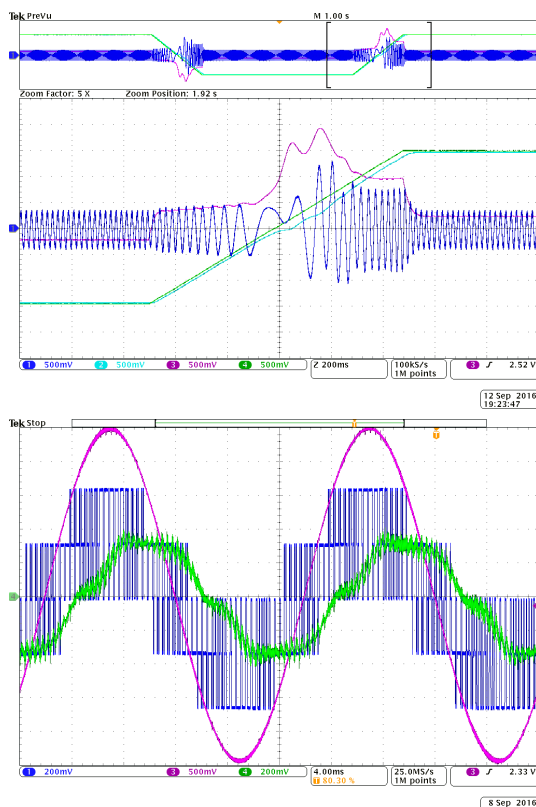
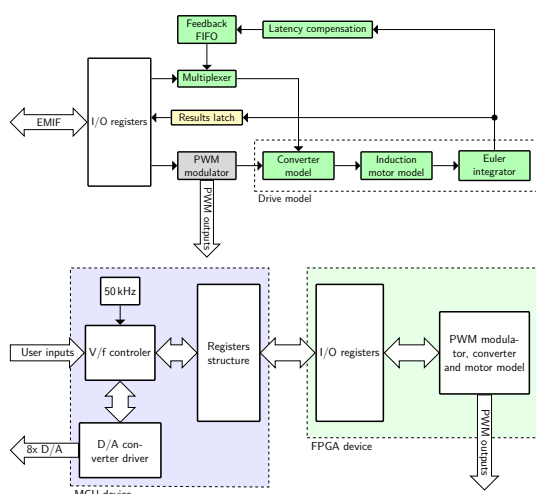


Funkční vzorek

Hardwarově akcelerovaný model kompletního pohonu s asynchronním motorem implementovaný v hradlovém poli



- V souladu s platnou metodikou Úřadu vlády ČR je uplatňován funkční vzorek „Hardwarově akcelerovaný model kompletního pohonu s asynchronním motorem implementovaný v hradlovém poli“.
- Funkční vzorek vznikl v přímé souvislosti s řešením studentského grantového systému SGS-2015-038 a projektu CIDAM TE02000103.
- Navržený a postavený funkční vzorek zajišťuje následující:

- Model je hardwarový akcelérátor kompletního pohonu s asynchronním motorem, navržený pro řídicí platformu MLC interface.
- Model je navržen v prostředí MATLAB/Simulink. Implementace byla provedena v pevné řádové čáře z důvodu efektivního využití použitého hradlového pole.
- Model má parametrizovatelnou přesnost jednotlivých bloků.
- Výpočet modelu běží v reálném čase a je tedy přímo použitelný pro ladění řídicích algoritmů asynchronního motoru bez přístupu k fyzickému zařízení.

EVIDENČNÍ ČÍSLO :
22190-FV006-2016

KONTAKTNÍ OSOBA:
Ing. Tomáš Košan, Ph.D.
tel.: 377 63 4136
kosan@rice.zcu.cz

ŘEŠITELSKÉ
PRACOVISTĚ:
Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta elektrotechnická
Katedra elektromechaniky a
výkonové elektroniky
Univerzitní 8, 306 14 Plzeň

T A
Č R

Program **Centra kompetence**

