Matlab仿真二：Park变换

1.Park变换

又称静止两相-旋转正交变换（2s/2r变换），主要是在静止两相正交坐标系的基础上，变换得到旋转正交坐标系，变换的原则依旧是产生的磁动势相等。

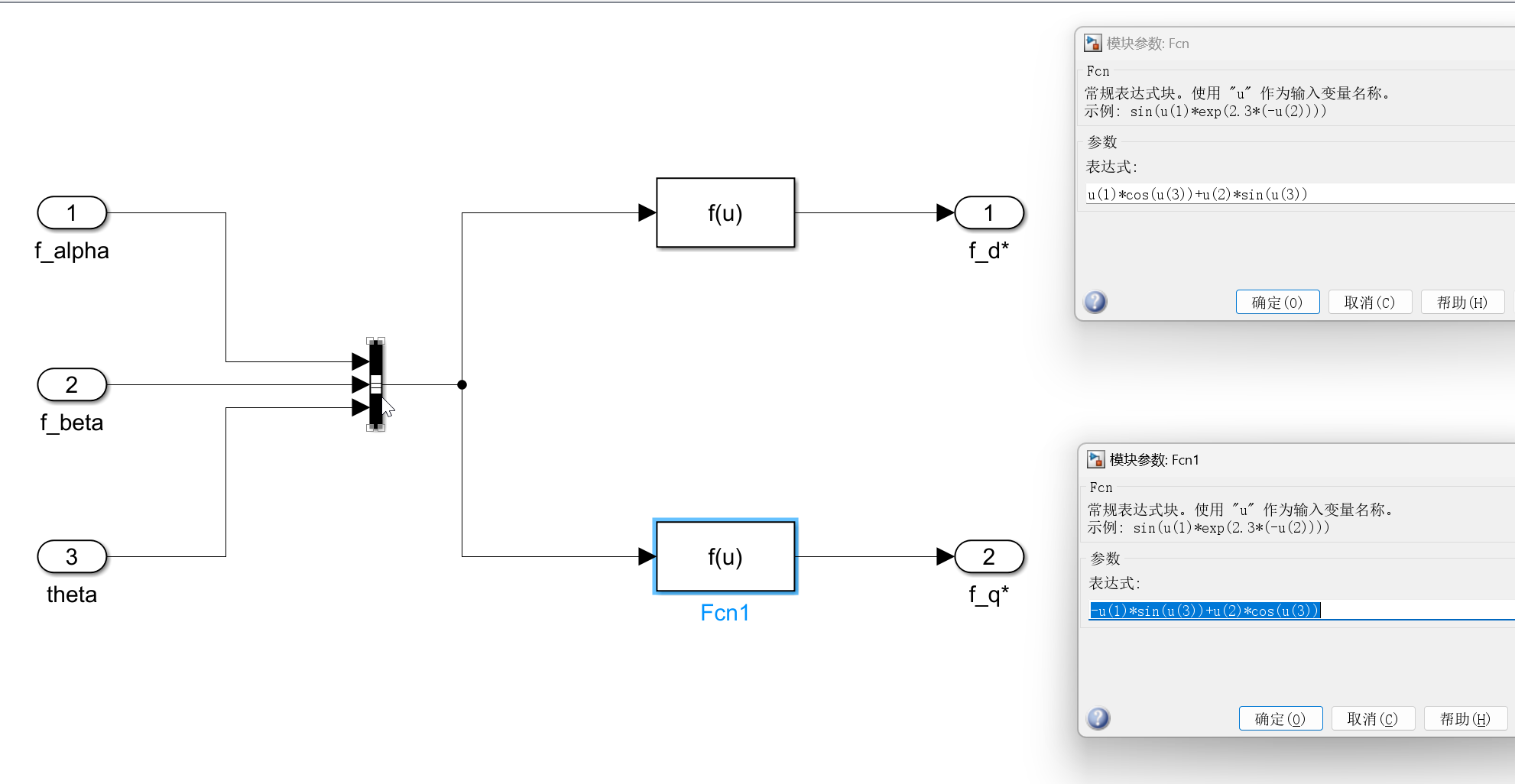
1.1数学表达式

坐标系中的合成磁动势F在以角速度旋转 角度后得到dq坐标系中的分量和，由磁动势守恒和坐标系投影，得、和、之间的关系式：

矩阵形式为：

1.2 Simulink模型搭建

根据park变换中的数学关系，对输入的参量进行坐标变换。输入为静止两相参数、和旋转角度



2.反Park变换

2.1数学表达式

2.2 Simulink模型搭建

3.Simulink仿真

3.1信号输入和参数设置

3.2仿真结果