

SIMULAREA MATLAB A UNUI SISTEM DE CONTROL AUTOADAPTIV PENTRU UN MOTOR SINCRON CU RELUCTANȚĂ VARIABILĂ

C. ȘORÂNDARU, S. MUȘUROI și M. SVOBODA

Se prezintă un sistem de control autoadaptiv pentru o acționare cu motor sincron cu reluctanță variabilă (SRM). Sistemul se bazează pe modificarea în mod continuu a unghiului de avans, în scopul obținerii unui cuplu maxim. Lucrarea prezintă modul de determinare al unghiului de avans și principalele rezultate ale simulării.