

Национальный исследовательский университет ИТМО (Университет ИТМО)

Факультет систем управления и робототехники

Дисциплина: Электрический привод **Практическое задание №2**<u>Вариант 6</u>

Студент: Евстигнеев Д.М. Группа: R33423 Преподаватель: Демидова Г.Л.

Цель работы

Промоделировать и проанализировать переходные процессы в обобщённом двигателе.

Ход работы

- 1) Для заданного варианта рассчитать характер и время электромеханических переходных процессов.
- 2) Реализовать среде MATLAB модель двигателя с одномассовым механизмом.
- 3) Получить графики зависимостей M(t) и $\omega_1(t)$ для случаев
- А) реакция на скачок управляющего воздействия от 0 до $0.1\omega_{0\text{ном}}$ при нулевом моменте нагрузки $M_c=0$;
- Б) реакция на скачок момента нагрузки от 0 до $0.1 M_{\text{ном}}$ при нулевом управляющем воздействии.
- 4) Определить по графикам начальные и принужденные значения скорости и момента и время переходного процесса и сравнить с расчетными.
- 5) Записать и реализовать среде MatLab векторно-матричную модель ЭМП с двухмассовым механизмом.
- 6) Получить графики зависимостей M(t), $M_{12}(t)$, $\omega_1(t)$, $\omega_2(t)$ для случаев 3a) и 3б).
- 7) Сформировать выводы по результатам сравнения характеристик двигателя с одномассовым и двухмассовым механизмами.
- 1) Для заданного варианта рассчитать характер и время электромеханических переходных процессов.

Исходные данные

$$w_{0\text{ном}} = 65(rac{ ext{рад}}{ ext{c}})$$
 $M_{ ext{ном}} = 100 ext{ (HM)}$
 $M_{\Pi} = 510 ext{ (HM)}$
 $J_1 = 0.2 ext{ (кг * M}^2)$
 $J_2 = 0.1 ext{ (кг * M}^2)$
 $C_{12} = 2640$
 $T_{\Im} = 1 ext{ (MC)}$
 $T_{\Pi p} = 0.2 ext{ (MC)}$

$$K_{\rm np} = 120$$
 $M_{c1} = 75 \ ({
m Hm})$ $M_{c2} = 25 \ ({
m Hm})$

2) Реализовать в среде MATLAB модель двигателя с одномассовым механизмом.

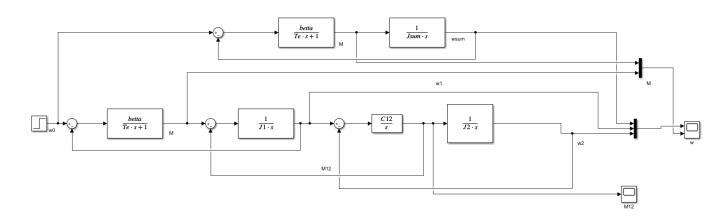


Рисунок 1. Модель двигателя с одномассовым механизмом

- 3) Получить графики зависимостей M(t) и $\omega_1(t)$ для случаев
- А) реакция на скачок управляющего воздействия от 0 до $0.1\omega_{0\text{ном}}$ при нулевом моменте нагрузки $M_c=0$;
- Б) реакция на скачок момента нагрузки от 0 до $0.1 M_{\text{ном}}$ при нулевом управляющем воздействии.

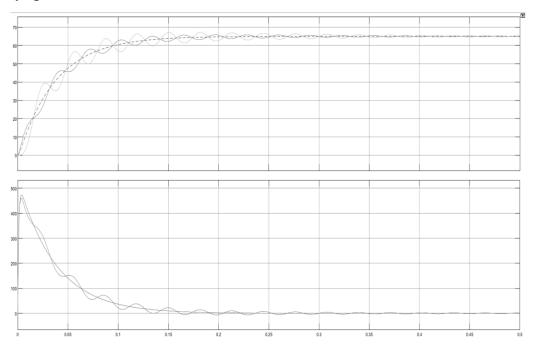


Рисунок 2. Графики зависимостей М и w

4) Определить по графикам начальные и принужденные значения скорости и момента и время переходного процесса и сравнить с расчетными.

Мы видим, что момент практически достигает пусковое значение $M_{\rm II}=510$ HM, а скорость соответственно достигает установившееся значение $w_{0{\rm HOM}}=65\frac{{\rm pag}}{c}$.

5) Записать и реализовать среде MatLab векторно-матричную модель ЭМП с двухмассовым механизмом.

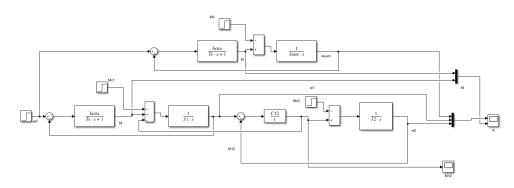


Рисунок 3. Модель

6) Получить графики зависимостей M(t), $M_{12}(t)$, $\omega_1(t)$, $\omega_2(t)$ для случаев 3a) и 3б).

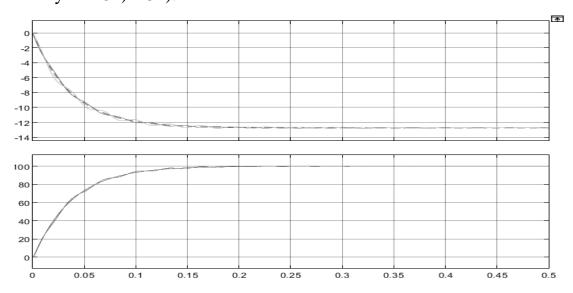


Рисунок 4. Реакция на скачок момента нагрузки

Выводы

В ходе выполнения практической работы были промоделированы и проанализированы переходные процессы в обобщённом двигателе.