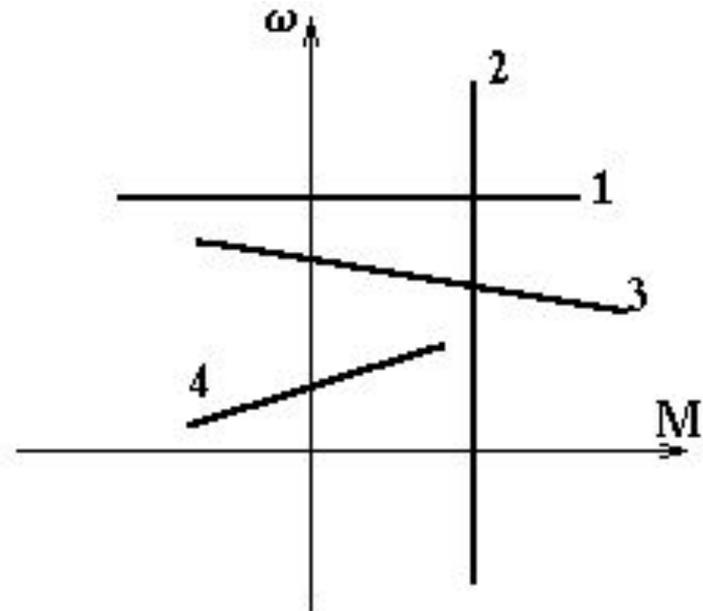
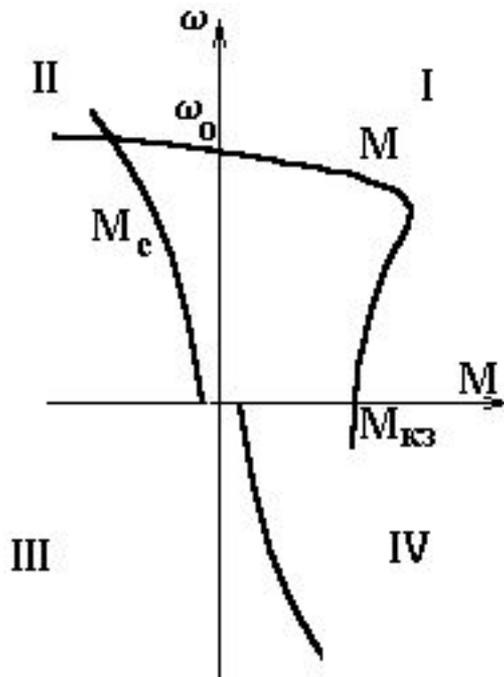




ЭЛЕКТРИЧЕСКИЙ ПРИВОД

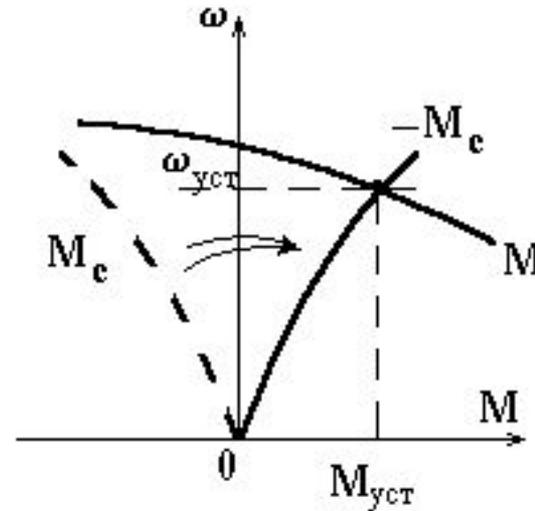
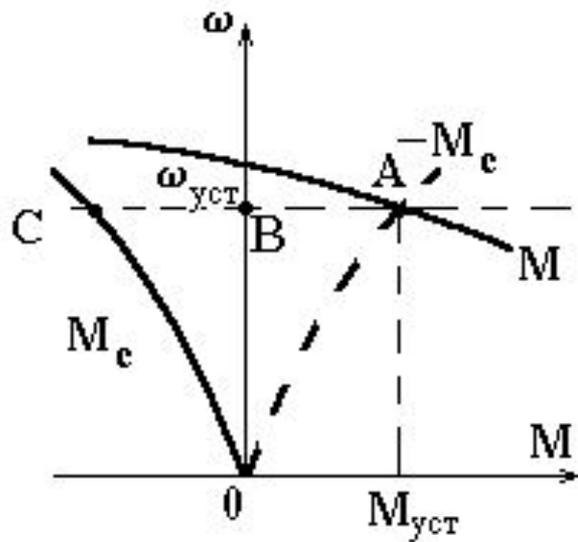
Механические характеристики



Жесткость $\beta = \frac{dM}{d\omega}$

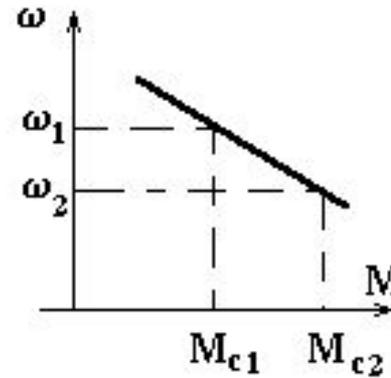
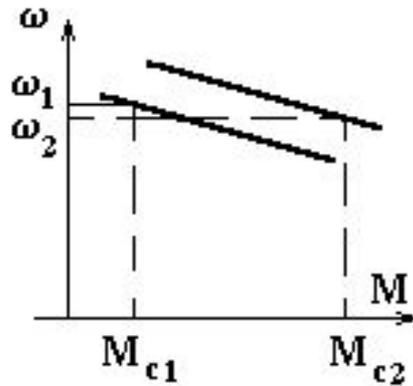
$\beta = \infty$ - абсолютно жесткие
 $\beta = 0$ - абсолютно мягкие

Определение установившегося режима

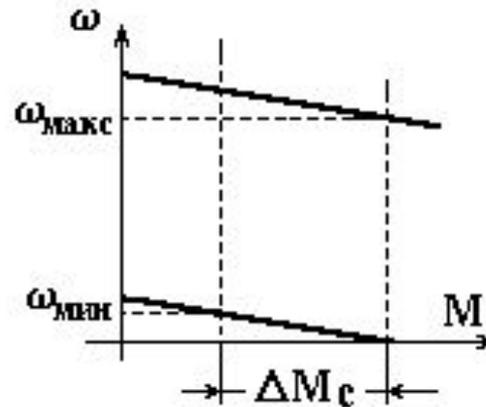
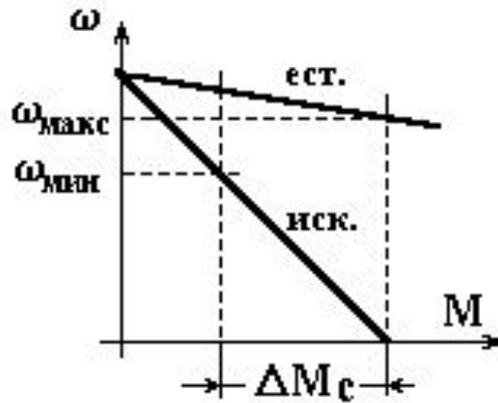


$$\pm M - (\pm M_c) = J \frac{d\omega}{dt}$$

Регулирование координат электропривода



1. Направление регулирования;
2. Диапазон регулирования – $D = \frac{\omega_{\text{макс}}}{\omega_{\text{мин}}}$



3. Плавность регулирования;
4. Экономичность регулирования $\eta = \frac{P_2}{P_1} = \frac{P_2}{P_2 + \Delta P}$