

# 灯哥开源 FOC V3.0

使用说明文档 V5

2022.4.23 更新

## 目录

1 概述.....	2
2 性能简介 .....	2
2.1 总体性能 .....	2
2.2 驱动板支持的电机选型 .....	3
3 基础配置及运行 .....	4
3.1 线路连接及其实例.....	4
3.1.1 开环控制接线示意图 .....	5
3.1.2 闭环控制接线图（基于 AS5600） .....	6
3.1.3 闭环控制接线图（基于 AS5047） .....	6
3.2 编程环境配置.....	7
4 Simple FOC Studio 在线调参工具 .....	10
4.1 简介 .....	10
4.2 安装及配置.....	11
5 例程及其注释 .....	13
6 从 0 开始焊接电路板（针对自行 DIY 此 FOC 驱动的爱好者） .....	15
7 常见问题及其解决 .....	15
7.1 电机不转 .....	15
7.2 电机抖动 .....	15
7.3 电机或芯片剧烈发热 .....	15
7.4 编码器读数跳变.....	16

# 1 概述

灯哥开源 FOC 控制器是一个由灯哥开源的，基于 GPL-3.0 开源协议和 ESP32 主控的低成本无刷电机双路 FOC 驱动控制板。双路总功率 240W，单路最大功率 120W，支持绝大部分的云台电机 FOC 位置、速度、力矩开闭环控制。编码器方面支持常见 IIC 和 ABI、PWM、Hall、SPI 制式。加入在线电流检测模块，实现真正完整的 FOC 控制。总的来说，灯哥开源 FOC 控制器是一个好用又便宜的双路无刷 FOC 驱动器。

在 V3 版本中，加入电流检测放大器 INA240A2，通过采样与电机相串联的采样电阻电压获得 A、B 相电流，应用于电流环控制，构建出真正，完整的 FOC 算法。

灯哥开源无刷 FOC 目前的发展受到灯哥开源团队的深度支持，目前已经针对这块控制板开发出了灯哥开源无刷四足机器人，后面更会开发出更多好玩的应用，例如平衡车，倒立摆等等，敬请关注。

## 2 性能简介

### 2.1 总体性能

目前灯哥开源双路 FOC 的具体技术性能指标如下：

单路最大功率	120W（双路 240W）
支持电压	12V-24V
支持的无刷电机类型	云台电机（相电阻>10 欧）

支持同时驱动的电机数量	2
支持的编码器通讯方式	IIC ABI PWM Hall SPI
支持的外部控制方式	串口控制 WIFI 无线控制
支持的电流检测方式	<u>在线电流检测</u>
电流检测电压	<u>3.3V</u>
电流检测最大电流	<u>3.3A</u>

## 2.2 驱动板支持的电机选型

灯哥开源 FOC 目前支持常见的云台电机，具体选型指标主要有两点：

- 电机相电阻 $>10\Omega$
- 最大运行电流在 5A 左右

这两个选型指标基本上能够覆盖大部分的云台电机，所以基本上只要选择云台电机就可以正常的使用这个板子，若按照 KV 数进行选择，建议选择 200KV 以下的电机。

若对云台电机的选型有疑问，或者需要验证选型是否正确，可以加

入 Q 群: [778255240](#) 详细询问, 热心的群友将会给你解答, 灯哥我看到了也会及时回复。

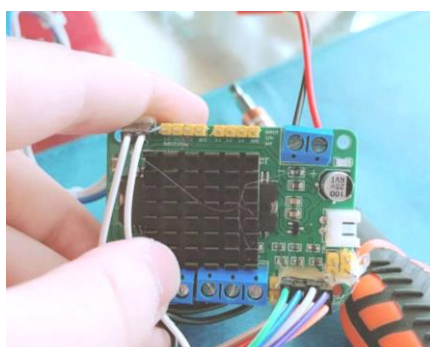
## 3 基础配置及运行

### 3.1 线路连接及其实例

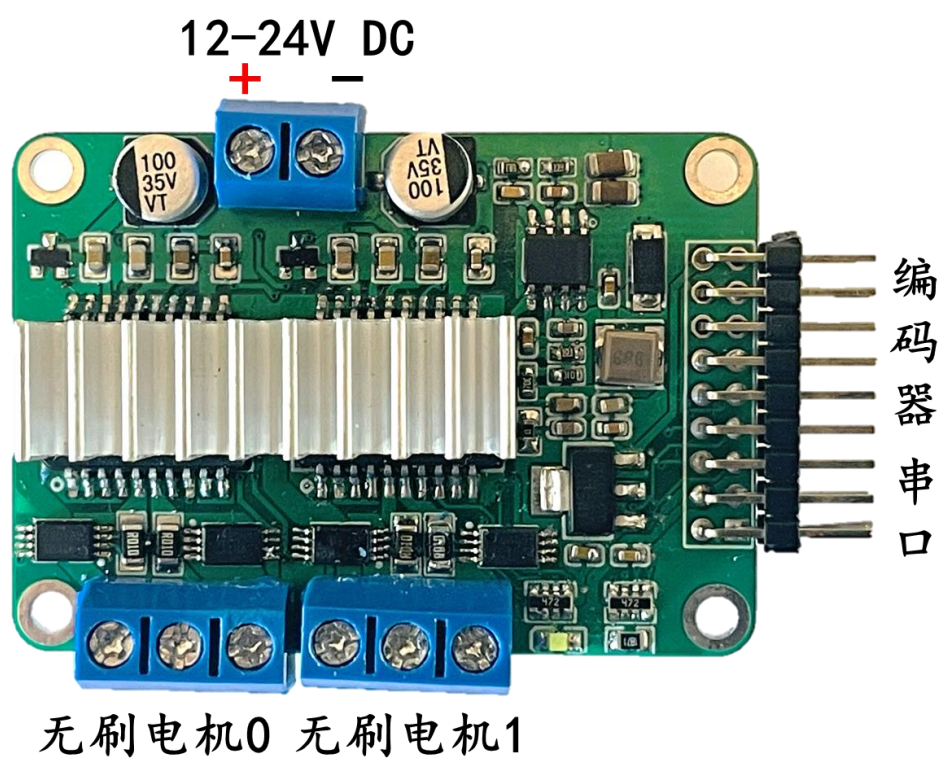
灯哥开源 FOC V3 的线路连接与 V2 相同, 极其简单, 只需要连上电源线和电机线, 就已经可以使得板子正常的运行开环控制; 在此基础上, 再连接上编码器, 就可以使 FOC 控制板实现闭环控制。

**注意:** 若需要长时间调试或使用, 你得加上散热片, 良好的散热能够使得 FOC 的性能得到充分发挥! 实验证明, 大部分运行过程中突然的卡顿。震动都来自于 FOC 散热不良!! 在高电压电流的情况下, 不良的 FOC 散热有可能导致驱动芯片烧毁。在默认情形下, 灯哥官方建议一般都必须加上散热片使用!

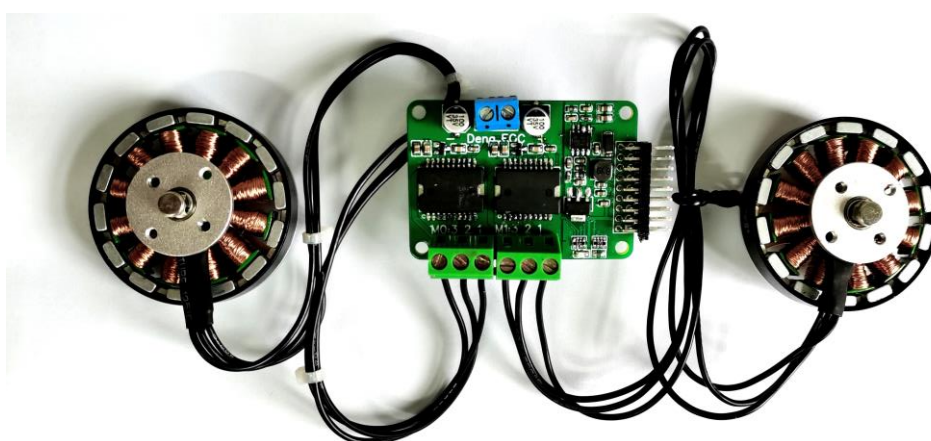
推荐的散热片尺寸为 25x25 铝制散热片, 安装效果如下图所示:



### 3.1.1 开环控制接线示意图

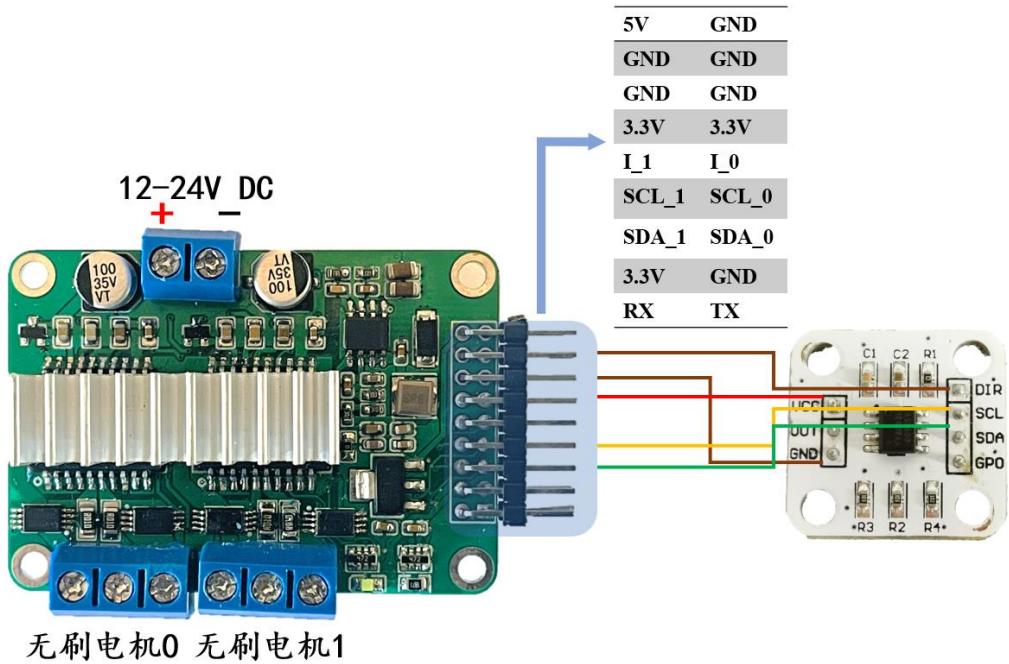


\* 单纯的电机连接示意



### 3.1.2 闭环控制接线图（基于 AS5600）

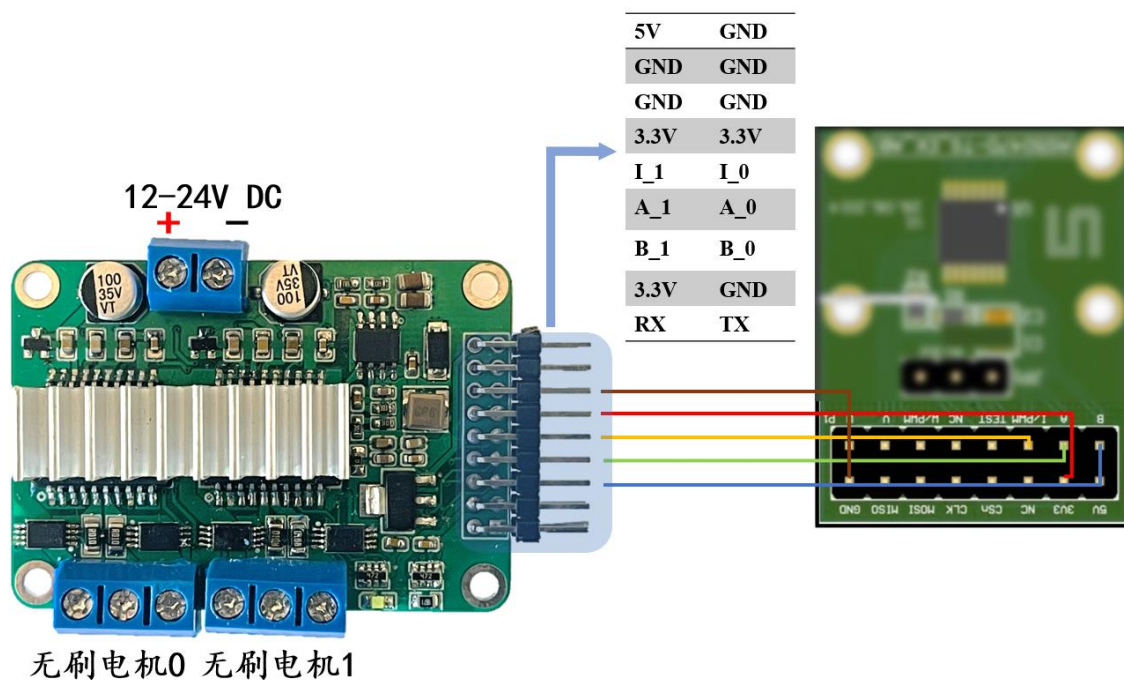
由于图幅限制，只展示一个电机配合一个编码器的接线，两个电机的接线亦同理，具体例程请参照例程文件夹。



### 3.1.3 闭环控制接线图（基于 AS5047P）

由于图幅限制，只展示一个电机配合一个编码器的接线，两个电机的接线亦同理，具体例程请参照例程文件夹。





\* 底面均有引脚示意



在完成了对应的接线，通电确定驱动板灯亮之后，就可以进入我们的下一步：编程环境配置

## 3.2 编程环境配置

灯哥开源 FOC 由于使用基于 SimpleFOC 的库运行，因此软件环境配



置也与 SimpleFOC 库相同，默认都采用 [Arduino IDE](#) 作为主程序编程/编译软件。

最新测试过能够完美支持灯哥开源 FOC 的软件版本为：

- ✓ Arduino IDE 1.8.19
- ✓ SimpleFOC Library 2.2.1
- ✓ ESP32 Arduino Libiary 2.0.2s

针对上面的软件版本，我已经做好整合包，大家直接下载解压就可以使用，避免繁杂的环境配置，下载地址：

● 链接：

<https://pan.baidu.com/s/13VfSVINak0wqCzG9hRQUYA?pwd=wumh>

● 提取码：wumh

当完成下载后，解压下载的文件，点击文件中的 `arduino.exe` 即可打开软件，开始编译例程，愉快的玩耍。

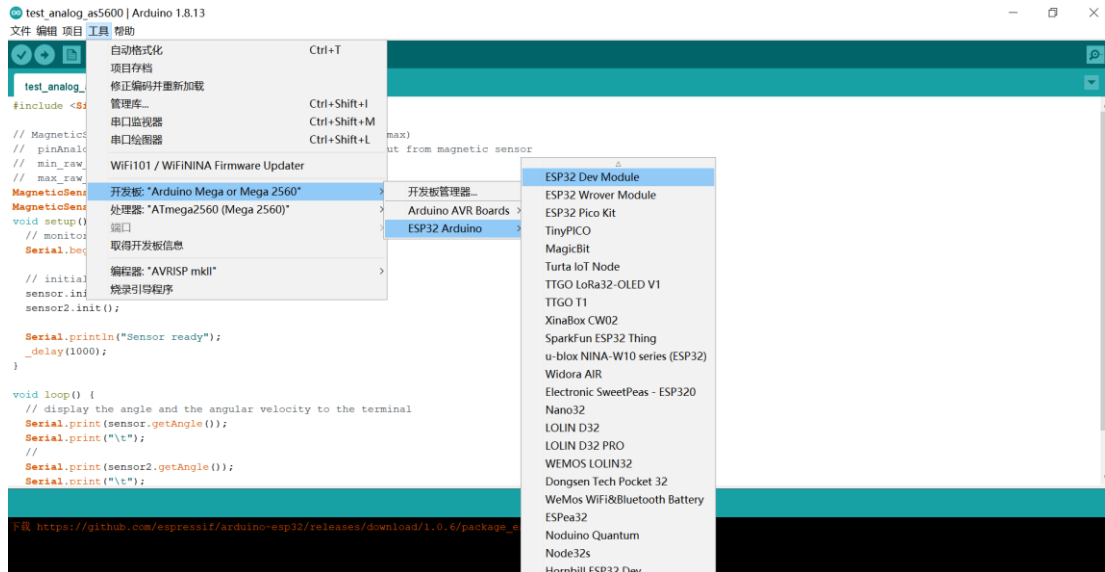
注意：解压前建议清除原有 Arduino 的环境；解压路径不要有中文路径。

完成安装后，即可编译本项目提供的例程。并且进行程序的编写。

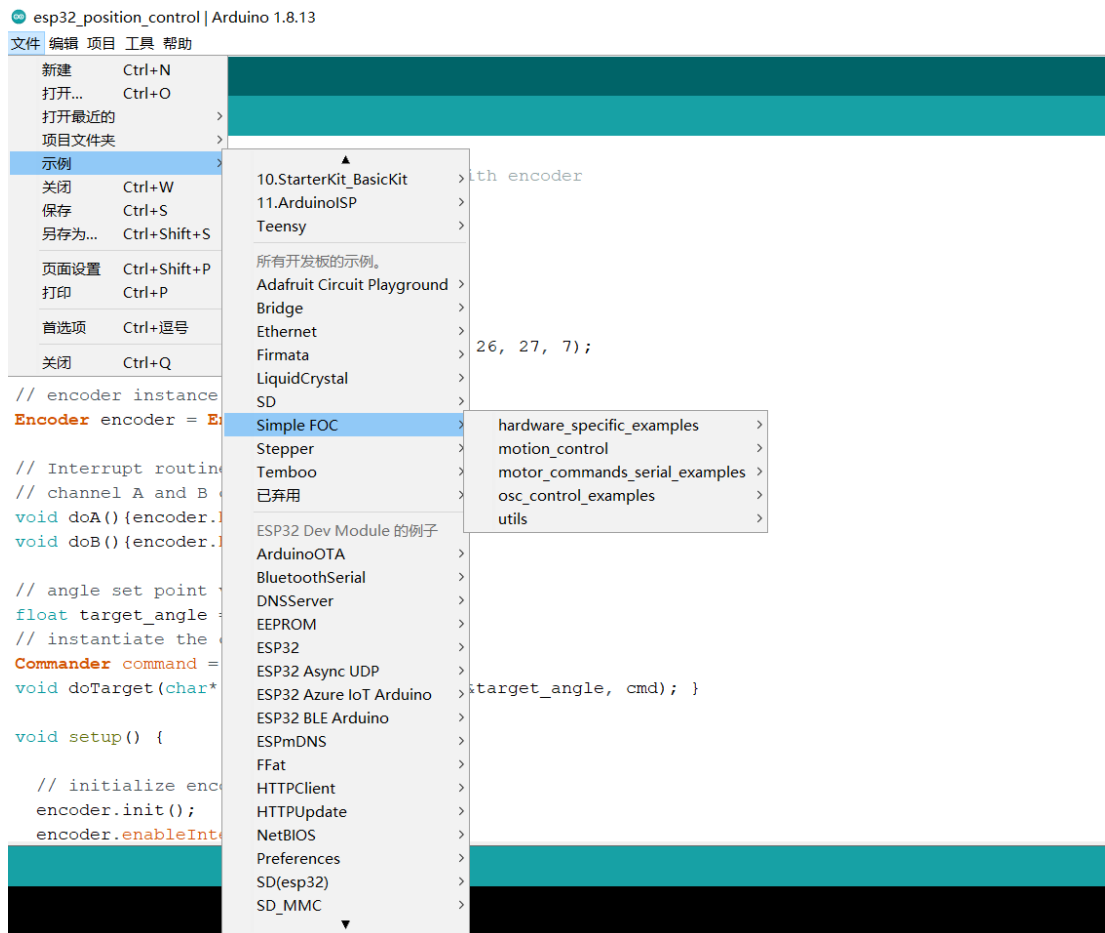
在下幅图中，点击左上角的“✓”进行程序的编译，当电脑连接了 FOC 控制板后，点击左上角的“→”进行程序上传，接下来就可以畅快的玩耍了。



注意，开发板必须选择：[ESP32 DEV Module](#),具体选择方式如下，必须如图上设置好之后才能编译并且使用：



而 SFOC 的官方例程会显示在这：



注意：想直接用此 FOC 板请直接使用我的例程！SFOC 官方的例程是

针对官方板子的，引脚不一样！不修改不能直接用在此板子上！而我给大家的例程都是已经改好调试过的！！

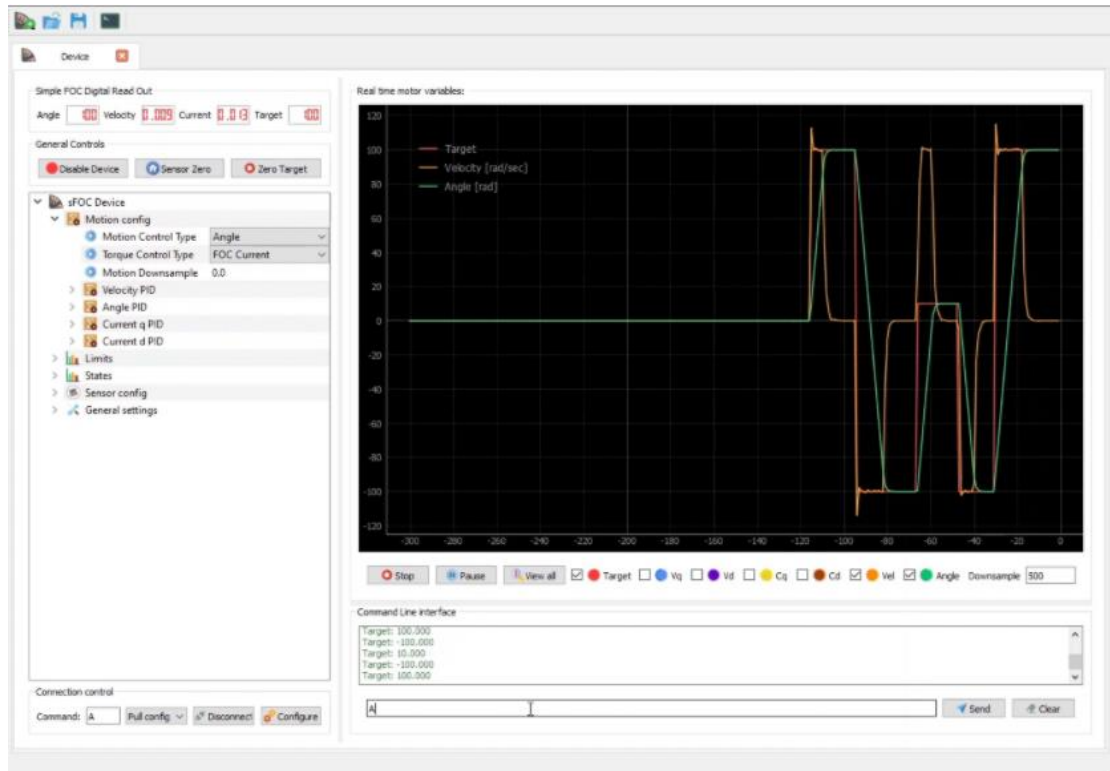
## 4 Simple FOC Studio 在线调参工具

### 4.1 简介

SimpleFOC Studio 是一个可用于图形化配置 SimpleFOC，并且对电机进行在线 PID 调参的工具，非常好用，主要特性包括：

1. 电机参数的实时调整和配置
2. 电机状态的实时绘图和监控
3. 可以根据配置好的参数自动生成代码，以植入到自己的程序中
4. 基于 PyQt5 安装配置简单，兼容性好。

软件的操作界面如下图所示，在本章中，将会详细讲述它的配置方式。



## 4.2 安装及配置

### 4.2.1 方法 1

*SimpleFOCStudio* 的安装非常简易，就算你没有使用过终端的，也只需以下几步：

1. 如果你还没有安装 Python,安装 Python

- 我们建议用 Anaconda，这样安装起来会更方便 [点击查看如何安装](#)
- 当你的 Anaconda 开始成功运行时，打开 CMD 命令提示符，输入：

**conda create -n simplefoc python=3.6.0**

- 运行完这一句后，再运行下面的这条指令：

**conda activate simplefoc**

2. 进入 [SimpleFOCStudio](#) 页面，克隆仓库或者再首页下载 zip 文件，

解压

3. 用 CMD 进入解压后的文件夹，命令应该长得像下面这样

```
cd some_path_on_disk/SimpleFOCStudio
```

4. 最后一步是安装 *SimpleFOCStudio* 的必须库，用如下命令：

```
pip install -r "requirements.txt"
```

当你完成了安装后，需要启动软件，只需要再 *SimpleFOCStudio* 文件夹中运行代码如下：

```
python simpleFOCStudio.py
```

或者在 Anaconda 中输入：

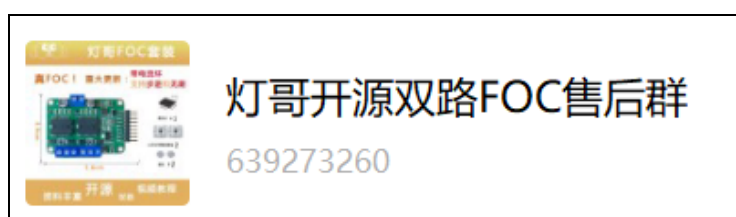
```
conda activate simplefoc
```

```
python simpleFOCStudio.py
```

即可启动软件，更多用法请见：[SimpleFOCStudio](#)

## 4.2.2 方法 2

如果你是在淘宝店购买板子的客户，可以进入到我们的售后群中：



在“群文件”中，可以找到已经编译为 EXE，可直接使用的版本，如下图红色框框住的文件所示，直接解压后即可使用：



## 5 例程及其注释

注释详见例程文件夹中的程序,实例程序列表如下:

灯哥开源 FOC 海量例程代码合集	
1	双电机 <b>开环速度</b> 控制
2	双电机 <b>开环位置</b> 控制
3	<b>IIC</b> 双编码器测试(AS5600)
4	<b>ABI</b> 双编码器测试(AS5047P)
5	双电机 <b>闭环速度</b> 控制
6	双电机 <b>闭环位置</b> 控制
7	双电机 <b>闭环位置力矩互控</b>
8	灯哥 <b>开源机器狗专用程序</b> (通过串口控制此 FOC 驱动板)

9	双电机 <b>电流环 FOC 力矩控制</b>
10	一个电机作为旋钮，另外一个电机输出速度
11	<b>SimpleFOC Studio</b> 快速调节 PID-驱动板端例程— <b>M0 端</b>
12	<b>SimpleFOC Studio</b> 快速调节 PID-驱动板端例程— <b>M1 端</b>
13	双电机 <b>在线电流检测</b> 测试
14	<b>步进电机开环</b> 速度测试
15	<b>SPI</b> 编码器测试(AS5047P)
16	<b>步进电机闭环速度</b> 测试( <b>AS5600</b> )
17	<b>步进电机闭环位置</b> 测试( <b>AS5600</b> )
18	<b>步进电机闭环速度</b> 测试( <b>AS5047P</b> )
19	<b>步进电机闭环位置</b> 测试( <b>AS5047P</b> )
20	<b>步进电机 StepDir 信号</b> 接收测试
21	<b>步进电机改无刷</b> 例程（StepDir 信号控制无刷电机测试）
22	<b>霍尔编码器</b> 测试(5 线)
23	<b>双霍尔电机闭环</b> 测试(5 线)
24	应用实例项目- <b>动量轮自平衡倒立摆</b>
25	应用实例项目- <b>灯哥无刷四足机器人</b>

例程运行标准效果视频：

[效果运行视频](#)

测试自己板子时可以根据此视频查看自己的板子是否达到标准效果。



## 6 从0开始焊接电路板(针对自行DIY此FOC驱动的爱好者)

[手把手焊接教学](#)

## 7 常见问题及其解决

### 7.1 电机不转

1. 检查电机的接线是否正常
2. 检查电源是否没电
3. 检查程序是否正确
4. 检查电机内部是否断线

### 7.2 电机抖动

1. 检查电机接线，是否存在缺相
2. 检查程序中的极对数设置是否正确（一般震动现象大部分来源于极对数设置错误）
3. 测试开环速度例程，如果由于速度设置过高引起震动，可以把速度设置低些

### 7.3 电机或芯片剧烈发热

1. 电机不要运动在震动状态下

2. 开环速度例程，速度不要长期设置为 0（否则类似堵转，会发热），若要取得实用效果，建议闭环
3. 开环位置例程，位置不要长期不变（否则类似堵转，会发热），若要取得实用效果，建议闭环

## 7.4 编码器读数跳变

1. 检查编码器磁铁安装是否正确（轴向，径向磁铁要分清）
2. AS5600 的话，检查是否 dir 接入高电平或者低电平（GND）
3. 检查磁铁和编码器得距离是否过远