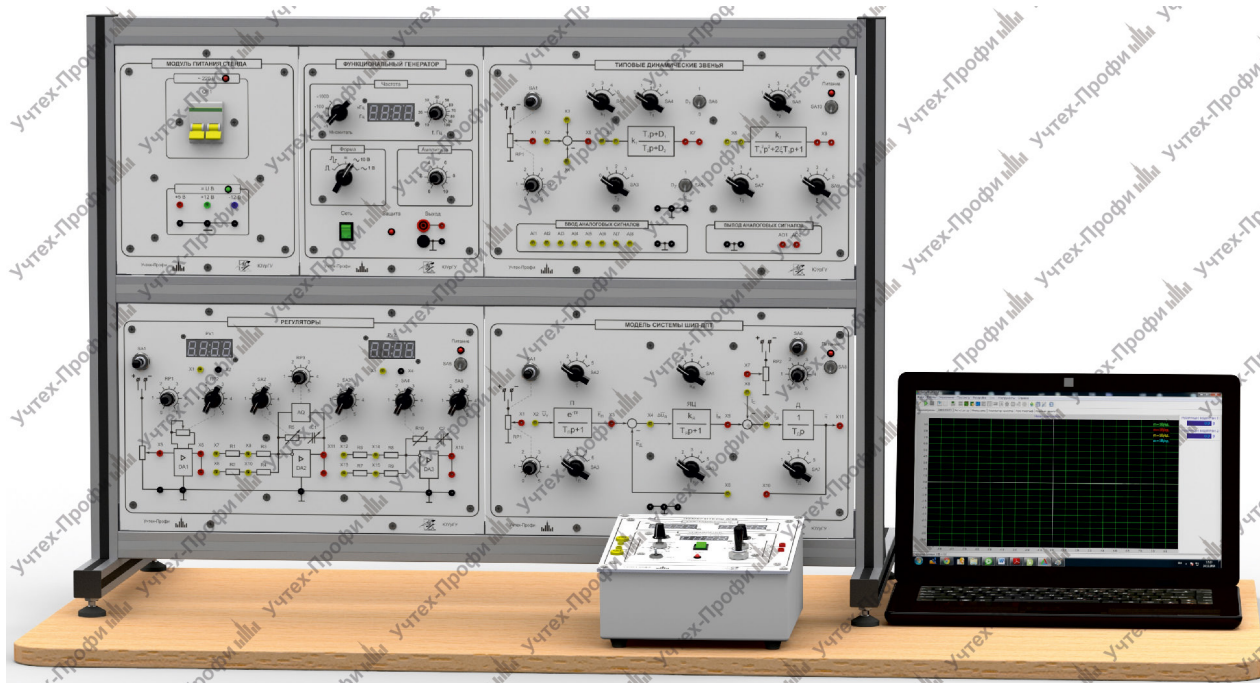


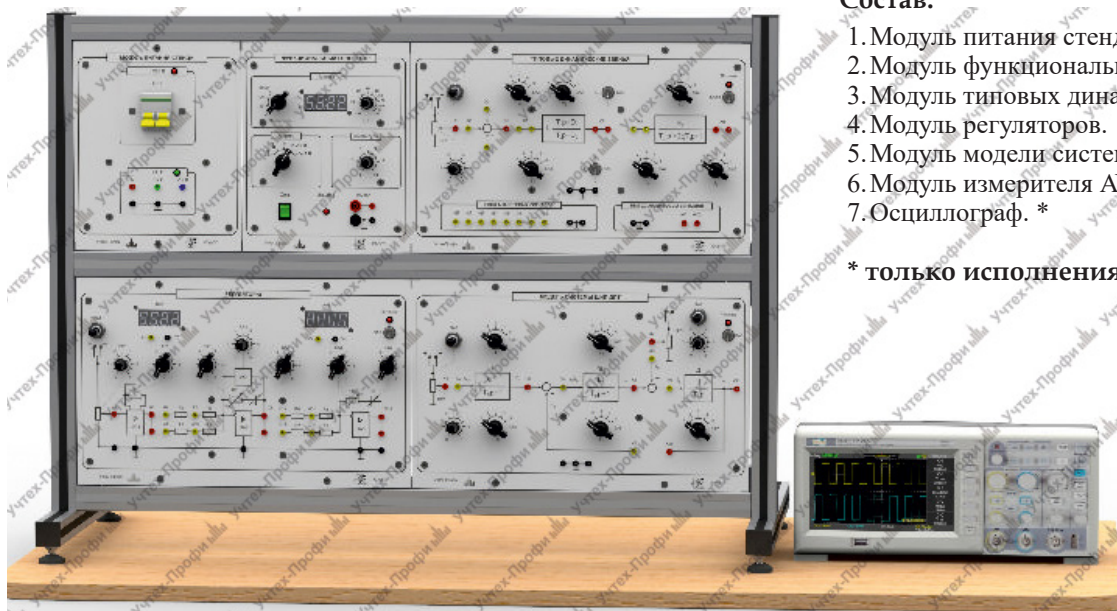
ТЕОРИЯ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

Компьютерное и ручное исполнение

ТАУ1-НН



ТАУ1-НРЦ



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 измерителя АЧХ.
7. Осциллограф. *

* только исполнения СРЦ и НРЦ.

Технические характеристики:

Характеристики	ТАУ1-СК	ТАУ1-НН	ТАУ1-СРЦ	ТАУ1-НРЦ
Габариты, мм	1550x1550x650	860x650x300	860x650x650	860x650x300
Масса, кг	70	50	60	50
Напряжение электропитания, В	220	220	220	220
Потребляемая мощность, ВА	350	350	350	350

Перечень лабораторных работ:

Раздел «Математическое описание линейных систем»:

1. Исследование статических и динамических характеристик типовых динамических звеньев:
 - статическая передаточная функция типовых динамических звеньев первого порядка;
 - частотные и переходные характеристики.
2. 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»:

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

Раздел «Теория электропривода»:

1. Исследование статических режимов модели системы ШИП-ДПТ:
 - построение статических характеристик модели системы ШИП-ДПТ.
2. Исследование динамических режимов модели системы ШИП-ДПТ:
 - определение параметров звеньев модели системы по частотным характеристикам.

Раздел «Системы управления электроприводов»:

1. Исследование динамических режимов модели системы ШИП-ДПТ в замкнутой системе регулирования:
 - настройка замкнутой системы ШИП-ДПТ с подчиненным регулированием координат;
 - снятие частотных характеристик системы.
2. Исследование статических режимов модели системы ШИП-ДПТ в замкнутой системе регулирования:
 - статические характеристики в замкнутой системе регулирования.

ТАУ1-СРЦ



ТАУ1-СК

