- 1. (3 bod) Nopisati izraze matematickay modela sinkronog motora s vanjskim permanent magnetima u da koordinatrom sustavu u relativnim jedinicama (per unit sustavu) za električne veličine (dia i du). Bazne vrijehosti su dotinirane kao Ub=13 Va, lb=(3) fn i wb=web=21 ifn. (Ut označava etektrivnu vrjednost tanog napona, lfn uznačava etektrinu vrijednost tazne struje, a web nazivnu vrijednost električne bržine vrtnje).
- 2. (3 hodi) Novesti osnome vozlike između six-step, sinvsne i vektorske šivinsko impvlsne modulacji kod pretrarača ropora i trekvenaja za dobovanje žetjene amplitude; Bekvencije ropora na steraljkana stroja.
- 3. (5 hodoa). Sinkroni stroj s permonentnim magnetina ima stjedeće parametre:

0Ld=7.10-3H, induktivitet vd 051:

0 Lg = 7.10-3 4, Induttilitet ug OSI:

"Rs = 7, 98-12, offair stationa,

ofmy = 0.125 Wb, magnetishi tak permantentnih magneta,

a) m=0,47.10-4 kgm2, moment merche i

· D=1,1.10-4 Nms, taktor prigusenja.

Ochediti ponometre ngulator strija id i iq privijenom tehnike postavljenja patora ato se za oka regulatora oda bere PI tip regulatora (uz zedeni \(\varphi = 0,707; \text{ Wn = 10}\).
Ocheditle iznose referentnih vizednost: strija (id* i iq*) oko se idi ostgurati moment od 5 Nm.

4. (3 boda) Za sustav upravljanja bržinom vrtinje sinkranaj motor sundanje permanentnim magnetima naprisati rzvaze ud ing (u vominstoj domeni).
12 regulatora stanja id i ig (napomena: vzetr u obziv rasprezanje).
2 a dobirenere izvaze ud i ug nacrtati blokovske sheme.

- 5. (4 boda) Sinkroni motor s permanentnim magnetima (zije paametri su zadani u zadani u zadaku 3) rodi u ngulaciji momente. Regulator struje i'u ji P tipa. s
 pojaticijem Ke¹ = 10Rs. Odrediti stacionamu pogrešku struje ii.
- 6. (3 boda) Objesniti nain rode i nacrtubi blokovsku shemu estimatora elektrionog kuta mrice Oq (plax locked loop, PIL).
- 7(4 hoden) Izlazi izregulatora id i ja porje ogramičenja iznose ud = 2004 i ug=3 Odredite iznose nokon Ograničenja oko se końste:
 - a) nepromjenjiva (fiksna) ugrantagu re regulator stryu la ily uz E=1
 - b) promjenjiha ograničenja izlaza iz regulatom strypa id i fi.

Nopon Fishos matring medulinga pretranaca napona i trekvenge se moie smatrati kontantnim i 12 nosi "Vdc = 560V.

- 8. (3 huda) Noerteti blikovsku shemi estimatora Ulančanaj tika statora i moment-a motora kod DTC račina upravljenja.
- (2 boda) Motor se upravlje iz pretverača rapona i trekencije, koji koristi DTC račin upravljanja mutorom. Uktor toka statova Vs u trenvtku t=0 s volazi se u prvom sektoru. Izlozi iz histereznih regulatan toka statova i momenta motora su takvi da ji potrebno smanjiti i≥nos toka statova Vs, a povećoti i≥nos momenta motora.

 Roji Lurakteretrični vektor ji potrebno poskariti na izlozu iz pretvaniča nepona i frekrencije? Nacrobo povećimi uktor toka statova Vs, postavljaji karakteristični uktor napona us At i sezultantni uktor toka statova Vs' u knordinalnom sustavu slaton.