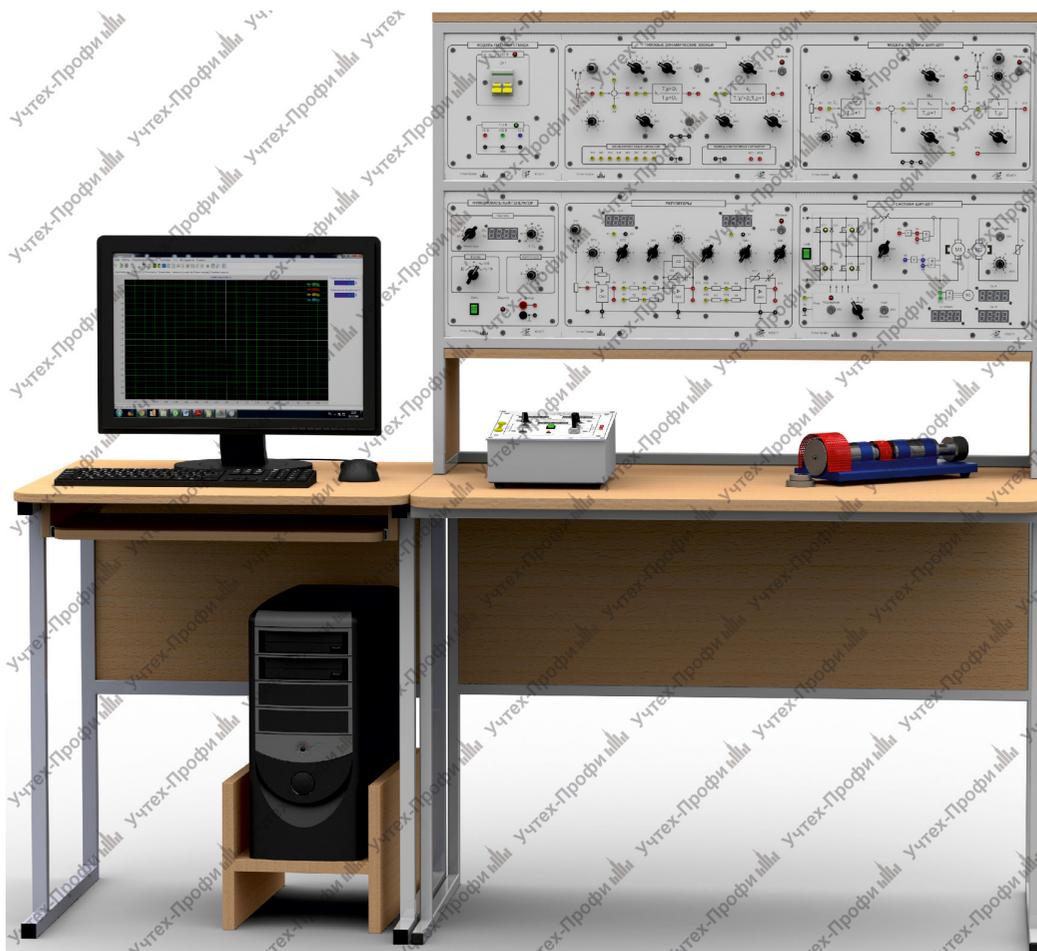


ТЕОРИЯ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Компьютерное исполнение

ТАУ-СК



Состав:

1. Модуль питания стенда.
2. Модуль функционального генератора.
3. Модуль типовых динамических звеньев.
4. Модуль регуляторов.
5. Модуль модели системы ШИП-ДПТ.
6. Модуль системы ШИП-ДПТ.
7. Модуль измерителя АЧХ.
8. Электромашинный агрегат.

Технические характеристики:

Характеристики	ТАУ-СК	ТАУ-НН
Габариты, мм	1750x1550x650	1060x850x300
Масса, кг	100	50
Напряжение электропитания, В	220	220
Потребляемая мощность, ВА	500	500

ТАУ-НН



Перечень лабораторных работ:

Раздел «Математическое описание линейных систем»:

- Исследование статических и динамических характеристик типовых динамических звеньев:
 - статическая передаточная функция типовых динамических звеньев первого порядка;
 - частотные и переходные характеристики.
- Исследование статических и динамических характеристик типовых динамических звеньев второго порядка:
 - статическая передаточная функция типовых динамических звеньев второго порядка;
 - построение фильтров низких частот второго порядка.

Раздел «Синтез линейных автоматических систем управления»:

- Последовательная коррекция системы автоматического управления:
 - определение параметров последовательного корректирующего устройства.
- Встречно-параллельная коррекция системы автоматического управления:
 - определение параметров встречно-параллельного корректирующего устройства.
- Согласно-параллельная коррекция системы автоматического управления:
 - определение параметров согласно-параллельного корректирующего устройства.

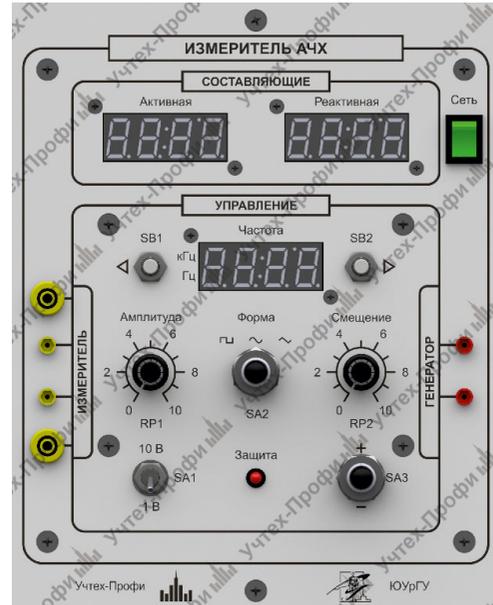
Раздел «Теория электропривода»:

- Исследование статических режимов модели системы ШИП-ДПТ:
 - построение статических характеристик модели системы ШИП-ДПТ.
- Исследование статических режимов системы ШИП-ДПТ:
 - статические характеристики.

Раздел «Системы управления электроприводов»:

- Исследование динамических режимов модели системы ШИП-ДПТ:
 - определение параметров звеньев модели системы по частотным характеристикам.
- Исследование динамических режимов системы ШИП-ДПТ:
 - снятие экспериментальных частотных характеристик;
 - сравнение частотных характеристик с аналогичными зависимостями модели системы ШИП-ДПТ.
- Исследование динамических режимов системы ШИП-ДПТ в замкнутой системе регулирования:
 - настройка замкнутой системы ШИП-ДПТ с подчиненным регулированием координат;
 - снятие частотных характеристик системы.
- Исследование статических режимов системы ШИП-ДПТ в замкнутой системе регулирования:
 - Статические характеристики в замкнутой системе регулирования.

ИЗМЕРИТЕЛЬ АЧХ



Стенд укомплектован специализированным программным обеспечением DeltaProfi

