

عنوان مقاله:

کنترل ماشین القائی به روش پیش بین گشتاور بدون حسگر با استفاده از رویکرد مد لغزشی

محل انتشار:

شانزدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

سید علی رضا داوری - قطب علمی اتوماسیون و بهره برداری سیستم های قدرت دانشگاه علم و صنعت ایران

داوود عرب خابوری

خلاصه مقاله:

در این مقاله روش کنترل پیش بین گشتاور به طریقه بدون حسگر برای ماشین القایی ارائه شده است. روش کنترل پیش بین گشتاور روشی است که سرعت پاسخ روش کنترل مستقیم گشتاور و دقت روش کنترل برداری به صورت همزمان تامین می نماید. در این روش از تنظیم کننده متناسب - انتگرال گیر برای بهبود پاسخ حالت دائم و همچنین از تخمین شار استاتور در یک گام زمان بعد برای برداری از دینامیک مطلوب استفاده است. برای اجرای روش به صورت بدون حسگر، تخمین شار با استفاده از روش مد لغزشی انجام شد است. به منظور آزمودن صحت روش ارائه شده، کنترل یک موتور القائی نمونه توسط این روش شبیه سازی شده است.

کلمات کلیدی:

کنترل ماشین القائی، کنترل بدون حسگر، تخمینگر مد لغزشی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/48029>

