

## Napęd elektryczny – egzamin (przykład)

1. Korzystając z równania dynamiki napędu wyznaczyć funkcję  $\Omega(t)$  jeśli:  $M_d = a \Omega^2$ , gdzie  $a = \text{const}$ , dla  $t = 0, \Omega = \Omega_0$ .  
 $\left( \int x^n dx = \frac{1}{n+1} x^{n+1} + C, n \neq -1 \right)$
2. Skalarne metody sterowania silników asynchronicznych, zasada działania, charakterystyczne cechy.
3. Metoda pośredniego sterowania połowo zorientowanego (IFOC), zasada działania, charakterystyczne cechy.