

*Заповловський М.Й., Мезенцев М.В., Україна, Харків*

### **МОДИФІКАЦІЯ МЕТОДУ АКУР ДЛЯ ВИПАДКУ НЕЛІНІЙНОГО ВХОДЖЕННЯ ТРЬОХ УПРАВЛІНЬ**

Приводиться доказ теореми АКУР, що дозволяє одержувати структуру регулятора для об'єктів, які описуються диференціальними рівняннями, у праві частини яких входять добутки трьох керувань. На основі даної теореми розроблена структура регулятора тягового асинхронного двигуна, живлення якого здійснюється через перетворювач частоти з автономним інвертором напруги із широтно-імпульсною модуляцією.

*Заповловский Н.И., Мезенцев Н.В., Украина, Харьков*

### **МОДИФИКАЦИЯ МЕТОДА АКОР ДЛЯ СЛУЧАЯ НЕЛИНЕЙНОГО ВХОЖДЕНИЯ ТРЕХ УПРАВЛЕНИЙ**

Доказується теорема АКОР, позволяющая получать структуру регулятора для объектов, которые описываются дифференциальными уравнениями, в правые части которых входят произведения трех управлений. На основе данной теоремы разработана структура регулятора тягового асинхронного двигателя, питание которого осуществляется через преобразователь частоты с автономным инвертором напряжения с широтно-импульсной модуляцией.

*Zapolovskiy N.I., Mezentsev N.V., Ukraine, Kharkov*

### **MODIFICATION METHOD AKOR FOR THE CASE OF ENTRY NONLINEAR THREE CONTROLS**

The theorem AKOR, allowing the regulator to obtain the structure of objects, which are described by differential equations, the right side which includes the works of the three controls. On the basis of this theorem is developed structure of the controller of asynchronous traction motor, the power which is carried out through the frequency converter with self voltage inverter with pulse-width modulation.