

## عنوان مقاله:

کنترل برداری موتور سنکرون مغناطیس دایم بر اساس بهبود ADRC

## محل انتشار:

سومین کنفرانس بین المللی مهندسی برق (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

## نویسندگان:

اسماعیل زارع - گروه مهندسی برق و کامپیوتر، دانشکده فنی پسران شهرستان مرودشت - فارس - ایران

سعید صابری فیروزی - گروه مهندسی برق و کامپیوتر، دانشکده فنی پسران شهرستان مرودشت - فارس - ایران

مجید صابری فیروزی - گروه مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه آزاد اسلامی قادر آباد - فارس - ایران

پژمان کاظمی - گروه مهندسی برق و کامپیوتر، دانشکده فنی پسران شهرستان مرودشت - فارس - ایران

## خلاصه مقاله:

این مقاله یک استراتژی کنترل بردار موتور سنکرون مغناطیس دایم بر اساس تکنولوژی ADRC ارائه داده است. در این پژوهش با استفاده از روش کنترل بردار، ADRC برای کنترل حلقه سرعت موتور سنکرون به جای کنترل کننده PI طراحی شده است. همچنین، به منظور تسهیل تنظیم پارامتر ADRC، برخی از پارامترها به ساختار ADRC معمول اضافه شده است که به سیستم کنترل بردار PMSM اعمال می شود. برای بهبود عملکرد کنترل سرعت PMSM نتایج شبیه سازی نشان می دهد که استراتژی کنترل فوق امکان پذیر است.

## کلمات کلیدی:

موتور سنکرون مغناطیس دایم، کنترل کننده  $\pi$ ، تکنولوژی ADRC

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/831835>

