						\mathbf{C}	оде	рж	ани	e							
	В	веде	ение														2
	1	Фу	икциона	льная	схем	1а											4
Подп. и дата																	
Инв. № дубл.																	
Взам. инв. №																	
Подп. и дата		•		_	,												
Подп	Изм	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		ŀ	КСУ	И.20	07.4	135.0	001	П	3			
Инв. № подл.	Раз Про	раб. ов. контр.	Дема Н.Ю.			П			ГЕЛЕ ІСКА		Я	Л	ИТ.		аст 1	Л	истов 4

Введение

В данной курсовой работе, в соответствии с полученным заданием, требуется разработать модуль управления для бесколлекторного электропривода постоянного тока на базе микроконтроллера, отвечающим следующим требованиям:

- тип двигателя 3х фазный бесколлекторный
- способ управления коммутация обмоток
- обратная связь датчики Холла
- режимы Пуск, Останов., Выбор скорости
- микроконтроллер ATMEL
- связь с компьютером RS 232
- гальваническая развязка линии связи с компьютером
- питание 12 вольт постоянного тока

У бесколлекторного двигателя постоянного тока (БДПТ), по сравнению с обычными двигателями постоянного тока достаточно много плюсов. Главным его достоинством является отсутствие щеточно-коллекторного узла, что сильно увеличивает надежность и время эксплуатации двигателя. Также из-за отсутствия щеточно-коллекторно узла увеличивается диапозон изменения скоростей, уменьшаются массо-габаритные показатели и увеличивается КПД, поскольку отсутствуют потери на щеточно-коллекторном узле.

Едиственным большим минусом, из-за которого еще не отказались от обычных двигателей постоянного тока, это достаточно большой по габаритам и сложный блок управления, регулятор. Без него нельзя запустить двигатель, поскольку для минимально работы требуется перключать фазы БДПТ в определенный момент времени.

Регулятор состоит из силового каскада, который коммутирует обмотки в определенный момент времени. Сам каскад управляется коммутирующим устройством, генерирующим последовательность импульсов (ЧИМ) определенной частоты. Для того, чтобы просто запустить двигатель этого достаточно. Но чаще всего необходимо регулировать скорость двигателя. Самым простым, неточным

Изм Лист № докум. Подп. Дата

Подп. и дата

Инв. № дубл.

Взам. инв. №

Подп. и дата

Инв. № подл.

 $KCУИ.207.435.001\ \Pi 3$

Лист

и дешевым способом является использование датчиков Холла. Они позволяют качественней коммутировать обмотки, а также вычислять скорость двигателя.

Благодаря высокой надёжности и хорошей управляемости, бесколлекторные двигатели применяются в широком спектре приложений: от компьютерных вентиляторов и CD/DVD-приводов до роботов и космических ракет. Также этот тип двигателей часто используется в квадрокоптерах. Широкое применение БДПТ нашли в промышленности, особенно в системах регулирования скорости с большим диапазоном и высоким темпом пусков, остановок и реверса; авиационной технике, автомобильном машиностроении, биомедицинской аппаратуре, бытовой технике и проч.

Подп. и дата								
Инв. № дубл.								
Взам. инв. №								
Подп. и дата								
Инв. № подл.		Изм Лист	№ докум.	Подп.	Дата	КСУИ.207.435.001 ПЗ	<u> </u>	лет 3
	Копировал							r A4

1 Функциональная схема

Функциональная работа системы изображена на рисунке 1.

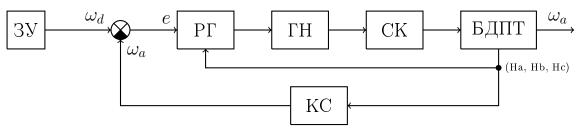


Рисунок 1 – Функциональная схема

Подп. и дата Инв. № дубл. Взам. инв. № Подп. и дата Инв. № подл. Лист $KCУИ.207.435.001\ \Pi 3$ Подп. № докум. Изм Лист Дата Φ ормат A4Копировал