

## РЕФЕРАТ

*Дипломна робота містить:* сторінок – 146, рисунків – 24, додатків – 8 та графічну частину на 6 листах. Структура дипломної роботи включає наступні розділи:

1. Аналітичний огляд літературних джерел;
2. Алгоритм прямого векторного керування швидкістю та потокозчепленням АД;
3. Синтез та дослідження алгоритмів ідентифікації активних опорів статора і ротора;
4. Синтез та дослідження нового алгоритму спостерігача, який адаптивний до варіацій активних опорів статора і ротора;
5. Дослідження адаптивної системи векторного керування;
6. Охорона праці.

Мета роботи: розвиток методів синтезу систем векторного керування швидкістю та потокозчепленням АД, які направлені на підвищення динамічних властивостей і показників енергетичної ефективності електромеханічних систем завдяки наданню їм властивості адаптації до варіацій активних опорів статора і ротора.

В процесі виконання дипломної роботи розвинуто теоретична база для розробки та проектування систем векторного керування АД з підвищеними динамічними та енергетичними характеристиками, які досягаються завдяки адаптації до варіацій активних опорів статора та ротора.

Графічна частина включає: структурну схему керування, структурну схему моделюючої програми, графіки динамічних процесів.

*АДАПТИВНИЙ СПОСТЕРІГАЧ, АСИНХРОНИЙ ДВИГУН, ІДЕНТИФІКАЦІЯ, АСИМПТОТИЧНЕ ОЦІНЮВАННЯ, СТАТОР, РОТОР.*

					<b>8.05070204.0211.010.ПЗ</b>			
Змн.	Лист	№ докум.	Підпис	Дата	Адаптивне до варіацій активних опорів векторне керування асинхронними двигунами	Літ.	Арк.	Аркушів
Розроб.		Решетник В. С.					6	152
Перевір.		Пересада С. М.						
Реценз.		Шинкаренко В. Ф.						
Н. Контр.		Ковбаса С. М.						
Затверд.		Пересада С. М.				<i>НТУУ «КПІ», ФЕА, гр. ЕП-41м</i>		