

Projekt Universal Actuator Drive

Dokumentation

Diplomingeniør Elektronik
Bachelorprojekt efterår 2017

Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet
Vejleder: Arne Justesen

19. december 2017

Nicolai H. Fransen
Studienr. 201404672

Jesper Kloster
Studienr. 201404571

Indhold

Indhold	2
1 Kravspecifikation	3
1.1 Aktør diagrammer	4
1.2 Aktørbeskrivelse	5
1.2.1 Aktør: Bruger	5
1.2.2 Aktør: Thermal Knife load	5
1.2.3 Aktør: Pyro load	5
1.3 Fully dressed use cases	6
1.3.1 Use case 1 - Aktiver Thermal Knife load	6
1.3.2 Use case 2 - Aktiver Pyro load	7
1.4 Ikke-funktionelle krav	8
2 Accepttest	9
2.1 Tests	9
2.1.1 Test af ikke-funktionelle krav	11
3 Systemarkitektur	15
3.1 Block Definitions Diagram	15
3.2 Internal Block Diagram	16
3.2.1 Signalbeskrivelse	17
4 Første Iteration	18
4.1 Switch Mode Power-Supply	18
4.2 Buck Converter	18
4.3 Flyback Converter	19
4.3.1 Continuous Conduction Mode	20
4.3.2 Discontinuous Conduction Mode	21
4.4 Ideel transformator	22
4.4.1 CCM	22
4.4.2 DCM	23
4.5 Udgangskondensator	23
4.6 Simulering	23
5 Anden Iteration	27
5.1 Transformator	27
5.1.1 Design	28
5.1.2 Simulering	29

1 Kravspecifikation

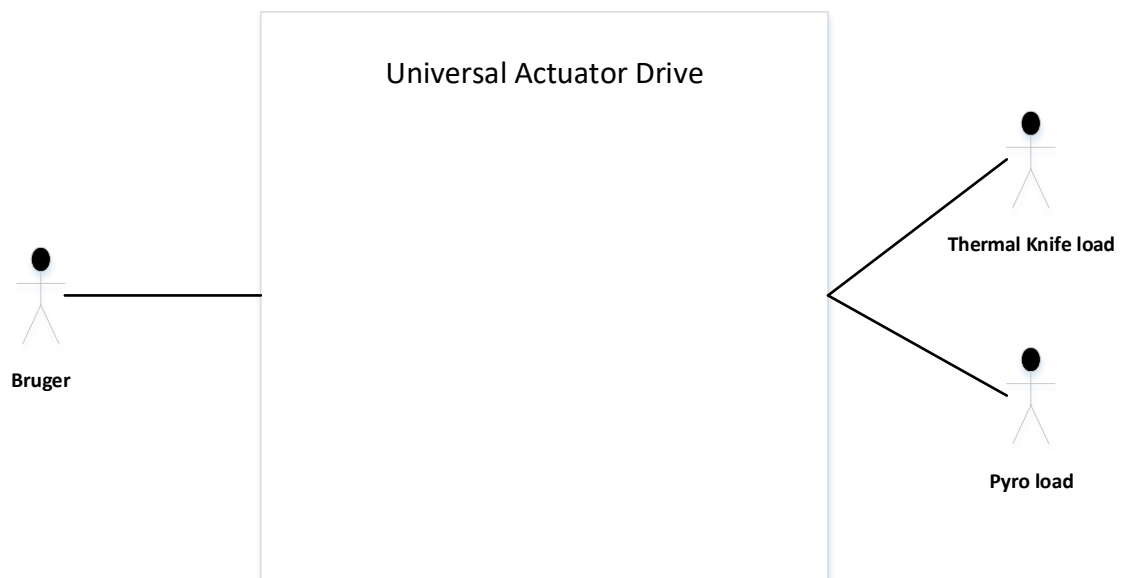
Produktets krav er prioriteret ved brug af MoSCoW metoden. Her er kravene inddelt i fire overordnede kategorier, hvor de vigtigste elementer er prioriteret højest. **Must** benævner de krav som skal opfyldes, og som er essentielle for produktets funktionalitet. **Should** er de krav produktet bør opfylde, men udvikling af disse bør først begyndes når vigtigere krav er opfyldt. **Could** er krav som produktet evt. skal opfylde, hvis projektets tidsramme tillader det. Dette er ofte ekstra features, eller optimering af brugervenlighed. **Won't** er krav som ikke vil blive opfyldt, men evt. kan tages med i en videreudvikling af produktet.

Følgende liste viser kravene for projektet:

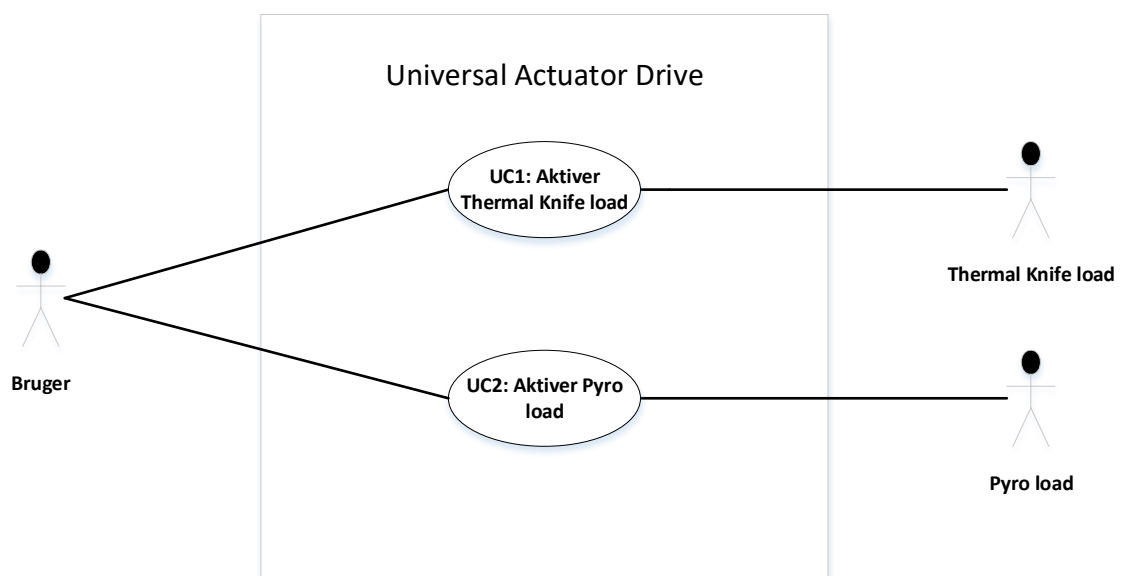
- Must**
 - Have et funktionsdygtigt power-modul
 - Ikke påvirke andre moduler ved fejl
 - Have stabil regulering
 - Underbygges med en P-Spice model
- Should**
 - Have programmerbar udgangsstrøm og -spænding
 - Have et termisk design, kompatibelt med vakuum
 - Have overstrømsbeskyttelse på udgangen
 - Have overspændingsbeskyttelse på udgangen
- Could**
 - Have mulighed for brug til mere end to forskellige typer loads
 - Konstrueres med EEE komponenter
- Won't**
 - Have feedback til brugeren når valgt load er aktiveret
 - Have galvanisk adskillelse

1.1 Aktør diagrammer

I det følgende afsnit vises systemets aktører, i et aktør-kontekst diagram, figur 1.1. Her er primære aktører vist til venstre, og sekundære aktører vist til højre. Desuden gives et mere uddybende indblik i aktørernes interaktion med systemets use-cases, i et use-case diagram, figur 1.2.



Figur 1.1: Aktør-kontekst diagram



Figur 1.2: Use case diagram

1.2 Aktørbeskrivelse

I det følgende afsnit beskrives systemets aktører. Hver beskrivelse indeholder angivelse af aktør typen, samt en kort beskrivelse af aktørens funktionalitet.

1.2.1 Aktør: Bruger

Type:

Primær

Beskrivelse:

Brugeren interagerer med systemet, ved at indstille den ønskede load type.

1.2.2 Aktør: Thermal Knife load

Type:

Sekundær

Beskrivelse:

Thermal Knife load er en load type, hvor et varmelegeme opvarmes langsomt. Denne type bruges til at skære reb over, og derved udløse diverse bevægelige dele.

1.2.3 Aktør: Pyro load

Type:

Sekundær

Beskrivelse:

Pyro load er en load type, hvor en glødetråd opvarmes hurtigt. Denne type bruges til at detonere en krudtladning, og derved sprænge en bolt af, som frigør diverse bevægelige dele.

1.3 Fully dressed use cases

1.3.1 Use case 1 - Aktiver Thermal Knife load

Mål:

At aktivere Thermal Knife load

Initiering:

Brugeren

Aktører:

Brugeren (Primær)

Thermal Knife load (Sekundær)

Referencer:

Ingen

Samtidige forekomster:

En

Forudsætning:

Hverken Use case 1 eller Use case 2 er under udførelse

Resultat:

Thermal knife load er aktiveret

Hovedscenarie:

1. Brugeren vælger Thermal knife load
2. Systemet indstiller strøm og spænding til Thermal Knife load
3. Systemet aktiverer Thermal knife load

1.3.2 Use case 2 - Aktiver Pyro load

Mål:

Aktiver Pyro load

Initiering:

Bruger

Aktører:

Bruger (Primær)

Pyro load (Sekundær)

Referencer:

Ingen

Samtidige forekomster:

En

Forudsætning:

Hverken Use case 1 eller Use case 2 er under udførelse

Resultat:

Pyro load er aktiveret

Hovedscenarie:

1. Brugeren vælger Pyro load
2. Systemet indstiller strøm og spænding til Pyro load
3. Systemet aktiverer Pyro load

1.4 Ikke-funktionelle krav

I dette afsnit beskrives produktets ikke-funktionelle krav. Her opstilles f.eks. krav om præcision, effektivitet samt produktets dimensioner.

- Converterens inputspænding skal være mellem 26-50V
- Converteren må maksimalt trække en peak-strøm fra inputkilden på 150% af DC inputstrømmen
- Converteren skal opretholde en outputspænding på 21V, $\pm 2\%$ ved 2,5A $\pm 5\%$
- Converteren skal opretholde en outputstrøm på 5A $\pm 5\%$, ved 15V $\pm 2\%$
- Converteren må maksimalt have en output ripple-spænding på 50mV pk-pk
- Converteren må maksimalt have switching spikes på 100mV pk-pk
- Converteren skal kunne omsætte op til 75W
- Converteren skal operere med et tab på maksimalt 5W
- Converteren skal implementeres i et volumen mindre end 17x75x100mm på forside af PCB'et, samt 3x75x100mm på bagsiden af PCB'et
- Converteren skal kunne operere med en omgivelsestemperatur mellem -35°C og 65°C
- Converteren skal have stabil regulering med 10dB gain margin og 50 graders fase-margin ved:
 - 21V/2,5A ved 50V og 26V inputspænding
 - 5A/3 Ω ved 50V og 26V indgangsspænding
- Reguleringen skal have en risetime på maksimalt 0,5ms
- Reguleringen skal have et overshoot på maksimalt 5%

2 Accepttest

2.1 Tests

Use case under test	Use case 1 - Aktiver Thermal Knife load			
Scenarie	Hovedscenarie			
Prækondition	Hverken Use case 1 eller Use case 2 er under udførelse			
Step	Handling	Forventet	Faktisk	Vurdering
1	Brugeren vælger Thermal Knife load	Reb bliver brændt over		

Tabel 2.1: Test for Use case 1 - Aktiver Thermal Knife load - Hovedscenarie

Use case under test	Use case 2 - Aktiver Pyro load			
Scenarie	Hovedscenarie			
Prækondition	Hverken Use case 1 eller Use case 2 er under udførelse			
Step	Handling	Forventet	Faktisk	Vurdering
1	Brugeren vælger Pyro load	Krudtladning bliver antændt		

Tabel 2.2: Test for Use case 2 - Aktiver Pyro load - Hovedscenarie

2.1.1 Test af ikke-funktionelle krav

Krav	Test	Forventet resultat	Resultat	Vurdering
Converterens inputspændingen skal være mellem 26-50V	Indgangs-spændingen måles med et voltmeter	Indgangs-spændingen er mellem 26-50V		
Converteren må maksimalt trække en peak-strøm fra inputkilden på 150% af DC inputstrømmen	Udgangen belastes af en 3Ω modstand, og der måles strøm på indgangen med oscilloskop	Peak-strømmen overstiger ikke 150% af DC strømmen		
Converteren skal opretholde en outputspænding på 21V $\pm 2\%$ ved 2,5A $\pm 5\%$	Der indsættes en load på 5Ω og udgangs-strøm og -spænding måles med oscilloskop	Spændingen ligger på 12,5V $\pm 2\%$ og strømmen på 2,5A $\pm 5\%$		
Skal opretholde en outputstrøm op til 5A $\pm 5\%$ ved 15V $\pm 2\%$	Der indsættes en load på 5Ω og udgangs-strøm og -spænding måles med oscilloskop	Spændingen ligger på 15V $\pm 2\%$ og strømmen på 3A $\pm 5\%$		
Der må maksimalt være en ripple-spænding på 50mV pk-pk	Der indsættes en load på 3Ω og pk-pk måles med oscilloskop	Ripple-spændingen er under 50mV pk-pk		
Der må maksimalt være switching spikes på 100mV pk-pk				
Skal kunne omsætte op til 75W	Der indsættes en load på 3Ω og der måles på oscilloskopet om der holdes en spænding på 15V $\pm 2\%$ samt en strøm på 5A $\pm 5\%$	Der måles en spænding på 15V $\pm 2\%$ samt en strøm på 5A $\pm 5\%$ hvilket giver 75W		

Krav	Test	Forventet resultat	Resultat	Vurdering
Skal operere med et tab på maksimalt 5W	Der indsættes en load på 3Ω Indgangsspænding og strøm måles og omregnes til effekt. Det samme gøres for udgangsspænding og -strøm.	De 2 effekter trukket fra hinanden giver maksimalt 5W		
Skal implementeres i et volumen mindre end 17x75x100mm på forsiden af PCB'et, samt 3x75x100mm på bagsiden af PCB'et	Med målebånd måles dimensionerne af PCB'et først på forsiden og derefter på bagsiden.	Dimensionerne overskrider ikke 17x75x100mm på forsiden af PCB'et og 3x75x100mm på bagsiden af PCB'et		
Skal kunne operere med en omgivelsetemperatur mellem -35°C og 65°C	Der indsættes en load på 3Ω og der måles på oscilloskopet om der holdes en spænding på $15\text{V} \pm 2\%$ samt en strøm på $5\text{A} \pm 5\%$. Først testes ved -35°C og derefter ved 65°C	Der måles en spænding på $15\text{V} \pm 2\%$ samt en strøm på $5\text{A} \pm 5\%$ hvilket giver 75W ved begge temperature		

Krav	Test	Forventet resultat	Resultat	Vurdering
Skal have stabil regulering med 10dB gain og 50 graders fase-margin ved 21V/2,5A ved en indgangsspænding på 26V og 100V	Først indstilles indgangsspændingen til 26V og vha. oscilloskopets network analyser genereres et bodeplot ved at måle over loaden. Dette gentages med en indgangsspænding på 100V	På bodeplottet ses en stabil regulering med 10dB gain og 50 graders fase margin for både 26V og 100V		
Skal have stabil regulering med 10dB gain og 50 graders fase-margin ved 5A/3Ω ved en indgangsspænding på 26V og 100V	Først indstilles indgangsspændingen til 26V og vha. oscilloskopets network analyser genereres et bodeplot ved at måle over loaden. Dette gentages med en indgangsspænding på 100V	På bodeplottet ses en stabil regulering med 10dB gain og 50 graders fase margin for både 26V og 100V		
Reguleringen skal have en risetime på maksimalt 0,5ms	Ved en load på 3Ω, udgangsstrøm på 5A ±5% og udgangsspænding på 15V ±2% måles risetime med et oscilloskop på udgangen ved et step på indgangen	Der måles en risetime på maksimalt 0,5ms		

Krav	Test	Forventet resultat	Resultat	Vurdering
Reguleringen skal have et overshoot på maksimalt 5%	Ved en load på 3Ω , udgangsstrøm på $5A \pm 5\%$ og udgangsspænding på $15V \pm 2\%$ måles overshoot med et oscilloskop på udgangen ved et step på indgangen	Der måles et overshoot på maksimalt 5%		

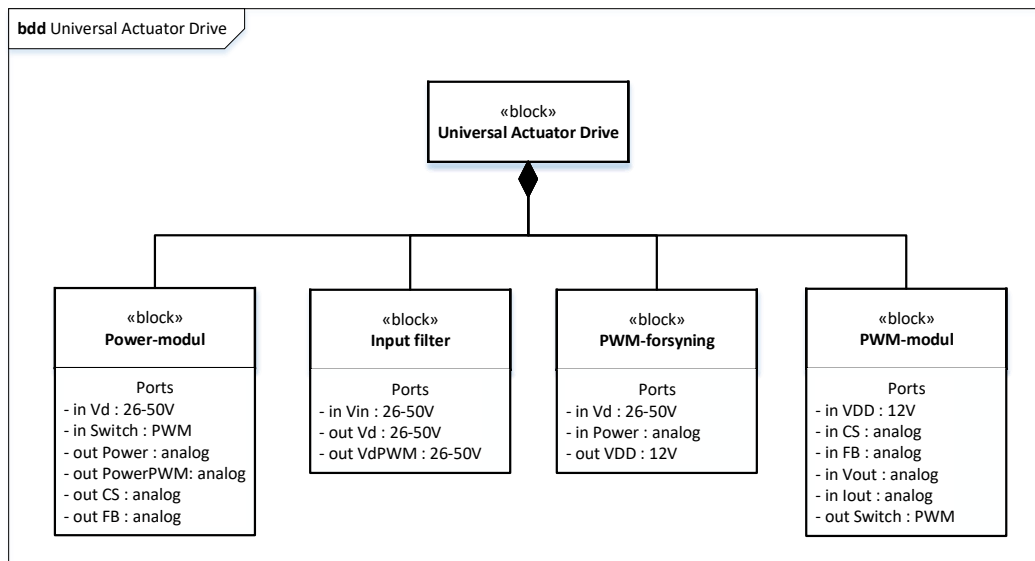
3 Systemarkitektur

Følgende afsnit indeholder SysML BDD og IBD. BDD'et bruges til at give overblik over systemets hardware blokke, samt hvilke inputs og outputs hver blok indeholder. IBD'et viser forbindelserne mellem hardware blokkene, samt hvilken vej kommunikationen foregår..

3.1 Block Definitions Diagram

Figur 3.1 viser et Block Definitions Diagram (BDD) over systemet. Det er med for, at give det første overblik over systemet – altså hvad systemet består af.

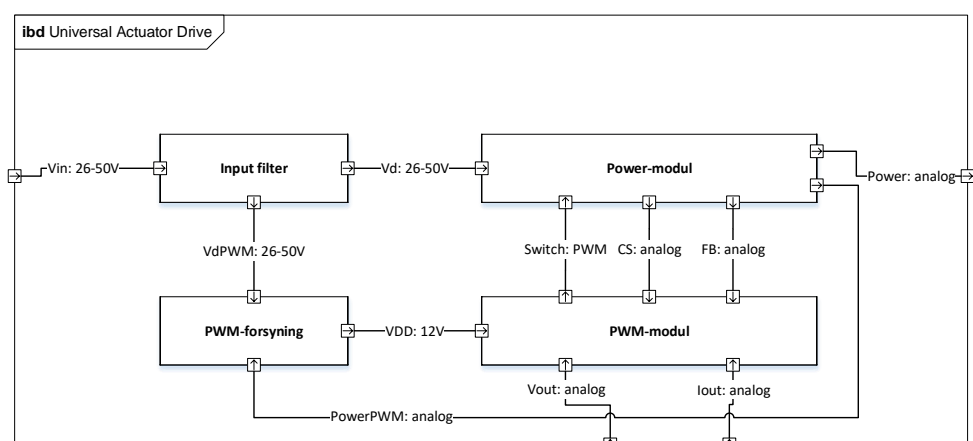
Systemet består af fire hardware blokke – et Input filter, et Power-modul, en PWM-forsyning, samt et PWM-modul. Input filteret bruges til at filtrer støj der kommer fra inputkilden, og sikrer en stabil inputspænding. Derudover skal det også filtrere støjsignaler der kan løbe tilbage til kilden. Power-modulet består af selve convertertrinet. Det er i denne blok inputspændingen bliver konverteret om til den korrekte udgangsspænding. PWM-forsyningen står for at forsyne PWM-modulet. Under opstart vil blokken regulere converterens inputspænding ned til den korrekte spænding på 12V. Mens converterens output vil bruges når outputspændingen er tilstrækkelig. PWM-modulet står for selve reguleringen af converterens output. Dette sker ved at overvåge både outputspændingen, samt peak-strøm i power-modulet, og tilpasse PWM-signalets duty-cycle herefter.



Figur 3.1: BDD

3.2 Internal Block Diagram

Figur 3.2 viser et Internal Block Diagram (IBD) over systemet. Dette er skridtet efter BDD'et, og viser hvordan systemets blokke er forbundet.



Figur 3.2: IBD

3.2.1 Signalbeskrivelse

Tabel 3.1 viser en signalbeskrivelse for systemet. Tabellen indeholder signalets type, navn, og en beskrivelse af signalet.

Signal type	Navn	Beskrivelse
26-50V	Vin	Ufiltreret inputspænding på 26-50V
26-50V	Vd	filtreret inputspænding på 26-50V
26-50V	VdPWM	Inputspænding til nedreguleringen af PWM-controllerens VDD, under o
15-21V	PowerPWM	Inputspænding til nedreguleringen af PWM-controllerens VDD, efter op
12V	VDD	12V forsyning til PWM-controller
15-21V	Power	Converterens outputspænding
PWM	Switch	PWM signal til regulering af outputspænding
analog	CS	Analogt signal til monitorering af peak-strøm
analog	FB	Analogt signal til monitorering af outputspænding
Vout	analog	0-5V signal, som sætter ønsket udgangsspænding
Iout	analog	0-5V signal, som sætter ønsket udgangsstrøm

Tabel 3.1: Signalbeskrivelse

4 Første Iteration

I dette afsnit beskrives den indledende og første iteration af designfasen. Den indebærer valg af converter topologi, samt simulering af en ideel converter.

4.1 Switch Mode Power-Supply

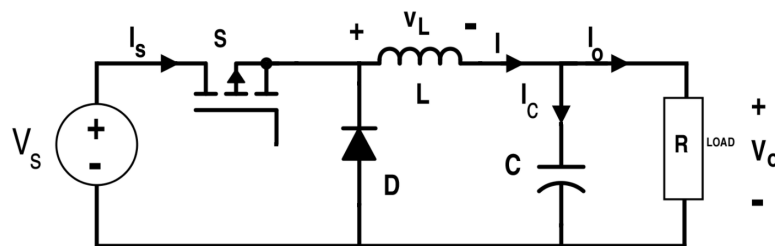
I dette projekt vælges der at tage udgangspunkt i Switch Mode Power-Supply (SMPS). Da der er stillet et krav om et maksimalt tab på 5W, betyder det, ved en maksimal udgangseffekt på 75W, at converteren skal have en effektivitet på:

$$\eta = \frac{75W}{75W + 5W} \cdot 100 = 93.75\% \quad (4.1)$$

En lineær converter vil ofte have en effektivitet på mellem 30 – 40%. Da dette ikke vil kunne efterleve kravet på 93.75%, udelukkes de lineære convertere. Dette kan til gengæld tilnærmes ved brug af en SMPS. Ved optimering af tabene i converteren, kan man opnå en effektivitet på op mod 95%[smmps].

4.2 Buck Converter

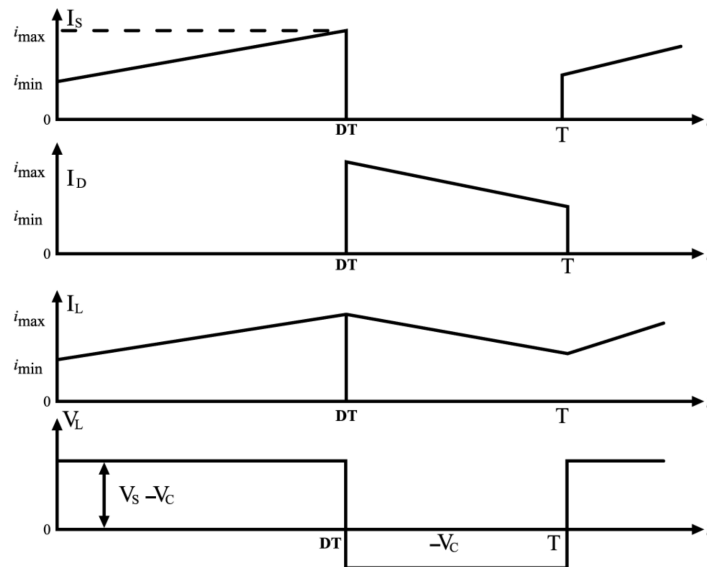
En simpel converter der bruges til nedregulering af en spænding, er buck converteren. Den består af en transistor, der er placeret i serie med et lavpas filter, i form af et LC-filter. Derudover er der placeret en diode før filteret, således strømmen i spolen har en løbevej, når transistoren går OFF. Det overordnede kredsløb for en buck converter er vist på figur 4.1.



Figur 4.1: Ideelt diagram af buck converteren [buck-converter]

I transistorens ON tid, vil strømmen i spolen, og dermed også strømmen i transistoren, rampe op. Det gør den, da der er en positiv spænding over spolen. Den spænding er lig $V_L = V_S - V_O$. Når der er et positivt spændingsfald over spolen, vil dioden være forspændt i spærreretningen, og dermed ikke lede en strøm. Når transistoren går OFF, vil strømmen begynde at løbe gennem dioden, da strømmen i en spole ikke kan skifte momentant. Hvis vi ser dioden som ideel, vil spændingen over spolen nu være lig

$V_L = 0 - V_O$. Da dette giver et negativt spændingsfald over spolen, vil strømmen begynde at aflade i den. Strømmene er skitseret på figur 4.2. Her ses det, at der altid løber en strøm i spolen, mens den skiftes til at løbe i transistoren og dioden, afhængig af ON og OFF perioderne.



Figur 4.2: Buck converter strømme [buck-converter]

Da strømmen i spolen aldrig når 0A, kaldes denne form for operation Continuous Conduction Mode, eller CCM. Overføringsfunktionen for en buck converter i CCM er [SMPS-topologies

$$V_{out} = D \cdot V_{in} \quad (4.2)$$

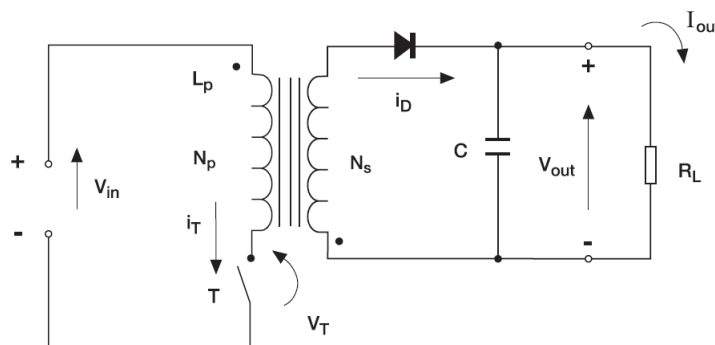
Converteren skal kunne opretholde en outputspænding på 21V, ved en inputspænding på 26V. Ved at bruge overføringsfunktionen, regnes den maksimale duty-cycle til ca. 80%.

En af fordelene ved buck converteren, er at der altid løber en strøm i spolen. Dette gør, at der kan opnås en lille ripple-strøm i filteret, og derved også et mindre tab, både i spolen og kondensatoren. En af ulemperne, er at transistoren sidder i den positive forsyningslinje. Dette kan give komplikationer ved switching af transistoren. Hvis der vælges en p-kanals MOSFET, skal der vælges en PWM-controller der kan håndtere switching af denne. Hvis der vælges en n-kanals MOSFET, skal gate signalet være større end forsyningen, før MOSFET'en er helt ON. Dette kræver flere komponenter, og vil derfor helst undgås. På grund af dette problem undersøges der en converter topologi, hvor MOSFET'en ikke sidder i den positive forsyningslinje.

4.3 Flyback Converter

Flyback converteren, er en transformator baseret topologi. Man deler converteren op i to dele: Primær- og sekundærsiden. Primærsiden består af primærviklingen af transformatoren og en transistor, hvor transistoren fungerer som en switch. Sekundærsiden

består af sekundærviklingen, en diode, en udgangskondensator og belastningen. Dette er vist på figur 4.3. En af fordelene ved, at bruge flyback converteren, er at der kan opnås galvanisk adskillelse mellem primær- og sekundærsiden af transformatoren, samt MOSFET'ens source er forbundet til GND. Derudover bruges der det samme antal komponenter, som ved buck converteren.



Figur 4.3: Ideelt diagram af flyback converteren [SMPS-topologies]

Flyback converteren bruges til at konvertere en indgangsspænding, ned til en mindre udgangsspænding. Dette gøres ved at styre transistoren med et PWM-signal, med en variabel duty-cycle. Når den er ON, vil der være en positiv spænding ved prik-enden af viklingen ift. den anden ende. Ud fra formelen $V = L \cdot \frac{di}{dt}$ kan det ses, at når der ligger en spænding over viklingen, vil strømmen i transformatoren stige lineært, over den tid transistoren er ON. Når transistoren går OFF, vil den magnetiske strøm i transformatoren inducere en spænding over sekundærviklingen. Når denne spænding bliver lig udgangsspændingen, vil dioden begynde at lede den strøm, der er oplagret i transformatoren. Da spændingen over sekundærviklingen er positiv ved prikken, og dermed modsat af primærviklingen, vil strømmen falde lineært ud fra samme forhold, som nævnt tidligere. Dette vil over tid skabe en trekantet kurveform af den samlede strøm i transformatoren. Et eksempel på dette kan ses på figur 4.4. Da strømmen i hver vikling er diskontinuert, vil det give anledning til større peak-strømme. Det er maksimalt 50% af tiden der løber en strøm i viklingen, hvilket betyder en større strøm for at opretholde den samme middelstrøm.

Flyback converteren kan overordnet drives på to forskellige måder, Continuous Conduction Mode (CCM) og Discontinuous Conduction Mode (DCM). Disse to måder har forskellige fordele og ulemper, som skal tages højde for inden der vælges hvordan converteren skal drives.

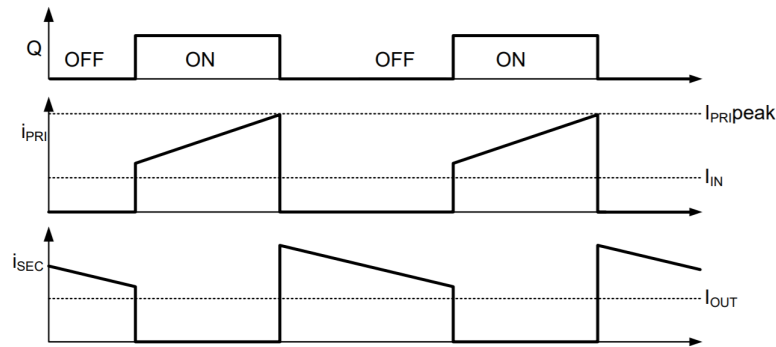
4.3.1 Continuous Conduction Mode

Forkellen ved CCM og DCM er, hvordan strømmen løber i transformatoren. Ved CCM vil der altid løbe en strøm i transformatoren, som der også ligger i navnet. Dog vil strømmene individuelt i viklingerne være diskontinuerte. Strømmen er skitseret på figur 4.4. Skal man have den samlede strøm i transformatoren, skal de to kurver for primær- og sekundærviklingen samles. Dette er fordi der kun løber en strøm i primærviklingen når transistoren er ON, og en strøm i sekundærviklingen når transistoren er OFF.

Overføringsfunktionen for en flyback converter i CCM er[**SMPS-topologies**]:

$$V_{out} = \frac{N_s}{N_p} \cdot \frac{D}{1-D} \cdot V_{in} \quad (4.3)$$

Ud fra overføringsfunktionen ses det, at udgangsspændingen både afhænger af duty-cylen, og af omsætningsforholdet i transformatoren.

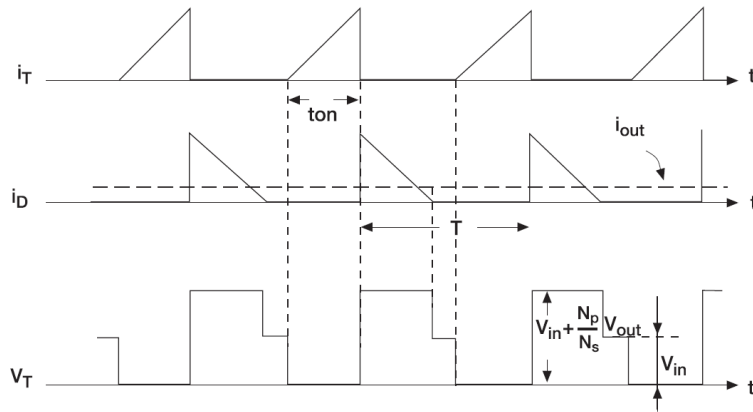


Figur 4.4: CCM transformator strømme [**SMPS-topologies**]

En af fordelene ved CCM er, at strømmen i transformatoren ikke når at aflade helt, inden transistoren går ON igen. Dette giver lavere ripple-strømme, og dermed også peak-strømme, hvilket giver anledning til et mindre effekttab. På grund af den mindre ripple-strøm i transformatoren, opnås der også en mindre ripplespænding på udgangen, hvilket sætter et mindre krav til udgangskondensatoren.

4.3.2 Discontinuous Conduction Mode

Den anden måde at drive converteren på er DCM. Ved denne metode vil der være en død tid i hver periode, hvor der ikke løber en strøm i transformatoren. Dette betyder at transformatoren når at aflade helt, inden switch-perioden er ovre. Til forskel fra CCM, vil dette give nogle trekantede strømkurver i transformatoren, som ses på figur 4.5. På grund af død tiden, vil peak-strømmene blive større, da arealet under kurven skal være det samme som ved CCM, for at kunne opretholde den samme udgangsstrøm. Fordelen ved at di bliver større, er at induktansen i viklingerne bliver mindre. Tilgængæld giver det anledning til større tab, da både peak- og ripple-strømmene bliver større.



Figur 4.5: DCM transformator strømme [SMPS-topologies]

Overføringsfunktionen for flyback converteren i DCM er[SMPS-topologies]:

$$V_{out} = \frac{N_s}{N_p} \cdot \frac{D}{1-D} \cdot V_{in} \quad (4.4)$$

4.4 Ideel transformator

Der vælges at arbejde videre med en flyback converteren, pga. komplikationerne ifm. switchingen af MOSFET'en ved buck converteren. Der regnes strømme i transformatoren for både CCM og DCM, for derefter, at vurdere forskellene mellem de to metoder.

Der tages udgangspunkt i en converter der, ved en input spænding på 26V – 50V, skal kunne opretholde en udgang på 21V og 2.5A. Derudover antages det at transformatoren har et omsætningsforhold på 1.

4.4.1 CCM

Først beregnes den maksimale og minimale duty-cycle:

$$D_{maks} = \frac{V_{out}}{V_{inmin} + V_{out}} = 0.447 \quad (4.5)$$

$$D_{min} = \frac{V_{out}}{V_{inmaks} + V_{out}} = 0.174 \quad (4.6)$$

Nu kan de maksimale ripple-, peak- og RMS-strømme i transformatoren estimeres.

$$I_{ripple} = 0.6 \cdot \frac{V_{out} \cdot I_{out}}{V_{inmaks} \cdot D_{min}} = 2.13A \quad (4.7)$$

$$I_{pk} = \frac{V_{out} \cdot I_{out}}{V_{inmin} \cdot D_{maks}} + \frac{I_{ripple}}{2} = 5.58A \quad (4.8)$$

$$I_{pkavg} = \frac{I_{out}}{1 - D_{maks}} = 4.52A \quad (4.9)$$

Nu beregnes RMS-strømmene i både primær- og sekundærviklingerne.

$$I_{RMSp} = \sqrt{D_{maks} \cdot (I_{pkavg})^2} = 3.02A \quad (4.10)$$

$$I_{RMSs} = \sqrt{(1 - D_{maks}) \cdot (I_{pkavg})^2} = 3.36A \quad (4.11)$$

Induktansen i primærviklingen beregnes ud fra den ønskede ripplestrøm, samt switch-frekvensen. Som udgangspunkt vælges den til 100kHz. Fordi omsætningsforholdet i transformatoren er lig 1, betyder det at $L_p = L_s$.

$$L = \frac{V_{inmin} \cdot D_{min}}{I_{ripple} \cdot f_s} = 69.43\mu H \quad (4.12)$$

4.4.2 DCM

Nu foretages strøm beregninger for en flyback converter i DCM. Da overføringsfunktionen for CCM og DCM er den samme, betyder det både den maksimale og minimale duty-cycle er ens ved de to. Derfor startes der med at regne peak-strømmen. Strømmen regnes ved det der kaldes boundary, som er det punkt hvor transformatoren lige præcis når at aflade i en switch-periode.

$$I_{pk} = I_o \cdot \frac{2}{1 - D_{maks}} = 9.04A \quad (4.13)$$

Da transformatoren når at aflade ved DCM er ripple-strømmen lig peak-strømmen:

$$I_{ripple} = I_{pk} = 9.04A \quad (4.14)$$

Induktansen i primærviklingen beregnes igen ud fra ligning 5.2. Da peak-strømmen, og dermed også ripple-strømmen er regnet ved boundary, betyder det at der regnes en maksimal induktans, for hvor converteren stadig operer i DCM.

$$L = \frac{V_{inmin} \cdot D_{min}}{I_{ripple} \cdot f_s} = 12.85\mu H \quad (4.15)$$

Da induktansen er en maksimal værdi, skal man ligge med en hvis margin til denne, for at sikre, at converteren operer i DCM. Hvis induktansen i viklingerne mindskes, vil man opnå en større peak-strøm i transformatoren. Med en ripple-strøm på minimum 9.04A, vurderes det at effekttabene ved at operere i DCM, vil blive for store. Derfor vil der fremadrettet arbejdes videre med en flyback converter i CCM.

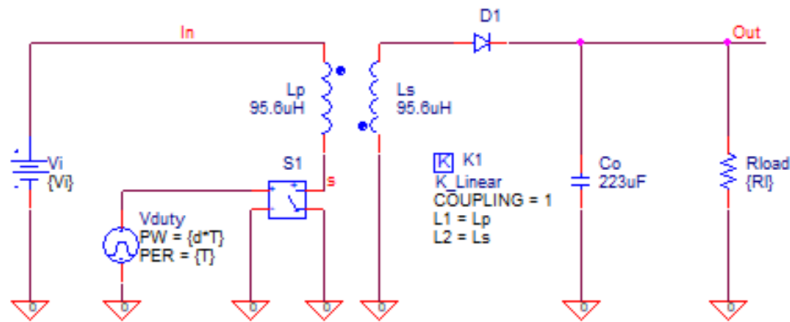
4.5 Udgangskondensator

I en flyback converter bruges udgangskondensatoren primært til at mindske ripplespændingen på load'en. Formlen for at beregne minimumskapaciteten er

$$C_{out} \geq \frac{I_{out} \cdot D_{maks}}{V_{ripple} \cdot f_s} \geq 223.4\mu F \quad (4.16)$$

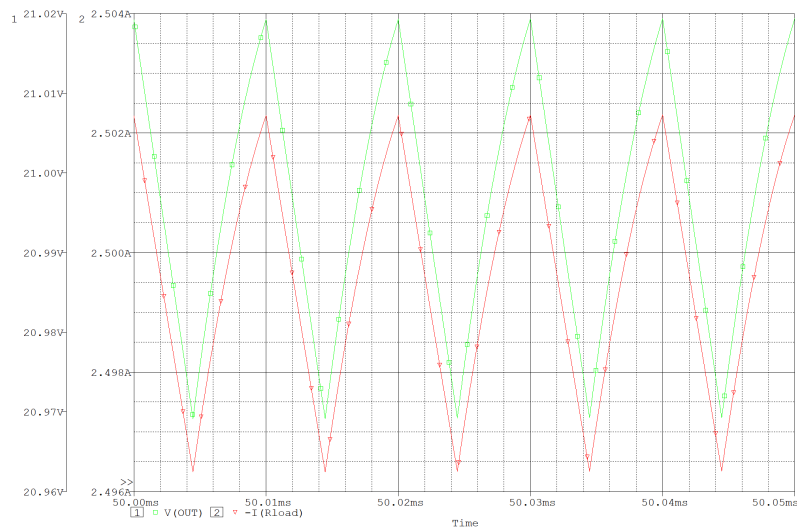
4.6 Simulering

Med udgangspunkt i figur 4.3 opsættes en ideel flyback converter i p-spice. Dette er gjort på figur 4.6. Converteren er sat op med en ideel transformator kobling, et ideelt switching element, samt en ideel diode, for at få et indblik i flyback converterens virkemåde.



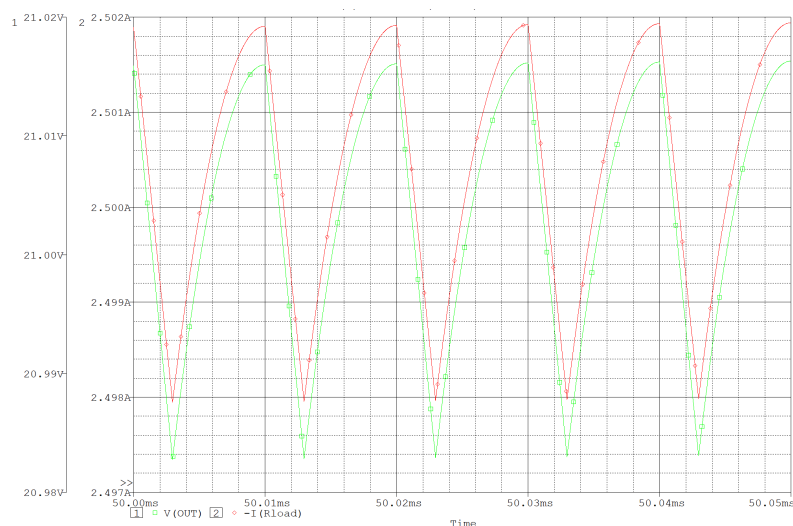
Figur 4.6: Ideelt flyback kredsløb

Der er to scenarier der er relevante at kigge på, ved en indgangsspænding på 26V, samt ved en indgangsspænding på 50V. Først kigges der på udgangen af converteren, for at kontrollere udgangsstrømmen og -spændingen. På figur 4.7 ses både outputstrømmen (rød) og -spændingen (grøn), med en inputspænding på 26V. Her ses det at spændingen ligger sig omkring 21V og strømmen ligger sig omkring 2.5A, hvilket var kravet til converteren. Derudover aflæses ripplespændingen til ca. 50mV, hvilket er overholder kravet for ripplespændingen.



Figur 4.7: Converter output - ved 26V input

På figur 4.8 ses det samme billede, ved 50V inputspænding. Da converterens duty-cycle er faldet, falder ripple-spændingen også. Den aflæses til ca. 33mV.

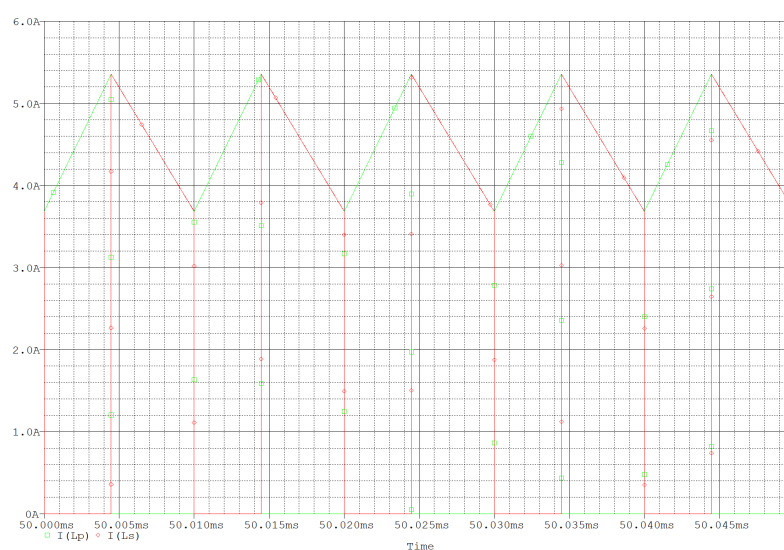


Figur 4.8: Converter output - ved 50V input

I tabel 4.1 ses resultaterne for analyse(A) og simulering(S), af den ideelle converter. Ripple- og peak-strømmene er aflæst ud fra figur 4.9 og 4.10. RMS-strømmene findes ved, at bruge RMS-funktionen i p-spice. Derudover kan det konstateres at converteren operer i CCM, da transformatorstrømmen ikke når at aflade helt. Se figur 4.4.

Indgangs-spænding	Ripple-strøm		Peak-strøm		RMS-strøm i primær		RMS-strøm i sekundær	
	A	S	A	S	A	S	A	S
26V	1.67A	1.66A	5.36A	5.35A	3.02A	3.08A	3.36A	3.33A
50V	2.13A	2.11A	4.62A	4.61A	1.93A	1.98A	2.98A	3.01A

Tabel 4.1: Resultater for analyse og simulering af ideel flyback converter



Figur 4.9: Transformator strømme - ved 26V input



Figur 4.10: Transformator strømme - ved 50V input

5 Anden Iteration

I dette afsnit beskrives 2. iteration af design- og implementeringsfasen. Den indebærer design og vikling af transformator samt valg af resterende komponenter i kredsløbet. Yderligere realiseres og testes hele kredsløbet for første gang i 2. iteration.

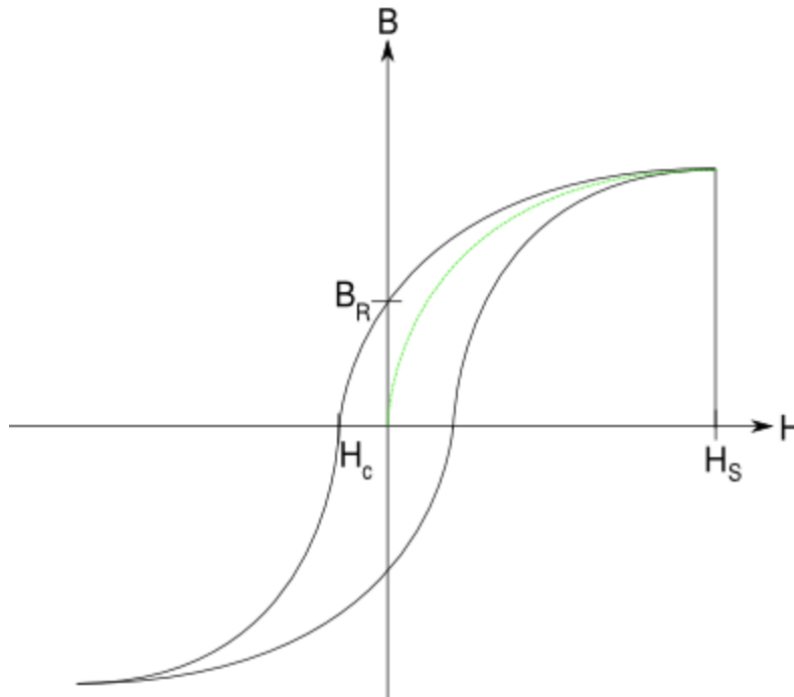
5.1 Transformator

Transformeren fungerer anderledes ved en flyback end ved de fleste andre SMPS, hvor der løber en strøm i de primære og sekundære viklinger på samme tid. Det er ikke tilfældet ved en flyback konstruktion. Her løber strømmen kun i en vikling af gangen. Når MOSFET'en er on, vil strømmen igennem den primære vikling rampe op i forhold til indgangsspændingen og induktansen i viklingen. Pga. dioden og polariteten af den sekundære vikling, vil der på dette tidspunkt, ikke løbe en strøm i den vikling. Når transistoren går off falder strømmen i den primære vikling til 0, som får spændingerne over viklingerne til at skifte polaritet. Med en modsat polaritet på sekundærsiden, kan der nu løbe en strøm gennem dioden.

Normalt kan energien fra den primære vikling transformeres direkte over i den sekundære vikling, da der løber en strøm på samme tid. Da det ikke er tilfældet ved flyback, kræver konstruktionen, at transformeren kan opbevare energien fra den primære vikling, indtil det kan transformeres over i den sekundære vikling. Det gør at der i transformeren er behov for et air gap, for at transformeren ikke skal gå i mætning.

Det er fluxændringen i kernen, der sørger for, at der induceres spænding over i den sekundære vikling. Det vil sige, at der er behov for at fluxen i kernen ændrer sig forholdsvis lineært, hvilket sker når der ligger en konstant spænding over viklingen. Kernen siges at have nået mætning, når en ændring i H-feltet ikke længere ændrer lineært på fluxen.

For at sikre ens transformatoren ikke går i mætning bruges hysteresekurven (ses på figur 5.1) som plotter H-feltet på x-aksen og B-feltet op ad y-aksen. Her skal det undgås at transformatoren kommer til at blive vandret i top eller bund, da det er her, at transformatoren går i mætning. Yderligere fås et overblik over selve transformatortabet ud fra samme kurve. Det areal, som kurven indeholder, er nemlig tabet i transformatoren per switchperiode. Det betyder ligeledes, at kernetabet bliver større jo højere switch frekvens der benyttes.



Figur 5.1: Hysteresekurve

Tænker teorien her er lidt tynd, eller er det nok??

5.1.1 Design

Først og fremmest findes ripplestrømmen, som skal løbe i transformatoren. Her er der taget udgangspunkt i, at designe den efter 60% af udgangsstrømmen. Dette er et tradeoff mellem størrelsen på ripplen og hvor høj en induktans vi får i viklingerne. Større induktans kræver flere vendinger og giver dermed mere tab.

$$I_{\text{ripple}} = 0.6 \cdot \frac{V_{\text{out}} \cdot I_{\text{out}}}{V_{\text{inmaks}} \cdot D_{\text{min}}} = 2.13\text{A} \quad (5.1)$$

Den nødvendige induktans det kræver for at transformatoren kan rampe op til den nødvendige strøm inden for dutycyclen, udregnes på følgende måde:

$$L = \frac{V_{\text{inmin}} \cdot D_{\text{min}}}{I_{\text{ripple}} \cdot f_s} = 69.43\mu\text{H} \quad (5.2)$$

Som beskrevet tidligere skal kernen kunne opbevare den energi som kommer fra primær viklingen, når transistoren er on, for at undgå mætning. Mængden af energi i primær viklingen udregnes ved:

$$w = \frac{1}{2} \cdot L \cdot I_{\text{pk}}^2 = 1.083\text{mJ} \quad (5.3)$$

For at beregne den tilladelige mængde energi i transformatoren, skal kernen og kerne-materialet kendes. Valget er her faldet på en RM8 kerne og materialet 3f3. RM8 kernens mål gør, at den lige akkurat kan være på printet højdemæssigt. Derudover har Terma tidligere brugt RM8 kerner med 3f3 og har nogle mere præcise mål på AL og air gaps, end der er på datasheets'ne. (Kræver det flere argumenter?)

Den effektive volumen V_e aflæses for RM8. På databladet for 3f3 aflæses et maks peak af B-feltet til omkring 250mT. Hvis der designes efter, at transformatoren vil operere med et højere B-felt, vil man altså risikere at kernen går i mætning. Yderligere findes permeabiliteten for 3f3 materialet uden luftgap. Med disse oplysninger vil transformatoren kunne opbevare følgende energi:

$$w_{kerne} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\mu_e} \cdot B^2 \cdot V_e = 53\text{pJ} \quad (5.4)$$

Det er tydeligt at den nødvendige energi på ingen måde kan opbevares i kernen. Da ferrit kan opbevare så lidt energi som det er tilfældet, kan det estimeres at al energien vil blive opbevaret i det luftgap, der designes. Derfor kan permeabiliteten ses som μ_0 i den nye beregning. Den effektive volumen deles op i luftgap og Al , så luftgapet kan isoleres. Med dette kan luftgapet beregnes:

$$l_g = \frac{L \cdot I_{pk}^2 \cdot \mu_0}{B^2 \cdot A_0} = 690.98\mu\text{m} \quad (5.5)$$

Med den ripplestrøm der i første omgang er benyttet, skal der bruges et air gap på ca. 691 μm . Den nærmeste air gaps værdi for 3f3 ligger på 488 μm hvilket giver en Al på 160nH. (Dette er ikke databladets værdi, men en værdi der er blevet givet fra Terma, som har testet databladets værdier til ikke at være korrekte.) Det vil ikke fungere, derfor udregnes en induktans, der passer til det air gap i stedet:

$$L_1 = \frac{l_g \cdot B^2 \cdot A_0}{I_{pk}^2 \cdot \mu_0} = 49.035\mu\text{H} \quad (5.6)$$

Med kendt Al og induktans kan vindingstallet beregnes. Da der i 2. iteration bruges en 1:1 transformator er dette både for primær og sekundær vikling:

$$N = \sqrt{\frac{L_1}{A_L}} = 17.5 \approx 18 \quad (5.7)$$

Det passer fint med 18 viklinger på hver side, hvor induktansen igen bliver lidt anderledes når vindingstallet rundes op.

$$L_2 = N^2 \cdot A_L = 57.76\mu\text{H} \quad (5.8)$$

Med fastlagt induktans kan ny ripple- og peak strøm beregnes.

$$I_{ripple} = \frac{V_{inmin} \cdot D_{max}}{L_2 \cdot f_s} = 2.24\text{A} \quad (5.9)$$

$$I_{pk} = \frac{V_{out} \cdot I_{out}}{V_{inmin} \cdot D_{maks}} + \frac{I_{ripple}}{2} = 5.64\text{A} \quad (5.10)$$

5.1.2 Simulering

