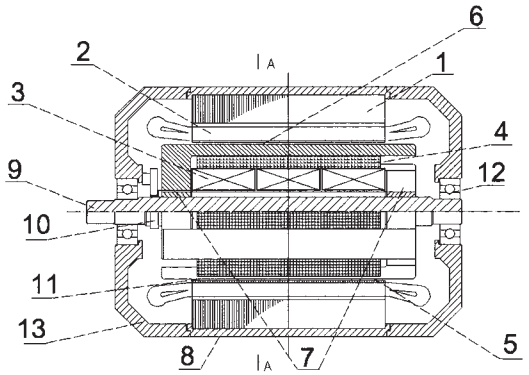
N (5) i S (6) zamocowane są magnesy trwałe (4), a cewki (3) wzbudzające, współosiowe, usytuowane są między pieńkami biegunów (7,8). Cewki (3) wzbudzające, współosiowe, usytuowane są między pieńkami biegunów kłowych (7). Cewki (3) wzbudzające, współosiowe, usytuowane są po obu stronach pieńków biegunów radialnych (8).

(5 zastrzeżeń)



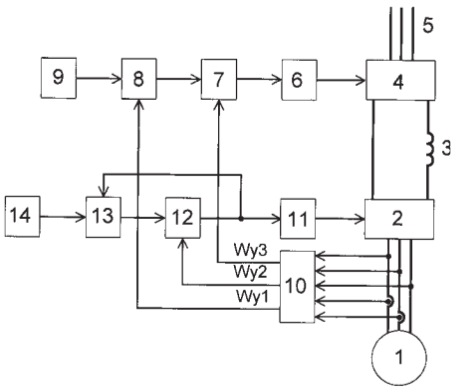
A1 (21) 367654 (22) 2004 05 04 7(51) H02P 7/42

(71) Akademia Górniczo-Hutnicza im. Stanisława Staszica, Kraków

(72) Dziadecki Aleksander, Grzegorski Janusz, Skotniczny Józef

(54) **Sposób i układ sterowania przemiennika częstotliwości z falownikiem prądu zasilającego silnik indukcyjny**

(57) Sposób polegający na równoczesnej regulacji amplitudy prądu przemiennika i regulacji częstotliwości prądu przemiennika, przy czym regulację amplitudy prądu przemiennika realizuje się w torze regulacji prądu w taki sposób, że na podstawie napięć fazowych i prądów przewodowych silnika mierzonych na wyjściu falownika prądu przemiennika częstotliwości generuje się za pomocą bloku pomiarowo-przetwarzającego sygnał strumienia silnika, który porównuje się za pomocą regulatora strumienia magnetycznego silnika z sygnałem strumienia zadawanego z zadajnika strumienia, następnie uzyskany sygnał, będący sygnałem prądu zadawanego porównuje się z mierzonym sygnałem prądu silnika i na podstawie otrzymywanego sygnału błędu za pomocą regulatora prądu generuje się sygnał sterujący dla prostownika, zaś regulację częstotliwości prądu przemiennika realizuje się w torze regulacji częstotliwości w zależności od sygnału częstotliwości zadanej oraz sygnału proporcjonalnego do prądu czynnego lub strumienia czynnego silnika wypracowanego w bloku pomiarowo-przetwarzającym na podstawie napięć fazowych i prądów przewodowych silnika mierzonych na wyjściu falownika prądu przemiennika częstotliwości charakteryzuje się tym, że za pomocą bloku pomiarowo-przetwarzającego (10) generuje się sygnał proporcjonalny do prądu rzeczywistego silnika indukcyjnego (1) na podstawie prądów przewodowych silnika (1) mierzonych uprzednio na wyjściu falownika prądu (2) przemiennika częstotliwości, a następnie otrzymany sygnał w znany sposób



porównuje się za pomocą regulatora prądu (7) z uprzednio uzyskanym w znany sposób sygnałem prądu zadawanego i steruje się pracą zaworów prostownika (4) przemiennika częstotliwości. Przedmiotem wynalazku jest również układ sterowania przemiennika częstotliwości z falownikiem prądu zasilającego silnik indukcyjny.

(2 zastrzeżenia)

A1 (21) 374861 (22) 2003 07 21 7(51) H02P 9/14

(31) 02 0202343 (32) 2002 07 31 (33) SE
02 60426410 2002 11 15 US

(86) 2003 07 21 PCT/SE03/001229

(87) 2004 02 05 WO04/012327 PCT Gazette nr 06/04

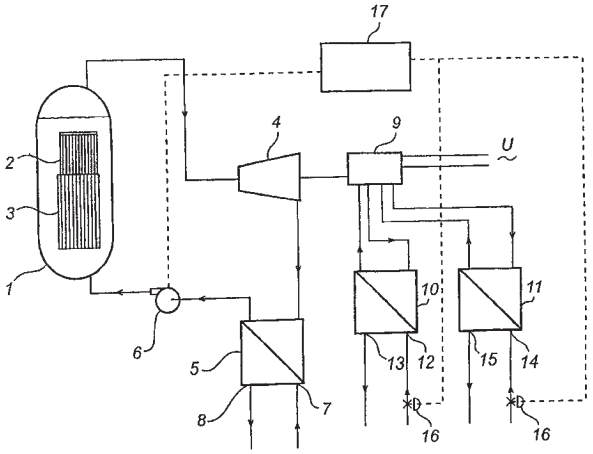
(71) SYDKRAFT AB, Malmo, SE

(72) Swahn Hakan, Svensson Bertil

(54) **Maszyna elektryczna**

(57) Opisane są sposób i urządzenie do kontroli obrotowej synchronicznej maszyny elektrycznej (9), która zawiera wirnik mający uzwojenie wirnika i stojan mający uzwojenie stojana. Sposób obejmuje etapy określania prądu uzwojenia stojana, określania napięcia uzwojenia stojana, określania prądu uzwojenia wirnika i oceny temperatury przynajmniej w dwóch położeniach maszyny elektrycznej (9), stosując model maszyny elektrycznej i określone wartości prądu i napięcia. Urządzenie według wynalazku jest zapewnione do realizacji sposobu.

(35 zastrzeżeń)



A1 (21) 367914 (22) 2004 05 11 7(51) H03D 3/00
G01S 13/00

(71) Przemysłowy Instytut Telekomunikacji, Warszawa

(72) Łabudziński Aleksander

(54) **Kwadraturowy układ detekcji fazy i sposób kompensacji dryftów stałoprądowych**

(57) Wynalazek pozwala uzyskać kompensację dryftów stałoprądowych w radarowych torach odbiorczych nowoczesnych systemów radiolokacyjnych. W kwadraturowym układzie detekcji fazy składowa kwadraturowa sygnału (Q) z wyjścia detektora fazy (QDF) dołączona jest do układu obliczającego (ADD/SUB) jej sumę z sygnałem kompensującym (SCMP). Sekwencja obliczania sumy sterowana jest sygnałem dzielnika impulsów (CLK) zegara odległości (D2). Składowa synfazowa (I) podlega opóźnieniu o jeden cykl zegara odległości (CLK) w rejestrze (D) wyrównującym czasy propagacji składowych ortogonalnych. Sposób kompensacji dryftów stałoprądowych polega na tym, że składową kwadraturowa (Q) wyjściowego sygnału detektora fazy (QDF) modyfikuje się poprzez dodawanie do niej sygnału