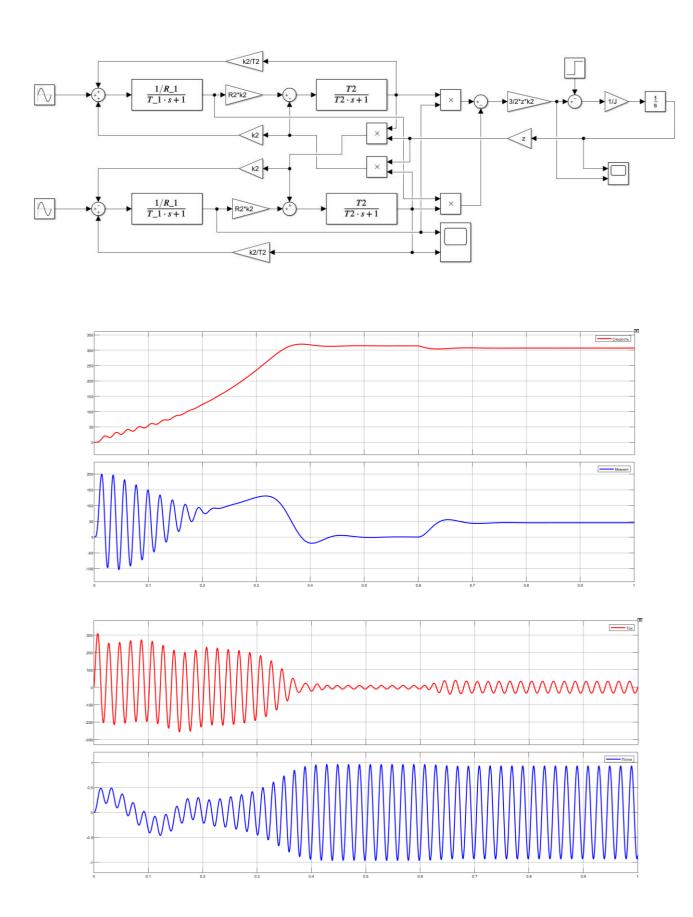
#### 1. Цель работы:

Ознакомиться с различными реализациями имитационных моделей асинхронного двигателя с управлением по полю. Синтезировать схемы моделирования реализаций асинхронного двигателя и промоделировать данные схемы

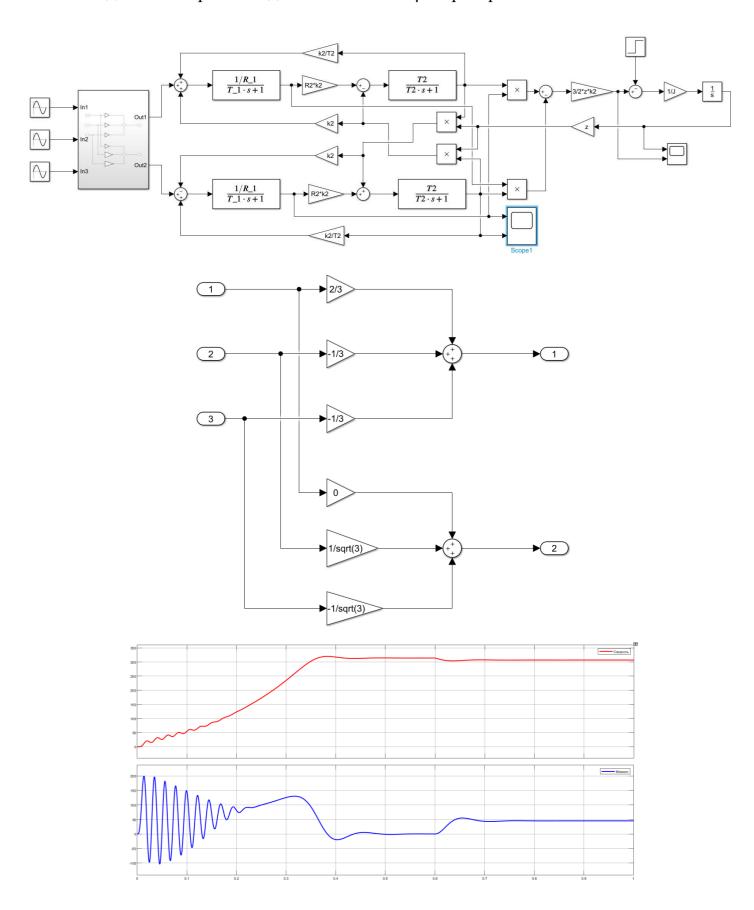
#### 2. Выполнение работы:

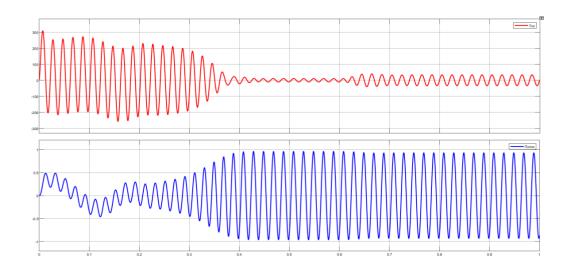
```
f1=50
I_n_27.5
ປ_ກຼ220
L m=.092
L1=.094
12=.094
R1=.219
R2=.211
ਹ π=0.09
P_n=14000
s_n=0.014
z=1
M nmP n*z/((1-s n)*2*pi*f1)
1_lim=14.5
t f=0
ರ_₩≣0
ະ_ຫ∰0.0
k w=1
k_m=1
k_j<u>=</u>1
k_f<u></u>#1
k h=10
ರ_a<u>≂</u>5
T2=L2/R2
T1=L1/R1
k1=L m/L1
k2=L m/L2
R_1=(k2^2) *R2+R1
R_2=(k1^2)*R1+R2
L 1=L1*(1-k1*k2)
L 2=L2*(1-k1*k2)
T_1=L_1/R_1
T_2=L_2/R_2
I m=sqrt(2)*I n
U m=sqrt(2)*U n
Մ d<u>⇔</u>2*Մ_m
I_max=I_m*i_lim
Cm.ega_1=2*pi*f1/z
Omega 0=0
Omegamk_w*Omega_1
k i=T2*s n*Omega 1
Psi m=I m*L m/sqrt(1+k i^2)
Fsi=k f*Psi m
√∰k_j*J_m
M c 0=0
M c=k m*M n
M ks=3*Psi m^2*Cmega*z/(2*R2)
k mt=M ks/t a
T_m=2*J*R2/(3*Psi^2*z)
Omega_max=I_max*L_m/(T2*Ps1)
M_max=I_max*3*2*L_m*Fs1/(2*L2)
```

## Модель Асинхронного двигателя в осях $\alpha\beta$

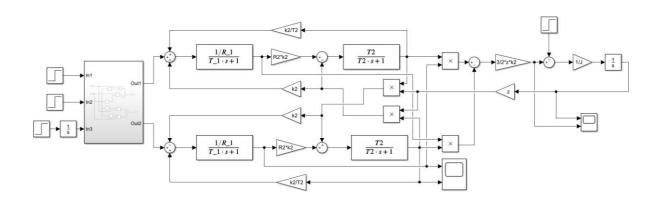


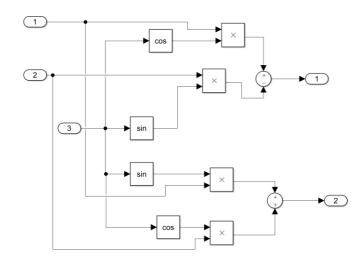
## Модель Асинхронного двигателя в осях αβ с преобразованием 3 в 2

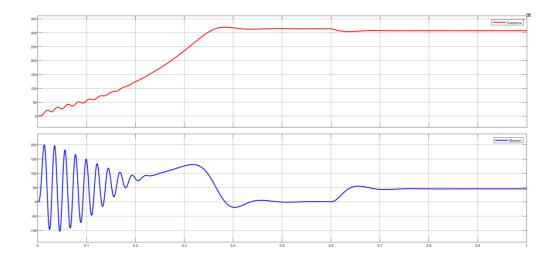


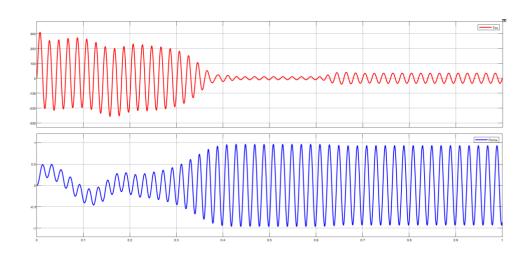


## Модель Асинхронного двигателя в осях αβ с ротатором

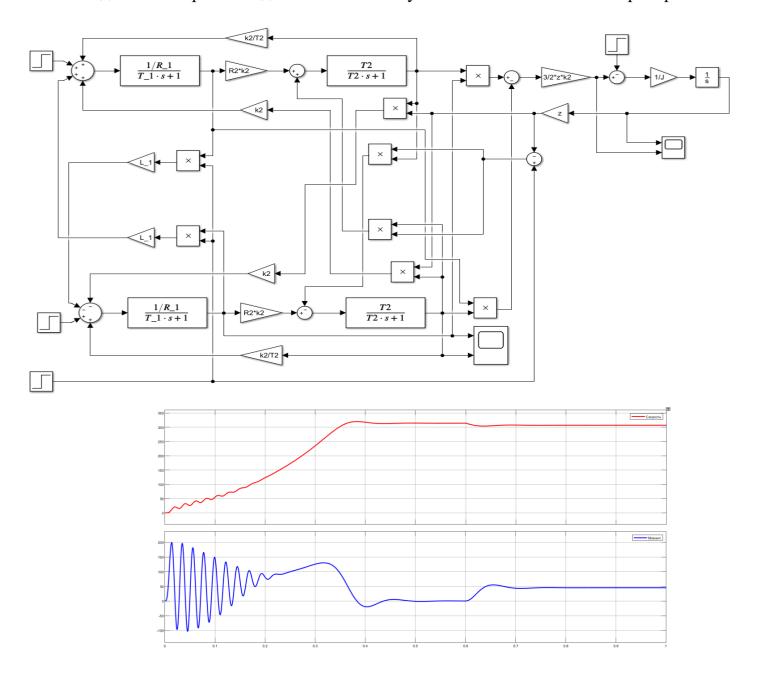


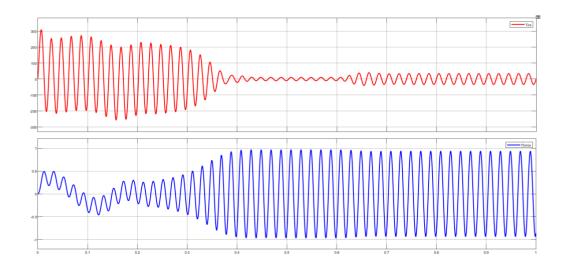






#### Модель Асинхронного двигателя в осях ху относительно положения ротора





#### 3. Вывод

В процессе выполнения данной лабораторной работы наша команда Ознакомилась с различными реализациями имитационных моделей асинхронного двигателя с управлением по полю. Синтезировали схемы моделирования реализаций асинхронного двигателя и промоделировали данные схемы