

Figura 5-3 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estáticos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 100 rad/s e banda do estimador $a = 60$ rad/s

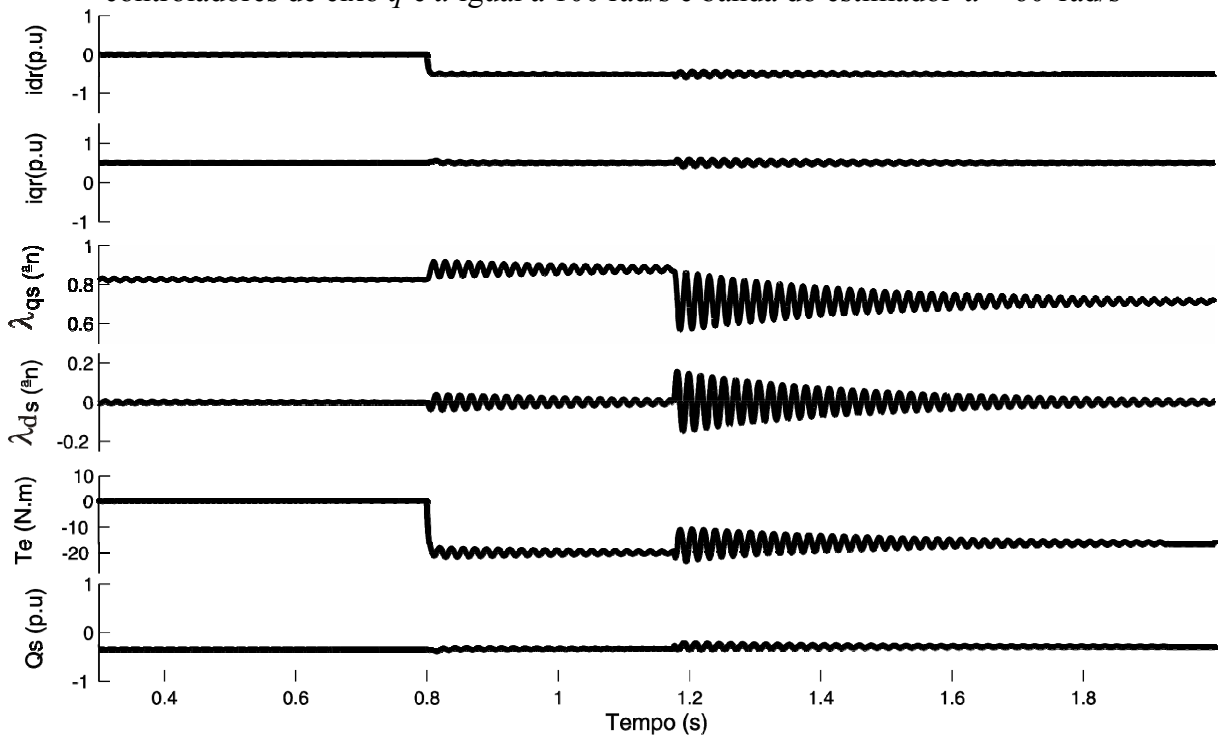


Figura 5-4 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estáticos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 500 rad/s e banda do estimador $a = 60$ rad/s

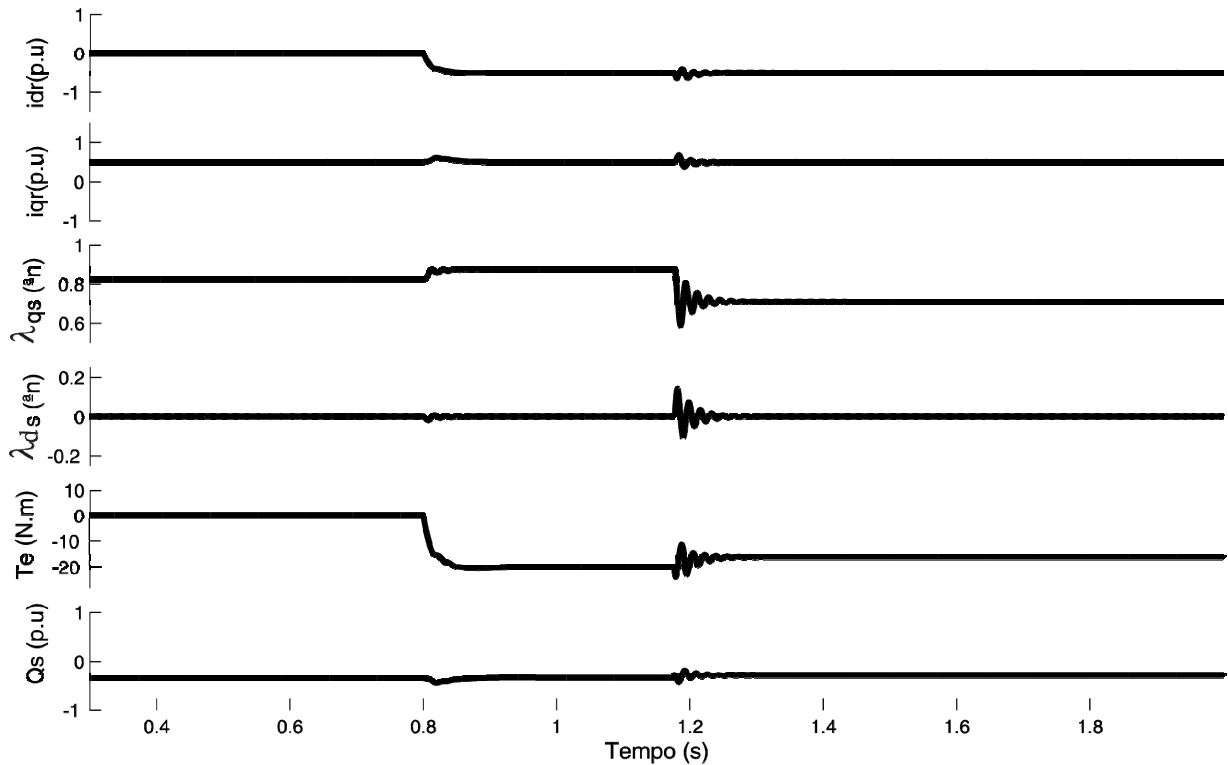


Figura 5-5 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estáticos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 100 rad/s e banda do estimador $a = 1000$ rad/s

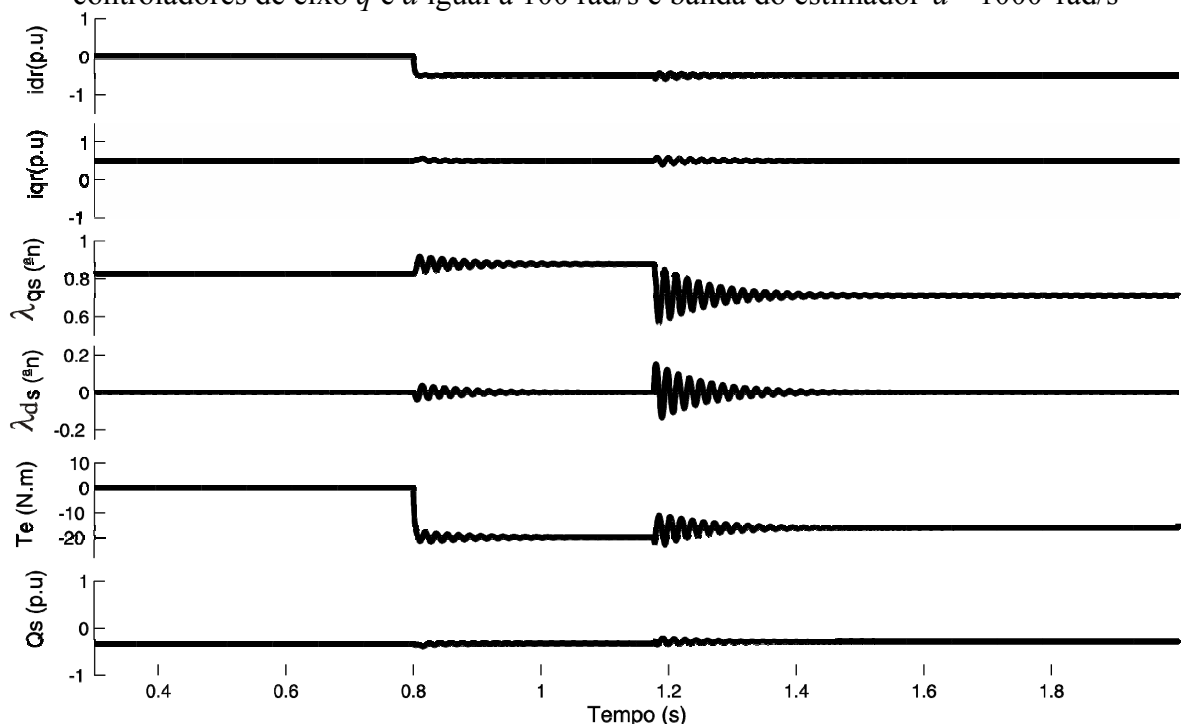


Figura 5-6 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estáticos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 500 rad/s e banda do estimador $a = 1000$ rad/s

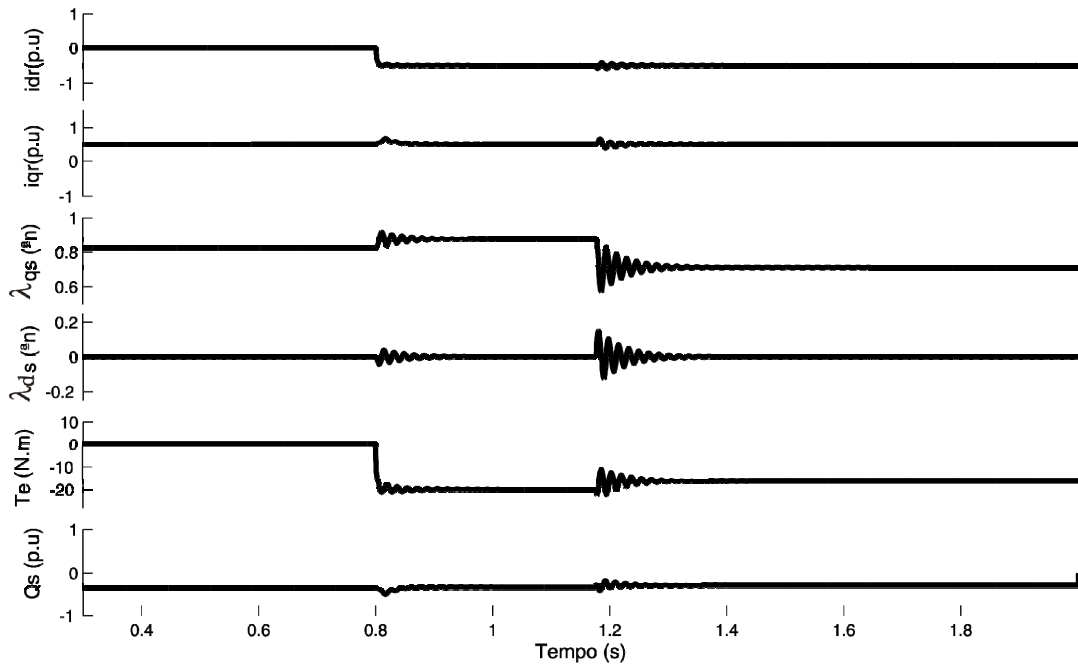


Figura 5-7 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estatóricos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 100 e 500 rad/s e banda do estimador $a = 1000$ rad/s

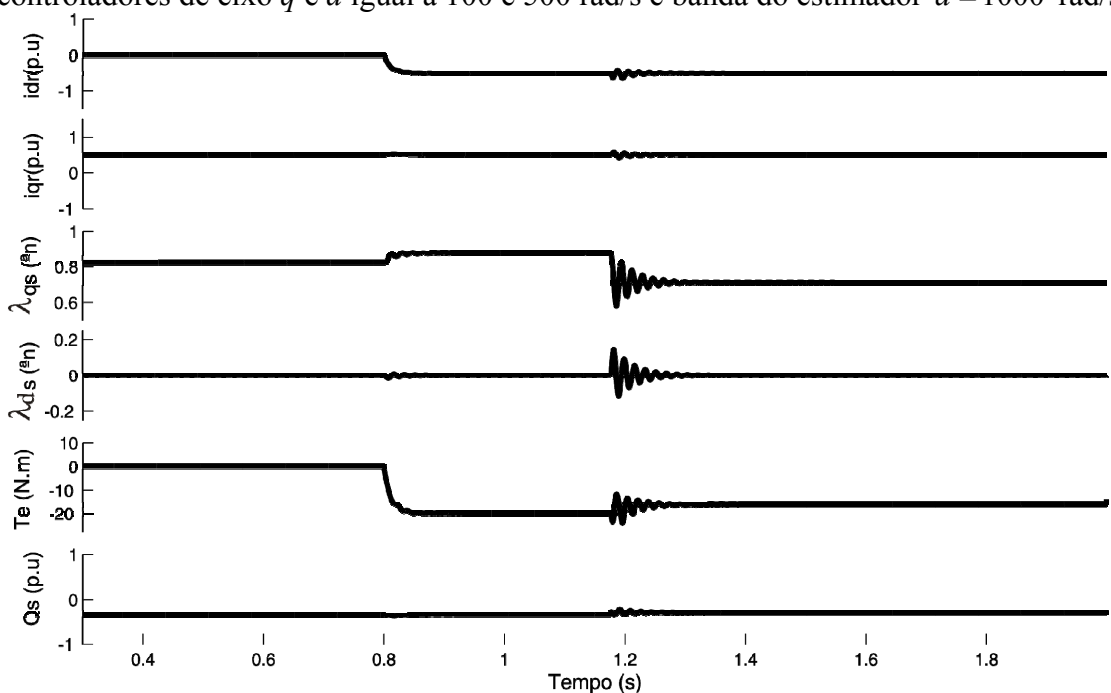


Figura 5-8 – Comportamento transitório das correntes rotóricas, fluxos estatóricos, torque eletromagnético e potência reativa no estator da MATRADA. Banda passante dos controladores de eixo q e d igual a 500 e 100 rad/s e banda do estimador $a = 1000$

Através dos casos mostrados, analisando-se o comportamento de todas as variáveis, pode-se dizer que a o terceiro caso, o da Figura 5-5, apresenta uma maior redução nas oscilações. E é uma boa região para o projeto das bandas passantes.