



Proyecto Final
2025

Titulo del Proyecto

Tesina

Elian Andrenacci, Lucas Carra

Índice

1. Abstract	3
2. Marco teórico	4
2.1. Conversor DC-DC	4
2.1.1. Flyback	4
2.1.2. Forward	4
2.1.3. Medio puente	4
2.1.4. Puente completo	5
2.1.5. Análisis del convertidor de puente completo	5
2.1.6. Análisis del convertidor de pushpull completo	6
2.1.7. Comparativa pushpull contra puente completo	6
2.1.8. Características de un transformador de ferrite	7
2.1.9. Análisis del transformador	9
2.1.10. Aspectos constructivos del transformador	11
2.2. Motor trifásico a inducción	14
2.2.1. Introducción	14
2.2.2. Principio de funcionamiento	14
2.2.3. Control mediante inversor (VFD)	15
2.3. Inversor	15
2.4. HMI	16
2.4.1. Fuente de alimentación	16
2.4.2. Display	16
2.4.3. Extensión de GPIO	18
3. Desarrollo de proyecto	20
3.1. Conversor DC-DC	20
3.1.1. Introducción	20
3.1.2. Diseño de transformador	21
3.1.3. Diseño y simulación de circuito de conmutación	23
3.1.4. Diseño de circuito de control	29
3.1.5. Dificultades alcanzadas	31
3.2. Inversor	31
3.2.1. Introducción	31
3.3. Inversor	31
3.4. HMI	31
3.4.1. Fuente de alimentación	31
3.4.2. Estructura del código	33
3.4.3. Display	35
3.4.4. Configuración Wi-Fi	37
3.4.5. Memoria no volatil	37
3.4.6. Comunicación SPI	38
3.4.7. GPIO - MCP23017	40

4. Ensayos y Verificación	53
4.1. Introducción	53
4.2. Ensayo funcional	53
4.3. Ensayo de la modulación	56
4.3.1. Integridad de la señal	56
4.3.2. Simetría de pulsos	59
4.3.3. Índice de modulación	60
4.4. Rendimiento	63
4.4.1. Eficiencia del conversor	64
4.4.2. Eficiencia del inversor	67
4.4.3. Rendimiento del variador	68
4.5. Durabilidad	68
5. Conclusiones	69
6. Referencias	70
7. Bibliografía	70

1. Abstract

2. Marco teórico

2.1. Conversor DC-DC

Un conversor DC-DC es un dispositivo que convierte potencia de un nivel de tensión continua a otro. Existen de dos tipos básicos, los convertidores lineales y los convertidores por commutación. Los lineales tienen un gran control de la tensión de salida y un ruido muy bajo, pero en contracara tiene un rendimiento muy bajo, solo se utilizan para bajos niveles de potencia.

Los comutados son sistemas con características opuestas al anterior, donde el interés de estos es en una fuente de alto rendimiento, volumen reducido y manejo de grandes potencias. La ventaja se encuentra en la relación de tensión entrada salida muy alta y corrientes considerables, como desventajas vamos a tener niveles de ruido generados elevados y complejidad en la estabilidad del lazo cerrado ya que no son sistemas lineales.

Entre estos conversores comutados se encuentran divididos en dos grandes grupos, los aislados y los directos. El primer grupo se distingue por el uso de un transformador de alta frecuencia para la transferencia de energía. Mientras que los directos son más eficientes, tiene un menor costo, tamaño y un control más simple, los aislados pueden lograr una relación entrada salida mucho más alta. Este segundo grupo requiere de un transformador que trabaje en alta frecuencia lo que lleva a un sistema más complejo y costoso.

Por último, en este tipo de conversores aislados vamos a encontrar varias topologías distintas, entre ellas tenemos la flyback, forward, medio puente y puente completo.

2.1.1. Flyback

El convertidor flyback funciona almacenando energía en forma de flujo en el transformador mientras se hace circular corriente por el primario, cuando esta corriente se desvanece, la energía se transfiere al secundario y se disipa en la carga. Debido a que el transformador actúa mas como un inductor que como un transformador ideal, esta topología se comporta de manera similar a un convertidor boost aislado. Sus ventajas son la simplicidad del diseño y el bajo costo, lo que la hace ideal para aplicaciones de baja potencia. No obstante, sus desventajas incluyen mayores pérdidas por commutación, elevados picos de tensión en el transistor del primario y una eficiencia limitada cuando se trabaja con potencias medias o altas.

2.1.2. Forward

La topología Forward, transfiere la energía directamente desde la entrada hacia la salida. A diferencia del Flyback, no hay almacenamiento de energía en el transformador durante el ciclo de conducción, por lo que es necesaria la inclusión de un inductor de salida para filtrar la corriente continua. Esta topología ofrece una mejor eficiencia en potencias intermedias y reduce significativamente los picos de tensión sobre el transistor del primario. Sin embargo, requiere circuitos adicionales, como devanados de desmagnetización para evitar la saturación del núcleo del transformador.

2.1.3. Medio puente

Para un requerimiento de potencia más exigente, se recurre a topologías más robustas como la Half-Bridge. Este tipo de conversor utiliza dos interruptores que se activan

alternadamente, aplicando una forma de onda alterna simétrica sobre el primario del transformador. Esto permite que el transformador trabaje de manera más eficiente y que la energía se transfiera en ambos semiciclos del conmutado. Al limitar la tensión de trabajo de los interruptores a la mitad del voltaje de entrada, se reduce el estrés eléctrico sobre los componentes, lo cual mejora la confiabilidad. Como desventaja, esta topología necesita de capacitores de acoplamiento de gran tamaño y un control de PWM más preciso. Es común verla en fuentes conmutadas de media y alta potencia.

2.1.4. Puente completo

La topología Full-Bridge representa la solución más eficiente y robusta para aplicaciones de alta potencia. Emplea cuatro interruptores organizados en un puente completo, lo que permite aplicar todo el voltaje de entrada al primario del transformador en cada ciclo de conmutación. Esta configuración maximiza el uso del núcleo del transformador y permite un diseño más compacto en términos de densidad de potencia. Además, el hecho de operar con formas de onda simétricas reduce significativamente el contenido armónico y mejora la eficiencia total del sistema. Sin embargo, su principal desventaja es la complejidad, requiere un mayor número de componentes activos y un control más sofisticado, así como una protección más robusta contra fallos.

2.1.5. Análisis del convertidor de puente completo

El conversor consta de tres bloques principales, la etapa de conmutación en puente del lado primario, el transformador de alta frecuencia y la etapa rectificadora de lado del secundario.

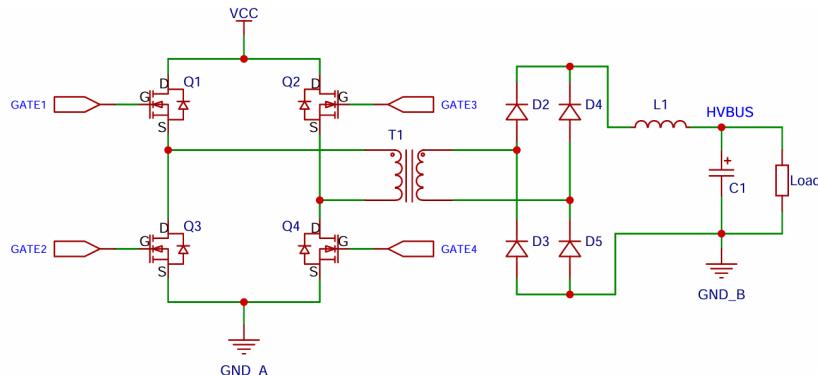


Figura 1: Esquema de un convertidor de topología puente completo.

Etapa del primario El conmutador del primario está formado por cuatro transistores de potencia dispuestos en configuración H. Mediante las respectivas señales de control a las compuertas de estos se puede manejar la corriente a través del primario del transformador en dos direcciones alternas. Al activar dos interruptores diagonales Q1 y Q4, se aplica la tensión de entrada al transformador en un sentido, y al activar el otro par Q2 y Q3, se aplica en el sentido opuesto. Esto produce una tensión alterna pulsante en el primario, cuya frecuencia está definida por el controlador y es central en el transformador.

Transformador de alta frecuencia El transformador tiene tres funciones esenciales: elevar la tensión, aislar galvánicamente entre entrada y salida y permitir la transferencia eficiente de energía a frecuencias elevadas, por el orden de las decenas de kHz. La relación de espiras se calcula de forma tal que se obtenga una tensión de salida en el secundario tras la rectificación. Es fundamental el diseño adecuado del núcleo y el control de las pérdidas por histéresis y pérdidas por efecto pelicular.

Etapa del secundario En el secundario se ubica un puente rectificador de diodos rápidos o bien una etapa síncrona con MOSFETs para reducir pérdidas, que convierte la tensión alterna inducida en el secundario en una tensión continua. Posteriormente, una bobina para mantener la corriente constante y un conjunto de capacitores de filtrado para suavizar la tensión, reduciendo el rizado y entregando una salida estable. Se deben considerar protecciones contra sobretensión, rizado excesivo y corriente de pico en esta etapa.

2.1.6. Análisis del convertidor de pushpull completo

Al igual que el convertidor puente completo, el pushpull se puede construir con tres etapas principales.

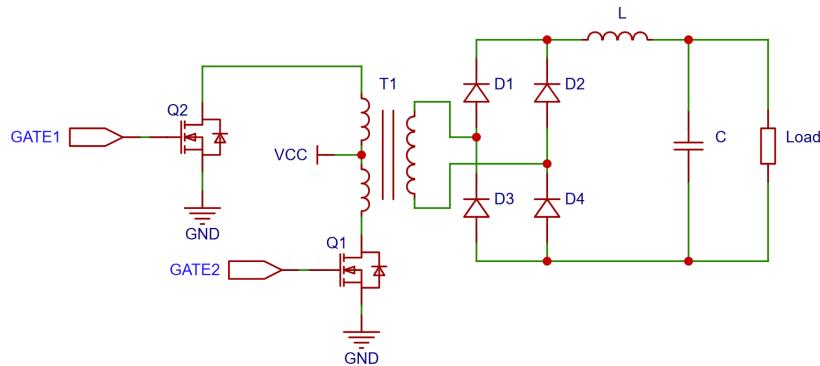


Figura 2: Esquema de un conversor de topología puente completa.

El conversor push-pull utiliza dos transistores de commutación (Q1 y Q2) conectados a un transformador T1, cuyo primario está dividido en dos devanados simétricos y el secundario en uno solo. La operación se basa en la commutación alternada de Q1 y Q2, de modo que cada transistor energiza su respectivo devanado primario durante medio ciclo, invirtiendo la polaridad del flujo magnético en el núcleo. Esta commutación alternada permite un aprovechamiento más eficiente del transformador, reduciendo el tamaño del núcleo y distribuyendo la disipación térmica. La energía transferida al secundario se rectifica y filtra para obtener la tensión de salida deseada. Este esquema permite manejar potencias elevadas y mantiene una buena simetría en la transferencia de energía.

2.1.7. Comparativa pushpull contra puente completo

El conversor push-pull y el puente completo son topologías aisladas que emplean un transformador para transferir energía entre el primario y el secundario, pero difieren en su configuración y prestaciones. El push-pull utiliza dos transistores y un primario con dos devanados simétricos, comutados de forma alternada para invertir la polaridad del

flujo magnético; es más económico y de control más sencillo, aunque presenta mayores tensiones sobre los transistores y un menor aprovechamiento del núcleo. En cambio, el puente completo emplea cuatro transistores y un único devanado primario, logrando una utilización más eficiente del transformador y menores esfuerzos de tensión en los semiconductores, a costa de una mayor complejidad de control y un incremento en el costo de implementación.

Característica	Push-Pull	Puente Completo (Full-Bridge)
Cantidad de transistores	2	4
Estructura del primario	Dos devanados simétricos	Un solo devanado
Aprovechamiento del transformador	Menor, cada devanado conduce medio ciclo	Máximo, todo el devanado conduce en cada medio ciclo
Tensión máxima sobre los transistores	Aproximadamente $2 \times V_{in}$	Aproximadamente V_{in}
Complejidad de control	Moderada (comutación alternada de 2 transistores)	Mayor (comutación de 4 transistores)
Rango de potencia típico	Medio (decenas a pocos cientos de vatios)	Medio-alto a alto (cientos de vatios a kW)
Eficiencia	Buena, pérdidas debido a magnetización residual	Alta, mejor aprovechamiento del núcleo
Costo	Más económico (menos transistores y drivers)	Mayor (más componentes y drivers)

Cuadro 1: Comparación entre topologías Push-Pull y Puente Completo (Full-Bridge).

2.1.8. Características de un transformador de ferrite

A diferencia de los transformadores utilizados en sistemas de baja frecuencia, los que se conectan a la tensión de red, los transformadores empleados en fuentes conmutadas operan a frecuencias elevadas, típicamente entre 20kHz y 500kHz, lo que permite reducir significativamente el tamaño del núcleo y de los devanados, así como mejorar la eficiencia global del sistema. Para esta aplicación, se utilizan núcleos de ferrita, debido a sus propiedades específicas para alta frecuencia.

La ferrita es un material cerámico compuesto por óxidos de hierro combinados con otros elementos metálicos como manganeso, zinc o níquel. Su principal ventaja es su alta resistividad eléctrica, lo que minimiza las corrientes parásitas (eddy currents) incluso cuando el flujo magnético varía rápidamente, como ocurre en los conversores conmutados. Además, las ferritas presentan bajas pérdidas por histéresis a frecuencias elevadas, comparado con núcleos metálicos tradicionales como el hierro al silicio.

Las ferritas utilizadas en transformadores de potencia pertenecen generalmente a las familias MnZn (manganeso y zinc) para frecuencias medias y altas potencias o NiZn (níquel y zinc) para frecuencias más elevadas y bajas potencias. La selección del tipo

de ferrita y su geometría depende directamente de la frecuencia de commutación, la potencia a transferir, el tipo de topología y los márgenes térmicos del sistema.

Parámetros relevantes en el diseño del transformador Para el diseño y modelado de un transformador con núcleo de ferrita en aplicaciones commutadas, se deben tener en cuenta varios parámetros clave:

- Forma del núcleo: Las geometrías más comunes incluyen los núcleos tipo EE, EI, ETD, EFD, PQ y toroidales. Cada una presenta ventajas distintas en términos de facilidad de arrollado, disipación térmica y volumen magnético útil.
- Material del núcleo: El tipo de ferrita define las propiedades magnéticas del transformador, incluyendo la frecuencia óptima de operación, las pérdidas por histéresis, la saturación magnética y la estabilidad térmica. Elegir un material adecuado es fundamental para evitar sobrecalentamientos y mantener la eficiencia.
- Relación de transformación: Esta determina la relación entre la tensión de salida y entrada. Debe seleccionarse cuidadosamente para garantizar la transferencia eficiente de energía sin saturar el núcleo.
- Inductancia de magnetización: Esta define la capacidad del núcleo para almacenar energía en cada ciclo. Un valor muy bajo nos va a extraer mucha corriente aun sin carga, lo que nos disminuye la eficiencia y un valor muy alto nos va a funcionar mejor en vacío, pero nos va a limitar la transferencia de potencia.
- Resistencia óhmica de los devanados: Esta influye directamente en las pérdidas por efecto Joule (I^2R) . Es importante minimizar esta resistencia utilizando conductores de adecuada sección y longitud, especialmente en aplicaciones de alta corriente.
- Pérdidas magnéticas: En alta frecuencia, las pérdidas por histéresis y por corrientes parásitas crecen con la frecuencia y el flujo magnético. Por eso se opera con una densidad de flujo relativamente baja para evitar saturación y sobrecalentamiento.
- Diámetro del alambre: Este está directamente relacionado con la resistencia y la capacidad de conducción de corriente. Se debe seleccionar un calibre que soporte la corriente de pico sin sobrecalentarse, considerando además el efecto pelicular (skin effect) que se vuelve relevante a altas frecuencias. En algunos casos se emplea alambre esmaltado múltiple o Litz wire para reducir estas pérdidas.
- Acoplamiento entre devanados: Se busca un acoplamiento estrecho (alta inductancia mutua) para reducir el contenido de armónicos, mejorar la transferencia de energía y disminuir las sobretensiones asociadas al fenómeno de leakage inductivo. En algunos diseños se emplean técnicas de arrollado intercalado (interleaved windings).
- Carrete o bobina: El diseño del soporte donde se enrollan los alambres afecta la facilidad de construcción, el aislamiento entre devanados y la disipación térmica. Debe permitir distancias de seguridad entre primario y secundario, y materiales plásticos con buen aislamiento dieléctrico y resistencia térmica. Además, este nos provee un apoyo mecánico del dispositivo a la PCB.

2.1.9. Análisis del transformador

Para el cálculo de un transformador se utilizan reglas empíricas ya que resulta muy complejo el análisis puramente teórico. A continuación, vamos a detallar una serie de pasos para poder construir un transformador de núcleo de ferrita.

Dimensiones del núcleo La forma y dimensión del núcleo nos determina la densidad de potencia que este debe manejar por unidad de volumen, esto es equivalente a la densidad de potencia disipada por el transformador por unidad de superficie de disipación. Estas pérdidas se dan en el hierro y el cobre y aumentan con la corriente y como consecuencia con la densidad de corriente J en el cobre. Existen dos parámetros geométricos que determinan las características disipativas, uno es la sección transversal del núcleo A_c y la sección transversal de la ventana W_a . De la multiplicación de estas dos obtenemos el producto de áreas A_p .

$$A_p = A_c W_a$$

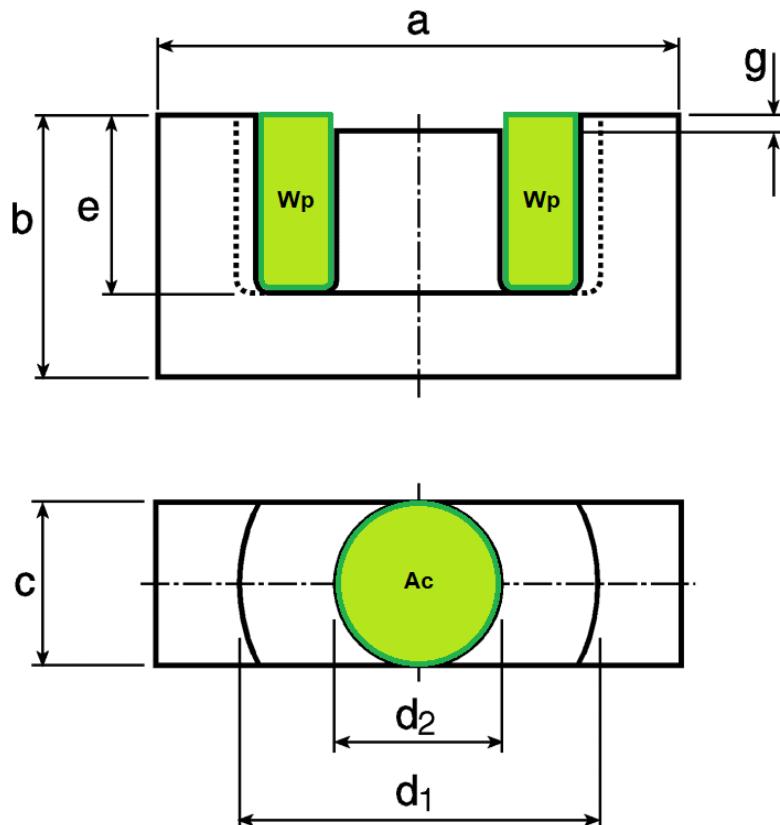


Figura 3: Esquema de media mitad del núcleo de ferrita señalando el área de ventana y el área de la sección transversal.

Una vez conocida el área correspondiente del núcleo, es posible estimar la densidad de corriente admisible en los conductores de cobre, en función del salto térmico que

experimenta el transformador. Cabe destacar que, a medida que aumentan las dimensiones del núcleo, la densidad de corriente permitida tiende a disminuir. Esto se explica porque la disipación térmica crece a un ritmo menor en comparación con el volumen total en el que se genera el calor.

Este comportamiento puede expresarse mediante la siguiente relación empírica:

$$J = k_j A_p^{-x}$$

donde k_j es una constante que depende del salto térmico considerado, del tipo de núcleo utilizado y de la proporción entre las pérdidas por conducción en el cobre y las pérdidas en el material magnético. Para un incremento de temperatura de 15°C, el valor de k_j es 420, mientras que, para un salto térmico de 30°C, se toma como 297. En cuanto al exponente x , este varía entre 0.12 y 0.17 para núcleos laminados, y tiene un valor de 0.24 en el caso de núcleos de ferrita.

El diseño del transformador también exige conocer la corriente media de entrada y la eficiencia del convertidor. Estos se obtienen con las siguientes fórmulas:

$$I_{in} = \frac{P_{in}}{V_{in}} \quad \eta = \frac{P_{out}}{P_{in}}$$

La corriente eficaz máxima en el primario $I_{inMaxrms}$, está relacionada con la corriente media de entrada mediante un factor de topología k_t , propio de la arquitectura del convertidor. Esta relación queda expresada así:

$$I_{inMaxrms} = \frac{I_{in}}{k_t} = \frac{P_{in}}{V_{in} k_t}$$

El número de espiras del primario que podrán ser alojadas en la sección de la ventana W_a , cuando tiene una densidad de corriente J , depende del factor de devanado k_u y el factor del primario k_p . El factor k_p es la relación entre la superficie ocupada por el devanado primario y la superficie de la ventana.

Por otro lado, la cantidad de espiras que pueden disponerse en la sección de ventana del núcleo, W_a , depende de la densidad de corriente J , del factor de ocupación del bobinado k_u , y del factor del primario k_p , que representa qué proporción del área de ventana corresponde al devanado primario. La relación se puede expresar de la siguiente forma:

$$n_1 I_{in} = k_u k_p W_a J \quad \Rightarrow \quad W_a = \frac{n_1 I_{in}}{k_u k_p J} = \frac{n_1 P_{in}}{V_{in} k_t k_u k_p J}$$

Aplicando la ley de Faraday al devanado de magnetización y considerando el tiempo de encendido, se puede deducir el área del núcleo necesaria para evitar saturación

$$E dt = n d\phi \quad \Rightarrow \quad V_{in} T_{on} = n_1 B A_c \quad \Rightarrow \quad A_c = \frac{V_{in}}{2 n_1 B f}$$

Si se buscan expresiones prácticas para el diseño, se puede determinar el valor del producto área A_p en cm^4 , que incluye simultáneamente la ventana y la sección del núcleo, combinando los parámetros previamente definidos. Esto da como resultado:

$$A_p = \left(\frac{P_{in} 10^4}{2 k_t k_u k_p k_j B f} \right)^{1,31} [cm^4]$$

En configuraciones tipo puente completo, se adopta típicamente un valor de $k_t = 1$ y $k_p = 0,41$. El factor de llenado del devanado k_u , por su parte, depende de cómo

está dispuesto el conductor dentro del carrete, del tipo de núcleo y del grosor de los aislamientos. Este suele variar entre 0.2 y 0.7. Para diseños prácticos, se suele asumir un valor representativo de k_u igual a 0.4.

2.1.10. Aspectos constructivos del transformador

En esta etapa vamos a analizar los aspectos constructivos importantes que deben ser controlados durante la fase de diseño. En caso contrario, pueden generarse efectos nocivos desde un punto de vista funcional.

Inductancia de dispersión En un transformador real, parte del flujo magnético generado no se concatena con los demás devanados que lo componen. Este flujo se denomina flujo de dispersión y puede representarse eléctricamente como una inductancia en serie con cada devanado.

Cada devanado crea su propia inductancia de dispersión. Por ejemplo, el flujo de la corriente del primario que no se concatena con el secundario genera la inductancia de dispersión del primario, y viceversa para el secundario. Si el transformador posee múltiples devanados secundarios, también existirán inductancias de dispersión entre ellos.

La inductancia de dispersión se puede reducir mediante:

- Disminución del número de espiras.
- Reducción del espesor de cada devanado
- Aumento del ancho de los devanados.
- Disminución del espesor de la aislación entre devanados.
- Uso de devanados acoplados (bifilares o multifilares).

Medición de la inductancia de dispersión Se realiza mediante el cortocircuito del devanado opuesto y la medición de la inductancia del devanado restante. Este método es una aproximación válida bajo la condición de que la inductancia de magnetización sea mucho mayor que la de dispersión $L_p \gg L_d$, lo cual suele cumplirse.

Capacidad distribuida En los transformadores existen múltiples capacidades distribuidas que pueden modelarse como capacidades parásitas equivalentes concentradas. Este modelo no es único y varía según la banda de frecuencia de operación. Esta capacidad equivalente del primario no puede medirse confiablemente con un puente debido a su dependencia de las condiciones de operación. Reducción de la capacidad parásita

- Aumentar el espesor de la aislación entre la primera capa y el núcleo.
- Reducir el ancho del bobinado.
- Incrementar el número de capas.
- Evitar grandes diferencias de potencial entre bobinados.
- No usar devanado bifilar.
- Utilizar blindaje electrostático entre primario y secundario conectado a masa.

Cabe destacar que muchas de estas medidas aumentan la inductancia de dispersión, por lo que el diseño óptimo es un compromiso entre inductancia y capacidad parásita, habitualmente determinado experimentalmente.

Efecto Pelicular Los transformadores que trabajan en altas frecuencias, como el caso de las SMPS, sufren de los efectos de la concentración de la corriente en la parte exterior del conductor de cobre, llamado efecto pelicular o skin. Tal efecto es mayor a medida que aumenta la frecuencia. Esto produce una disminución de la superficie útil de conducción, aumentando las pérdidas en el cobre. Cuando se trabaja con frecuencias demasiado elevadas, es conveniente utilizar devanados multifilares, es decir, para crear una cierta sección transversal de cobre se coloca un cierto número de conductores de menor sección en paralelo, cada uno de los cuales debe poseer una sección que asegure una pérdida admisible por efecto Joule. Para resolver tal problema se emplean gráficos que representan la sección transversal máxima, a un porcentaje de pérdida determinado, en función de la frecuencia.

Efecto combinado de la inductancia de dispersión y la capacidad parasita Cuando el transformador funciona en conmutación (como en una SMPS), el cierre del interruptor carga simultáneamente la inductancia de dispersión y la capacidad parásita. La frecuencia de resonancia de este sistema LC está dada por:

$$f_r = \frac{1}{2\pi\sqrt{L_p C_p}}$$

Pérdidas en un transformador Las pérdidas en un transformador se pueden clasificar en pérdidas en el cobre, por efecto Joule o perdidas en el núcleo ferromagnético, por histéresis y corrientes parásitas.

Las perdidas en el cobre se calculan a partir de la resistencia total de los devanados y la corriente eficaz. La resistencia del alambre de cobre R_{Cu} se obtiene con la longitud de la espira media l_m , la cantidad de espiras n , la resistividad del cobre ρ_{Cu} y la sección del cobre A_w :

$$R_{Cu} = \rho_{Cu} \frac{n l_m}{A_w}$$

$$P_{CuTot} = P_{n1} + P_{n2} + P_{n3}$$

Las pérdidas en el núcleo ferromagnético dependen de la variación máxima de inducción magnética \hat{B} y la frecuencia. Las perdidas por histéresis P_h son proporcionales a la frecuencia y las pérdidas por corrientes parásitas P_e , son proporcionales al cuadrado de la frecuencia. El valor de x oscila entre 1.7 y 2.2 para núcleos laminados.

$$P_{e+h} = k_h f \hat{B}^x + k_e f^2 \hat{B}^2$$

En transformadores de ferrita se obtienen perdidas muy bajas en altas frecuencias por lo que las pérdidas por corrientes parásitas son despreciables, por lo que solo se considera

$$P_e = k_e f^a \hat{B}^c$$

Un hecho importante es que, para un transformador ya construido, un aumento en la frecuencia puede disminuir las pérdidas del núcleo si se reduce el número de espiras y la inducción se mantiene.

La variación de inducción máxima se calcula con la variación de la corriente magnetizante ΔI y esta se obtiene conociendo la tensión aplicada V_{in} , la inductancia de magnetización o inductancia del primario L_p , donde se supone que la inductancia de dispersión es despreciable, y el tiempo de conducción T_{on} .

$$\hat{B} = \frac{\mu_0 \mu_e n_1}{l_e} \Delta I$$

$$\Delta I = \frac{V_{in} T_{on}}{L_p}$$

Conocida la \hat{B} y la frecuencia, se obtiene la pérdida específica del núcleo P_{e+h} usando los gráficos del fabricante, y multiplicando por la masa del núcleo se halla la potencia total disipada.

Un transformador se considera equilibrado cuando

$$P_{CuTot} = P_{e+h}$$

En topologías como la Flyback, donde se requiere minimizar la inductancia de dispersión y obtener un transformador equilibrado, suele trabajarse con la mayor \hat{B} admisible para reducir el número de espiras.

Inductor con corriente continua superpuesta Los inductores son componentes clave en SMPS. La energía almacenada se calcula usando la ley de inducción de Faraday e integrando y aplicando la ley de Ampere

$$\begin{aligned} E &= n \frac{d\phi}{dt} = L \frac{di}{dt} \\ L &= \frac{n\phi}{I} = \frac{nA_c B}{I} \\ \frac{LI^2}{2} &= \frac{nA_c B}{2} I \\ B &= \mu_0 \mu_r H \\ fem &= \frac{d\phi}{dt} = \frac{dB}{dt} A_c \end{aligned}$$

Si se sustituye el volumen del núcleo V_c , se obtiene que la energía en el inductor es proporcional. Con esto podemos calcular la inductancia:

$$\begin{aligned} V_c &= A_c l_e \quad \Rightarrow \quad L = \frac{\mu_0 \mu_r V_c B}{2 l_e I} \\ L &= \frac{\mu_0 \mu_e A_c}{l_e} n^2 = A_l n^2 \end{aligned}$$

Donde A_l es el factor de inductancia del núcleo y es equivalente a la inversa de la reluctancia.

$$A_l = \frac{1}{R}$$

Determinación de las dimensiones del núcleo Nos interesa obtener el producto de área para poder seleccionar un núcleo específico.

$$J = k_j A_p^{-x} \quad L I^2 = n A_c B I \quad n_1 I = k_u k_p W_a J$$

$$A_p = \left(\frac{L I^2 10^4}{k_j k_u k_p B} \right)^{1,31} \quad [\text{cm}^4]$$

Para un inductor tipo buck-boost continuo o boost discontinuo, se usa $k = k_j k_u = 0,7$.

Podemos obtener un mínimo número de espiras dado la inductancia y el área transversal del núcleo A_c . Esto se puede lograr de dos formas, considerando que la inducción máxima no debe saturar al núcleo o que la variación máxima de inducción magnética está limitada por las pérdidas del núcleo.

$$n_{min} = \frac{L I_{max}}{B_{max} A_c} 10^4 \quad o \quad n_{min} = \frac{L \Delta I}{\hat{B} A_c} 10^4 \quad \text{con } A_c [\text{cm}^4]$$

Para hallar la longitud de entrehierro l_g , lo que nos va a determinar la reluctancia, aplicamos

$$l_g = \frac{\mu_o n^2 A_c}{L}$$

Este valor corresponde al entrehierro total en la columna central del núcleo con espacio total de aire. Si se realiza con separación entre los semi-núcleos, se usa $l_g/2$ en cada uno.

2.2. Motor trifásico a inducción

2.2.1. Introducción

El motor trifásico de inducción es una máquina eléctrica rotativa que convierte energía eléctrica en energía mecánica. Es el tipo de motor más utilizado en la industria debido a su robustez, bajo mantenimiento y buena relación costo-rendimiento. Su funcionamiento se basa en el principio de la inducción electromagnética, según el cual una corriente eléctrica puede generarse en un conductor expuesto a un campo magnético variable. El motor está compuesto principalmente por el estator y el rotor.

El estator es la parte fija y contiene los devanados trifásicos alimentados por una corriente alterna trifásica. El rotor, en cambio, es la parte móvil que gira dentro del estator y suele ser de tipo jaula de ardilla, formado por barras conductoras cortocircuitadas en sus extremos mediante anillos.

2.2.2. Principio de funcionamiento

Cuando el estator recibe una tensión trifásica equilibrada, en cada uno de sus devanados circula una corriente alterna desfasada 120° eléctricos respecto de las demás. Como resultado, cada fase genera un campo magnético alterno que, al combinarse con los otros dos, produce un campo magnético giratorio que mantiene su magnitud constante y rota a una velocidad síncrona, determinada por la frecuencia de alimentación y el número de polos del motor.

$$n_s = \frac{120 \times f}{p}$$

Donde n_s es la velocidad síncrona en revoluciones por minuto (rpm), f es la frecuencia de la red y p es el numero de polos del motor.

Campo magnético giratorio y generación del par El campo magnético giratorio del estator corta los conductores del rotor, generando una fuerza electromotriz inducida (f.e.m.) debido al movimiento relativo entre el campo y el rotor. Como las barras del rotor forman un circuito cerrado, se generan corrientes inducidas que interactúan con el campo del estator, produciendo fuerzas electromagnéticas que originan el par motor y provocan el giro del rotor en el mismo sentido que el campo giratorio.

El rotor nunca alcanza exactamente la velocidad síncrona, si lo hiciera no existiría movimiento relativo ni inducción. La diferencia entre la velocidad síncrona y la velocidad del rotor se denomina deslizamiento, y su valor depende de la carga mecánica aplicada.

2.2.3. Control mediante inversor (VFD)

En los sistemas modernos, la velocidad de giro del motor se controla mediante un inversor de frecuencia (VFD). Este dispositivo ajusta la frecuencia y la tensión aplicadas al motor, modificando así la velocidad del campo magnético giratorio del estator y, en consecuencia, la velocidad del rotor.

Sin embargo, al cambiar la frecuencia también se ve afectada la reactancia inductiva de los devanados del estator, que está dada por $X_L = 2\pi f L$. Si la frecuencia disminuye y la tensión se mantiene constante, la corriente magnetizante aumenta excesivamente, saturando el núcleo del motor y provocando sobrecorrientes. Por el contrario, si la frecuencia aumenta sin ajustar la tensión, el flujo magnético disminuye y el motor pierde par.

Por esta razón, el inversor varía simultáneamente la tensión y la frecuencia manteniendo aproximadamente constante la relación V/f , de modo que el flujo magnético del motor se mantenga constante. Esto permite que el motor desarrolle un par nominal constante en todo el rango de velocidades, asegurando un funcionamiento estable, eficiente y sin sobrecalentamiento.

2.3. Inversor

La etapa inversora tiene como función principal convertir la tensión continua proveniente del bus DC en una tensión alterna trifásica que permita alimentar cargas equilibradas, tales como motores eléctricos o sistemas de potencia trifásicos. Este proceso se realiza mediante un conjunto de interruptores electrónicos de potencia, típicamente transistores MOSFET o IGBT, dispuestos en una configuración de puente trifásico.

Cada una de las tres ramas del inversor está formada por dos transistores conectados en serie entre el bus positivo y negativo, con el punto medio de cada rama constituyendo una de las fases de salida. Mediante la conmutación secuencial y controlada de estos dispositivos, se obtiene una forma de onda alterna en cada fase, desfasada 120° entre sí, logrando así un sistema trifásico equilibrado.

El inversor permite controlar tanto la magnitud como la frecuencia de la tensión de salida a partir del valor del bus DC, lo que resulta fundamental en aplicaciones de control de velocidad de motores de corriente alterna o en sistemas de conversión de energía, como inversores fotovoltaicos o variadores de frecuencia.

El diseño de la etapa inversora debe considerar aspectos eléctricos y térmicos relevantes, tales como las corrientes máximas por fase, la tensión máxima de los transistores,

las pérdidas por commutación y conducción, y la correcta disipación térmica mediante disipadores o ventilación forzada. Asimismo, es fundamental la incorporación de elementos de protección que aseguren un funcionamiento confiable frente a transitorios o cortocircuitos.

2.4. HMI

La principal función de este módulo es poder darle al usuario una interfaz de configuración y control del comportamiento del sistema. Mediante un display se informa el estado de las variables dinámicas del variador de frecuencia, la hora de inicio y parada configurada, la hora actual y si existe alguna falla que deba ser atendida. Además se puede configurar cada uno de los parámetros de funcionamiento: frecuencia de operación, aceleración, desaceleración, corriente y tensión límite de funcionamiento y horarios de arranque y parada.

Logrando la configuración deseada por el usuario, la HMI puede comunicarse directamente con el controlador de variador de frecuencia arrancando, frenando y cambiando su velocidad tomando los parámetros ingresados o a través de las entradas digitales disponibles para algún sistema externo.

2.4.1. Fuente de alimentación

Creemos que es indispensable la aislación eléctrica entre la etapa de potencia y control en el dispositivo para evitar por todos los medios posibles que haya filtración de ruido en alguno de los circuitos lógicos. Esto nos obliga a utilizar una fuente aislada.

Al tener una entrada de tensión continua desde el exterior del dispositivo, será necesario utilizar convertidor DC/DC aislado. Estos dispositivos son por lo general ruidosos en relación a la necesidad de un microcontrolador, por lo que debemos poder separar esta etapa en dos:

- Aislada
- Regulada

2.4.2. Display

Se trata de un display OLED pequeño de 1.3" conformado por una matriz gráfica de leds que responde a una memoria RAM de 132 x 64 que puede ser manipulada a través de un puerto I^2C esclavo con su línea de comunicación de datos (SDA) y la línea de clock (SCL) que deben estar conectadas a positivo mediante una resistencia de pull-up.

Durante la transferencia de datos, el dato será leído desde el flanco ascendente de la línea de clock hasta su flanco decreciente, lo que permitirá cambiar el dato que se pretende escribir cuando su estado es bajo, tal como lo indica la Figura 4.

Cada bloque de comunicación se da entre las condiciones de *start* y *stop*. Durante el reposo del bus, las líneas de datos y clock permanecen en estado alto. Cuando el maestro del bus lleva la línea de datos a GND con la línea de clock en alto, se establece la **condición de start**; luego de llevar a cabo la comunicación, la línea de datos permanece en estado bajo, el clock hace un último cambio a estado alto, para finalmente generar la **condición de stop** llevando la línea de datos estado alto tal como indica la Figura 5.

Para que cada transacción se lleve a cabo en forma exitosa, el maestro debe enviarle al esclavo un comando, en ocasiones se debe enviar o esperar información y siempre se

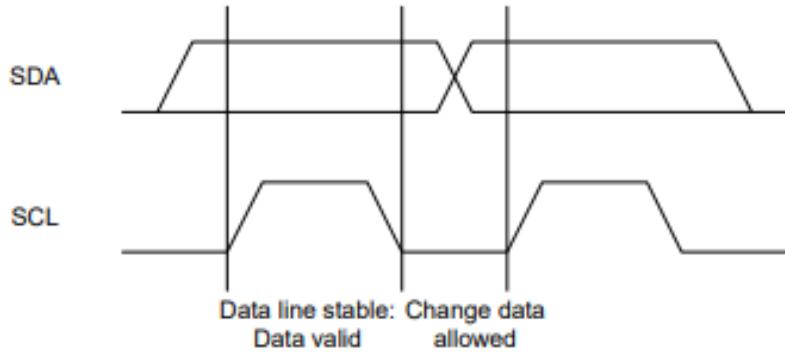


Figura 4: Diagrama temporal de transferencia de datos I^2C .

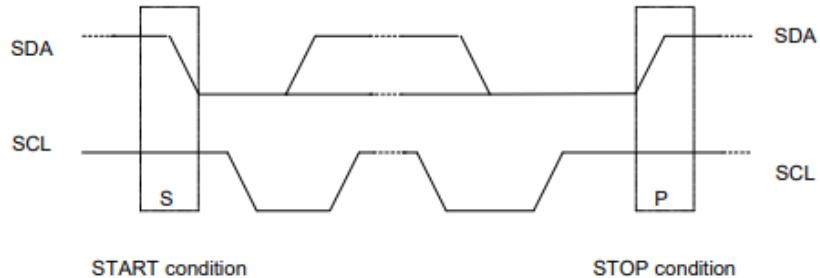


Figura 5: Condiciones de *start* y *stop* I^2C .

debe esperar que el lector de cada byte envía un bit de *acknowledge* para asegurarnos que al otro lado del bus existe un dispositivo escuchando.

Para generar esta condición se debe dar lo expuesto en la figura 6, el maestro envía un pulso extra de clock para que el dispositivo que está leyendo el dato, lleve la línea de datos a GND. Si esto no ocurriese, significa que la comunicación ha quedado inconclusa.

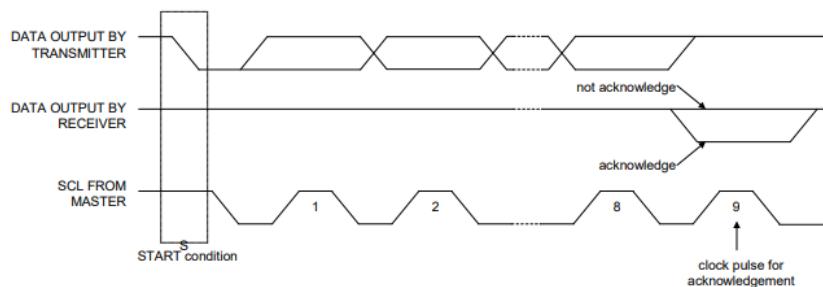


Figura 6: Condiciones de *start* y *stop* I^2C .

De la hoja de datos del SH1106, el controlador del display que se utilizará, obtenemos un esquemático el referencia de la figura 7.

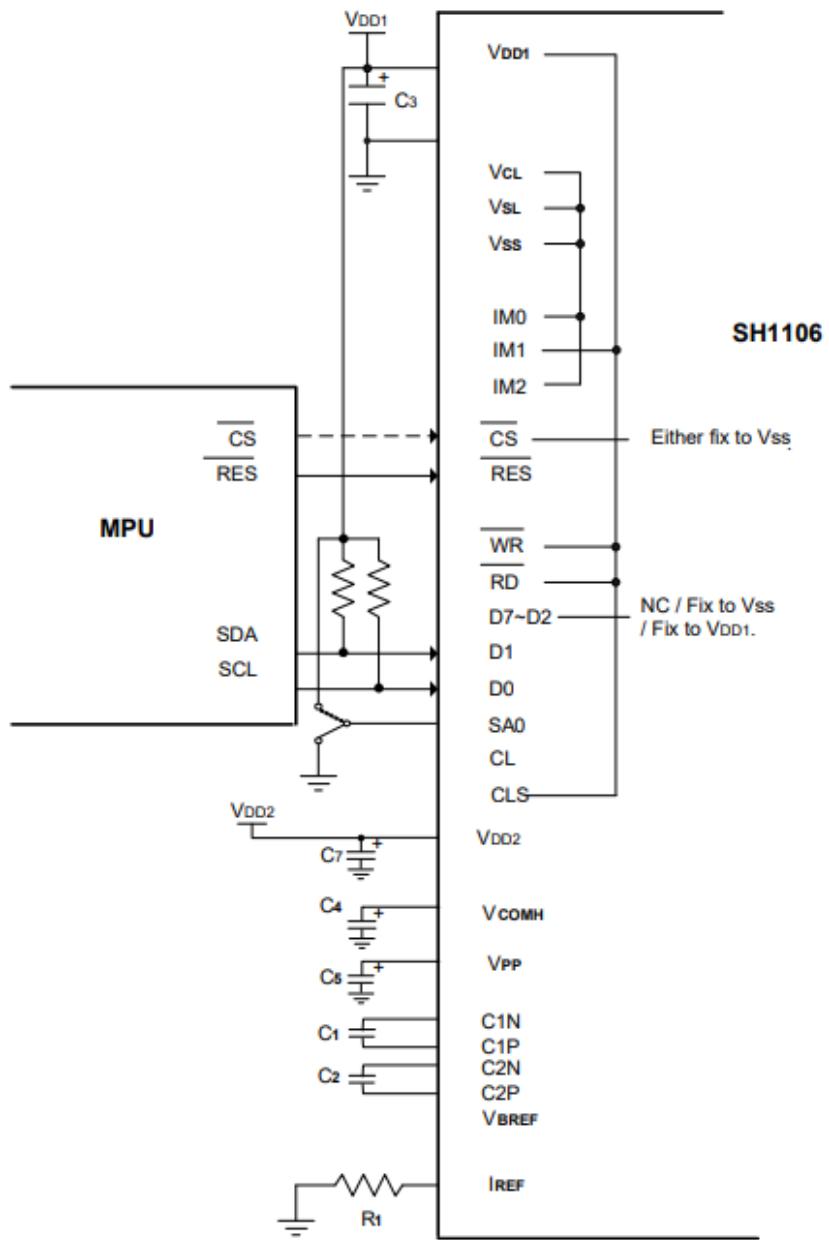


Figura 7: Diagrama de conexión SH1106.

2.4.3. Extensión de GPIO

Debido a la cantidad de entradas y salidas que deben ser controladas, para no disponer de un microcontrolador con una encapsulado más grande, se dispondrá de un extensor de GPIO con control por puerto I^2C . El extensor MCP23017 tiene un comportamiento idéntico al del display arriba mencionado, razón por la cual se no se ahondará en detalles en esta sección del documento.

Colocar un chip para esta función permite además lograr una aislación adicional

entre los GPIO y el microcontrolador. Si bien esta separación se da a nivel lógico, las referencias de tensión no quedarán separadas y eso no evitará que debamos colocar un optoacoplador en cada pin que interactúe con señales eléctricas desde el exterior para evitar problemas. Cada una de ellas deberá activarse colocando el colector del transistor optoacoplado a GND, lo que evitara así que el sistema externo deba controlar tensión, sino que simplemente se deberán driver en configuración open drain para la manipulación de la señal.

Los diferentes entradas y salidas serán las siguientes:

Teclado

El teclado será el medio por el cual el usuario podrá interactuar con el dispositivo. Podrá configurar y controlar al variador de frecuencia a través de un teclado matricial simple de 2x4.

Esta circuitería no necesita ser optoacoplada ya que no tiene exteriorización de las señales.

Entradas y salidas aisladas

Las entradas aisladas servirán como control para dispositivos de automatización de procesos como un PLC. Todas ellas tendrán un optoacoplador para aislar eléctricamente la parte lógica del sistema del exterior.

Además habrá una salida analógica de 0-10V que representará la frecuencia de salida del variador de frecuencia, siendo 0V la representación de 0Hz y 10V la de 150Hz.

Al ser una salida analógica para informar una condición hacia el exterior del sistema, se utilizará un optoacoplador al final del conversor digital analógico.

Salida a relay

El relé servirá de señalización para el usuario o automatizador de procesos que se disparará ante una parada de emergencia. Se dispondrá de un relé con sus contactos normal abierto y normal cerrado.

Debido al consumo de corriente de la bobina, para no sobre cargar las fuentes de alimentación del microcontrolador, se opta por aislar eléctricamente el circuito que controla el relé.

Termo switch

Es un componente de protección del variador de frecuencia, no disponible para el usuario, con la intención de proteger a los dispositivos que controlan la potencia del sistema (variador de frecuencia e inversor).

Si bien es una señal que quedará circunscrita al dispositivo, la aislación eléctrica es necesaria ya que no deseamos tener ningún punto de contacto posible entre la etapa de potencia y la de control.

Buzzer

Señalización para dar al usuario una señal audible que indique que está pulsando alguno de los botones del teclado matricial disponibles en panel frontal.

El dispositivo será controlado sin ningún circuito de seguridad ya que quedará montado sobre la misma placa de control.

3. Desarrollo de proyecto

3.1. Conversor DC-DC

3.1.1. Introducción

Selección de topología El módulo conversor debe elevar de 12V a 311V, mantener una tensión de salida estable frente a variación de carga, ofrecer un arranque suave para no solicitar en exceso a los componentes y permitir desactivar el bus dc. Para cumplir con estos requerimientos se implementa una topología de conversor aislado en configuración pushpull.

Esta topología fue seleccionada por su adecuada capacidad de manejo de potencia para el tipo de carga prevista y por su ventaja de permitir una elevada relación entre la tensión de entrada y la de salida. A diferencia de la topología flyback, el convertidor push-pull transfiere energía durante ambos semiciclos del ciclo de commutación, optimizando así la utilización del núcleo del transformador. Si bien requiere transistores capaces de soportar el doble de la tensión de entrada y un transformador con derivación central, y aunque el convertidor en puente completo ofrece una mayor eficiencia y menor generación de calor, el push-pull presenta una construcción más simple y un menor costo, al necesitar menos componentes.

Otra ventaja importante de esta topología es que permite el uso de transformadores con menor relación de espiras, ya que se puede aplicar toda la tensión de entrada al primario en cada ciclo. Esto simplifica el diseño magnético, reduce pérdidas por histéresis y permite operar a frecuencias de commutación más altas, lo cual a su vez posibilita el uso de inductores y capacitores de menor tamaño.

Nos resulta un punto muy importante el aislamiento galvánico que brinda el transformador, este permite formar una barrera entre el bus de alta tensión y el de baja tensión, lo que se traduce a una mayor seguridad tanto en instalación y funcionamiento como en el ensayo para el operario. Además, esto nos habilita un diseño más seguro y modular, facilitando la integración del conversor con otros subsistemas como el del control general.

Requerimientos mínimos eléctricos Se establecieron los requerimientos mínimos que el convertidor debe cumplir, a partir de los cuales se realizaron los cálculos de diseño. Los parámetros principales se resumen a continuación:

Parámetro	Valor
Frecuencia (f)	50 kHz
Tensión entrada (V_{in})	12 V
Tensión salida (V_{out})	320 V
Potencia salida (P_{out})	400 W
Rendimiento (η)	0,8

Cuadro 2: Requerimientos mínimos

Con estos valores, y asumiendo un ciclo de trabajo suficientemente elevado para considerar la corriente de entrada como continua, se obtienen las siguientes expresiones:

$$I_{in} = \frac{P_{out}}{V_{in} \eta}$$

$$I_{out} = \frac{P_{out}}{V_{out}}$$

Corrientes	Valor [A]
Entrada	37.04
Salida	1.25

Cuadro 3: Valores calculados de corrientes

3.1.2. Diseño de transformador

Selección del núcleo Se seleccionó un núcleo de ferrita ETD42 debido a su geometría optimizada para aplicaciones de conmutación y su facilidad de montaje. Este modelo ofrece un equilibrio adecuado entre la capacidad para manejar el flujo magnético y minimizar pérdidas, evitando la saturación bajo las condiciones de diseño. Además, su tamaño compacto y buena disipación térmica lo hacen apropiado para la potencia prevista.

A continuación, se listan las características del núcleo de ferrita ETD42 importantes para el cálculo posterior.

Parámetro	Valor
Aleación	MgZn
Forma	ED42
Material	GP95
Color	Negro

Cuadro 4: Información general del núcleo ED42

Parámetro	Valor
B_{sat}	400 mT
μ_i (25°C)	3300

Cuadro 5: Características magnéticas del núcleo ED42

Parámetro	Valor
Largo efectivo l_e	104 mm
Área transversal A_c	233.58 mm ²
Área ventana A_w	295.77 mm ²
Volumen efectivo V_e	21757 mm ³
Dimensión L	42 mm
Dimensión A	8.8 mm
Dimensión E	17.25 mm
Dimensión W	19.75 mm
Dimensión D	32.8 mm

Cuadro 6: Parámetros geométricos y efectivos del núcleo ED42

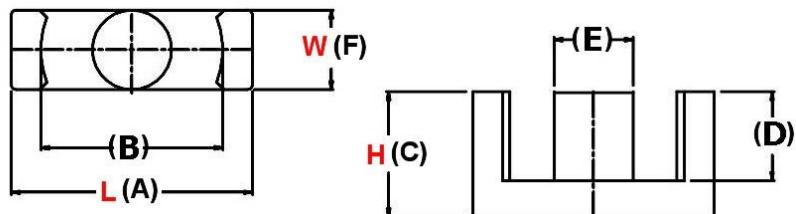


Figura 8: Referencias de medidas del transformador.

Relación de transformación y cálculo de espiras El cálculo inicial de la relación de transformación arrojó un valor de 1:26.6. Sin embargo, tras las pruebas experimentales, se determinó conveniente incorporar un factor de sobre relación ensayos se pude la conveniencia de utilizar un factor de sobre relación, dado que a máxima carga la tensión del secundario tiende a disminuir. Para mantener la tensión dentro del rango admisible del bus de continua, se incrementó la relación a 1:45, equivalente a un factor de 1.7.

El devanado primario se compone de 3 + 3 espiras con punto medio, y el secundario consta de 135 espiras.

Relación de transformación y cálculo de espiras Para la elección de la sección del conductor se adoptaron densidades de corriente típicas de 2 a 5 A/mm², valores comunes en bobinados de transformadores. En el primario se seleccionó una densidad de 3 A/mm² y en el secundario de 5 A/mm², considerando la cantidad de espiras necesarias.

Suponiendo una forma de onda cuadrada con ciclo de trabajo del 45 %, la corriente RMS del primario resulta 13.8 A, lo que determina secciones de 4.6 mm² para el primario y 0.3 mm² para el secundario. Finalmente, se utilizaron conductores de 5 mm² en el primario y doble alambre de 0.4 mm de diámetro en el secundario, verificándose que la ocupación de la ventana del núcleo resultara adecuada.

Incluir una imagen del transformador (Sacar foto)

3.1.3. Diseño y simulación de circuito de conmutación

El circuito de conmutación del conversor debe manejar corrientes elevadas, por lo que la selección de los transistores de potencia y del circuito de excitación de compuerta es crítica. En la figura siguiente se muestra el diagrama circuital simplificado del convertidor.

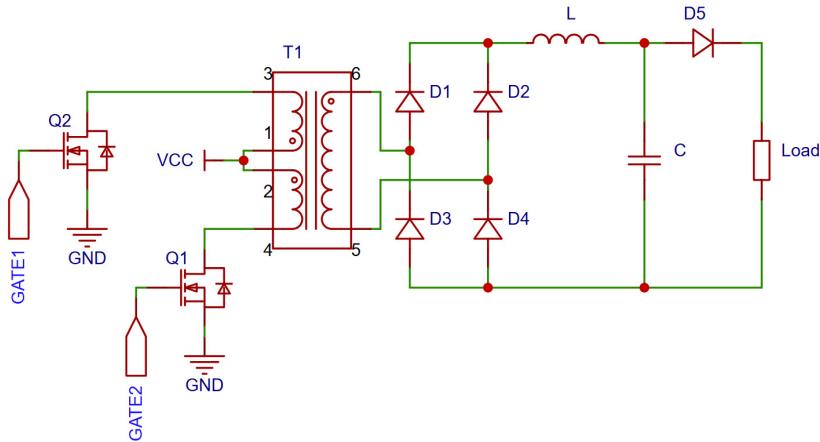


Figura 9: Diagrama simplificado del conversor push pull.

La topología utilizada corresponde a una fuente push-pull, la cual emplea dos transistores que conmutan de forma complementaria. A la salida se dispone un rectificador de onda completa con filtro LC que estabiliza la tensión de salida. Se incorpora además un diodo en serie para evitar el frenado regenerativo y proteger el capacitor principal frente a sobrecargas.

Con el fin de reducir la corriente en cada dispositivo, se implementó paralelización de transistores, lo que permite distribuir mejor la disipación térmica y disminuir la resistencia de conducción efectiva. Este método reduce las pérdidas y mejora la eficiencia global del sistema.

Hay comentario de que se usaron dos transistores?? Decir lo de los cables cortos y la disipacion termica

Selección de los transistores de conmutación La corriente máxima por rama alcanza aproximadamente 37A, valor adecuado para el uso de transistores MOSFET. Los dispositivos deben soportar una tensión drenaje-fuente superior a 24V y presentar una resistencia $R_{DS(on)}$ lo más baja posible para minimizar pérdidas. Dado que la frecuencia de operación es de 50kHz, se seleccionó el IRFB4110 de International Rectifier, cuyas características se muestran a continuación.

Características Clave del MOSFET IRFB4110	
Parámetro	Valor Típico / Máximo
Tipo de Transistor	N-Channel HEXFET
Tensión Máxima Drenaje-Fuente (V_{DSS})	100 V
Corriente Continua Máx. Drenaje (I_D @ 25°C)	120 A
Resistencia Drenaje-Fuente On ($R_{DS(on)}$ máx.)	3,7 mΩ
Disipación de Potencia Máx. (P_D @ 25°C)	370 W
Carga de Puerta Total (Q_g)	150 nC
Encapsulado	TO-220AB

Cuadro 7: Especificaciones técnicas principales del MOSFET de potencia IRFB4110.

De acuerdo con la curva de área de operación segura, el dispositivo trabaja dentro de condiciones seguras, considerando pulsos de $20\mu\text{s}$ y tensión de 12V, muy por debajo de sus límites máximos.

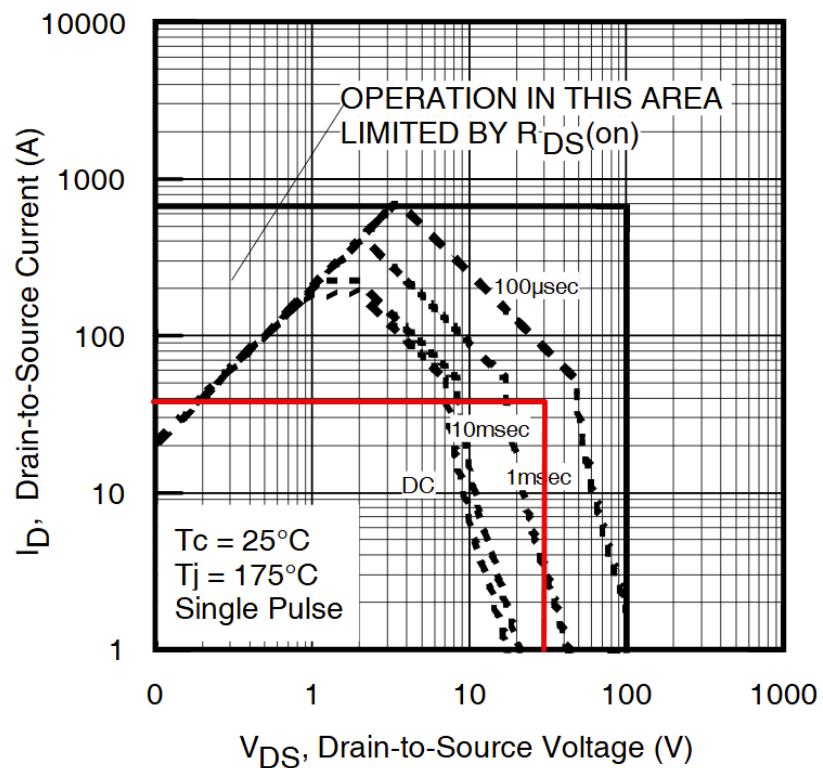


Figura 10: Área de operación segura del IRFB4110.

Simulación del circuito de conmutación Para anticipar y evaluar el diseño del circuito se utiliza la herramienta LTSpice para la simulación. Solo se busca analizar el comportamiento tanto del transformador como de los transistores de potencia y la etapa

de filtrado. Se excluye el circuito de control por la complejidad. En este se coloca el transformador con sus tres arrollamientos con un acoplamiento unitario además de los componentes complementarios.

Para asegurar un buen funcionamiento del conversor en las simulaciones se exigen ligeramente al circuito, se coloca una carga que consuma 400W, esto va a generar corrientes mas grandes sobre los transistores.

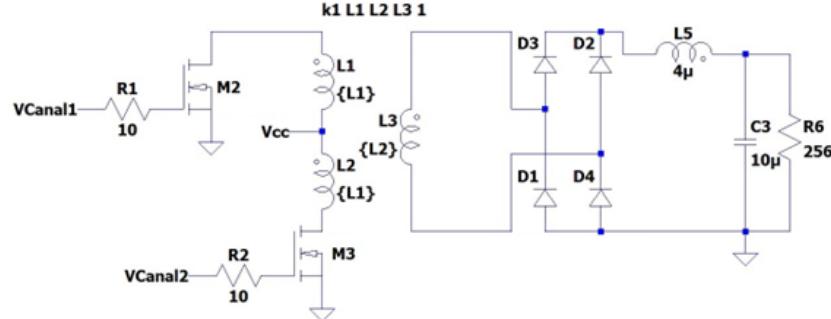


Figura 11: Esquema circuitual del conversor para simulación.

Se inyecta dos señales a las compuertas de los transistores de 0V a 12V con un ciclo de actividad de 45 % y una frecuencia de 50kHz.

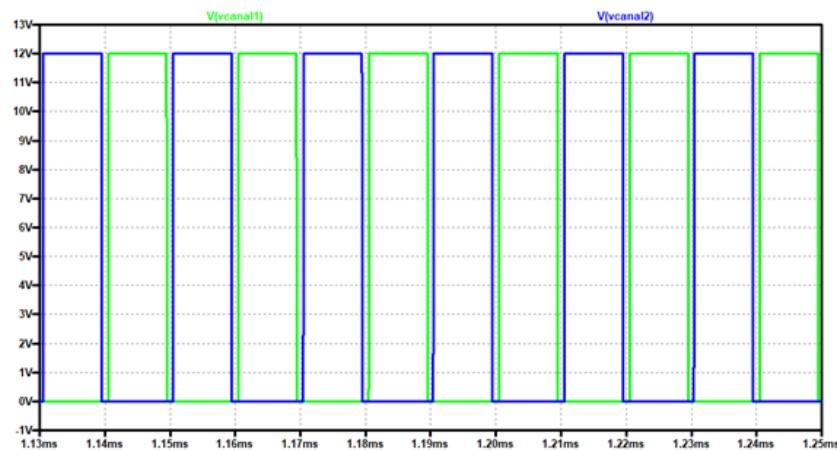


Figura 12: Simulación de las tensiones de compuerta a fuente de ambos transistores.

Por un lado, tenemos la tensión entre drenaje y fuente, la cual desciende a 0V cuando el transistor esta conduciendo y a 24V, el doble de la tensión de fuente, cuando deja de conducir. Lo esperado en una topología push-pull. Por otro lado, mostramos como arranca el sistema.

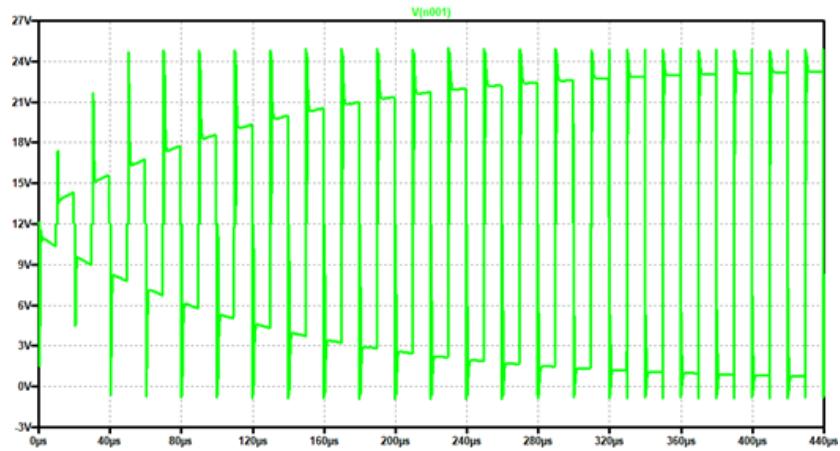


Figura 13: Simulacion de tension entre drain y source de un transistor de entrada.

A continuación, se gráficla la corriente de drenaje de uno de los transistores de entrada. Se nota una gran corriente de entrada al inicio. Esto se debe a la carga inicial del capacitor además de encontrarse el circuito bajo carga lo cual no puede ocurrir en nuestro sistema. Esta corriente de entrada es demasiado alta incluso para la carga del capacitor, por ello se implementa el circuito de arranque suave sobre el sistema de control.

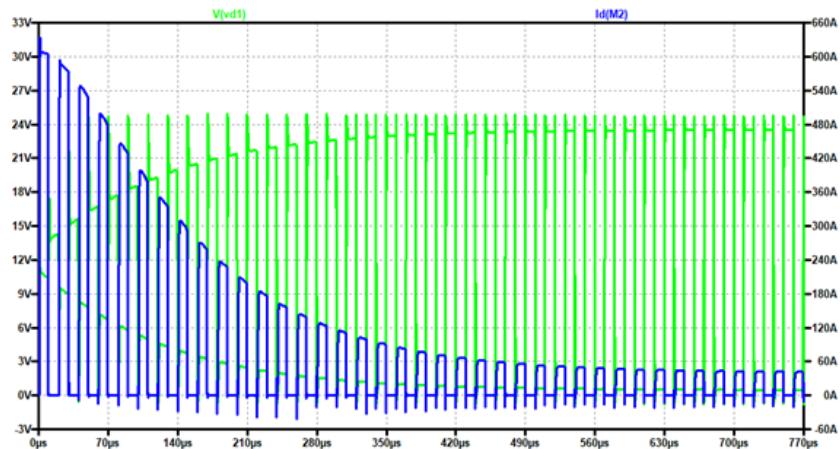


Figura 14: Simulación de tensión entre drenaje y fuente en trazo verde y corriente de drenaje en trazo azul.

En el transitorio se nota una corriente cuadrada con un ciclo de trabajo de 45 % con una corriente pico de 40A.

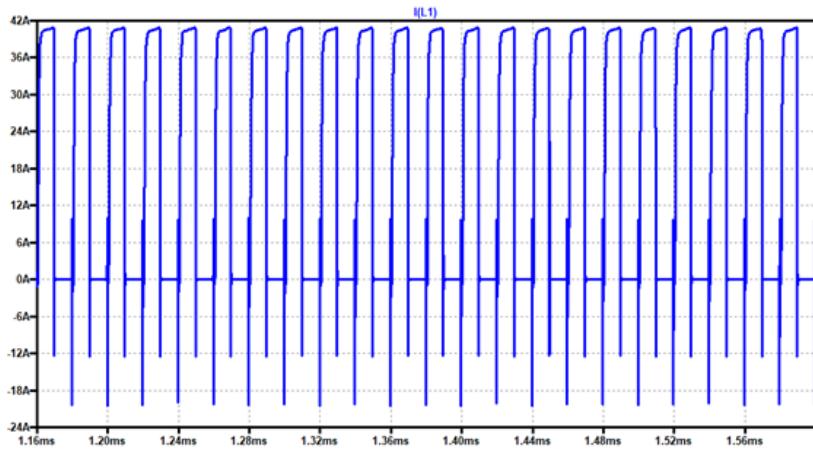


Figura 15: Simulación de corriente de drenaje en el permanente.

Por otro lado, tenemos la tensión y la corriente sobre la carga. En donde se nota la carga del capacitor.

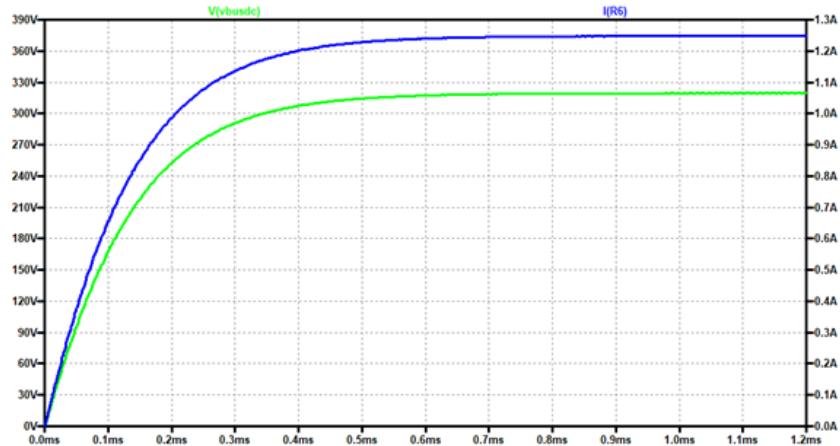


Figura 16: Simulación de tensión sobre la carga en trazo verde y la corriente en la carga en trazo azul.

También se muestra el ripple en el bus DC en régimen permanente menor a 1V, esto cambia mucho con nuestro sistema de control.

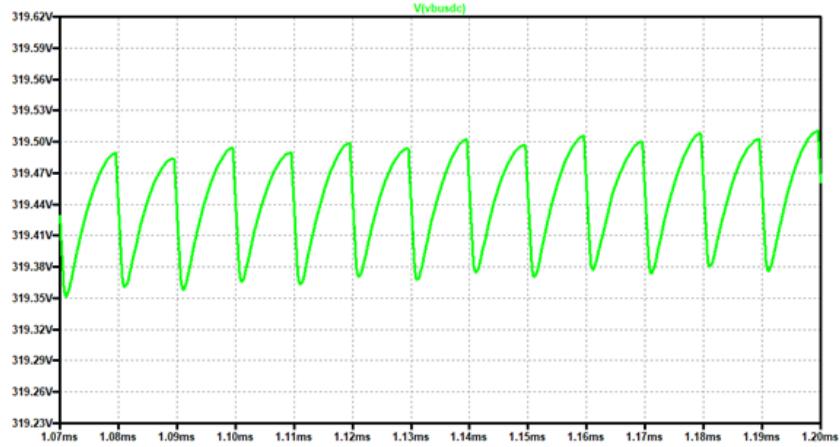


Figura 17: Simulación de tensión en la salida en régimen permanente.

Diseño del controlador de los transistores de conmutación Para lograr commutaciones rápidas y minimizar pérdidas por transición, se diseñó un circuito totem-pole driver encargado de excitar las compuertas de los MOSFETs. Dado que la compuerta se comporta como una carga capacitiva, es necesario conmutarla rápidamente entre 0V y 12V.

El circuito totem-pole proporciona una respuesta veloz con bajo consumo. Se estimó una corriente de colector de aproximadamente 1,2A, calculada como:

$$I_c = \frac{V_{CC}}{R_g} \cong 1,2A$$

Para su implementación se utilizaron transistores SS8050 (NPN) y SS8550 (PNP), ambos con una corriente máxima admisible de 1,5A.

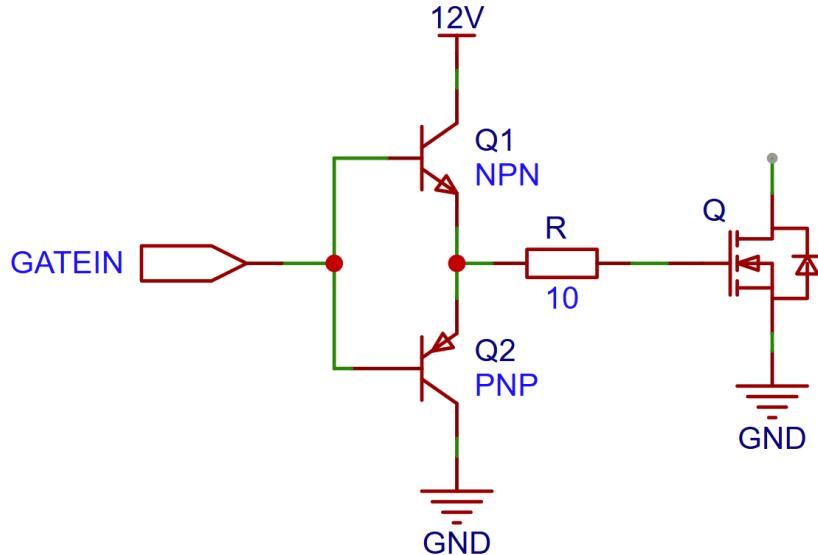


Figura 18: Esquema de controlador totem-pole.

Aca falta la simulacion de los tiempos

3.1.4. Diseño de circuito de control

Para el control del convertidor se empleó el TL494, un circuito integrado ampliamente utilizado en fuentes commutadas por su robustez y versatilidad. Este dispositivo integra un oscilador, amplificadores de error, comparadores y salidas PWM, permitiendo una regulación precisa de la tensión de salida.

El circuito fue configurado de modo que, al detectar variaciones en la tensión de salida respecto al valor de referencia, ajusta el ciclo de trabajo de los transistores de potencia para mantener estable la salida ante cambios en carga o en tensión de entrada. La frecuencia de commutación se fijó en 50kHz , valor que representa un compromiso adecuado entre rendimiento y pérdidas. Para ello se emplearon un capacitor de $2,2\text{nF}$ y un resistor de $10\text{k}\Omega$, según las ecuaciones del fabricante.

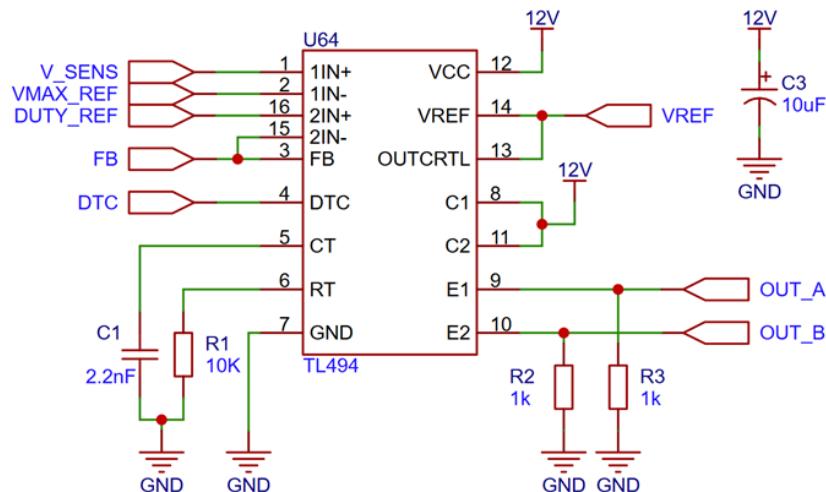


Figura 19: Esquema de circuito de control del conversor basado en el TL494.

Se incorporó además un potenciómetro de ajuste fino en el lazo de realimentación para compensar posibles dispersiones entre componentes y fijar con precisión la tensión del bus de continua. Además, se añadió un circuito de arranque suave (soft-start) que permiten limitar la corriente de irrupción inicial y proteger los componentes durante el encendido.

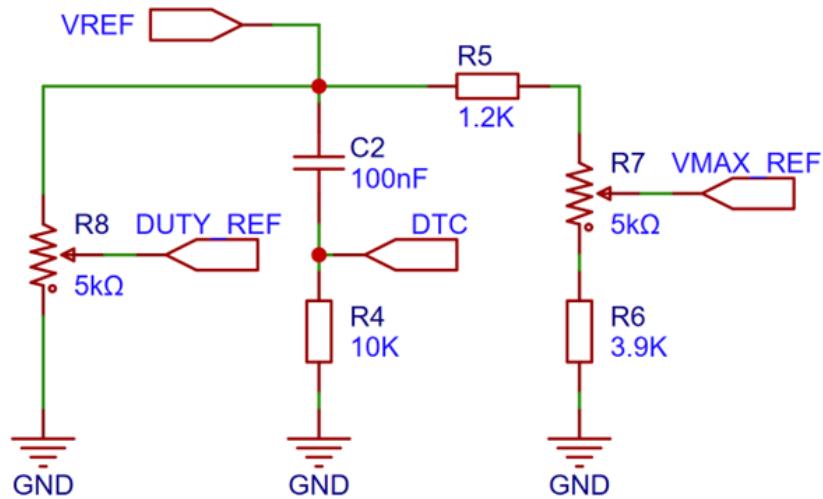


Figura 20: Esquema de circuitos complementarios para ajuste y arranque suave.

Círculo de medición de tensión El conversor es completamente aislado galvánicamente, lo que mejora la seguridad y facilita las pruebas del sistema. Para realizar las mediciones de tensión y corriente de forma aislada, se implementó un optoacoplador PC817 en conjunto con un compensador TL431, los cuales atenúan las altas frecuencias no deseadas, garantizan una realimentación estable del bus DC y protección contra transitorios.

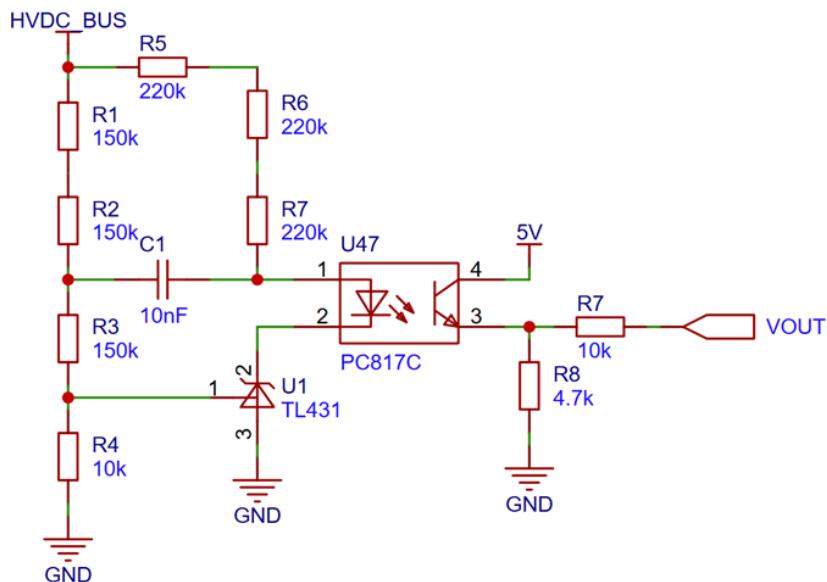


Figura 21: Esquemático de circuito de medición de tensión aislado usando un PC817 y TL431.

Círculo de medición de corriente Explicar el ACS712

3.1.5. Dificultades alcanzadas

En esta sección se pretende detallar las complicaciones alcanzadas y la resolución de estas, siendo el conversor el componente de potencia mas complejo para diseñar.

3.2. Inversor

3.2.1. Introducción

3.3. Inversor

3.4. HMI

3.4.1. Fuente de alimentación

El circuito aislado constará del regulador B1205S-2WR2, con una tensión de entrada de 10.8 a 13.2Vdc y una salida de 5Vdc, lo que nos permitirá completar el esquema con un regulador lineal de 3.3Vdc tradicional sin inconvenientes. Optaremos por una circuitería como la de la figura 22.

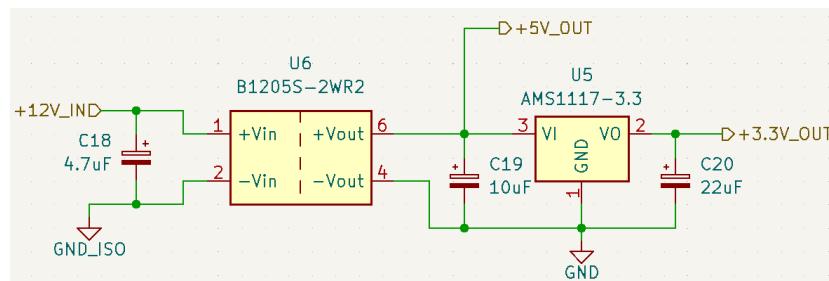


Figura 22: Diagrama de la fuente de alimentación de la etapa de control.

Si sumamos los consumos de corriente pesimistas y aproximados de los componentes más importantes obtenemos:

Componente	Función	Consumo [mA]	Cantidad	Total [mA]
STM32	Microcontrolador variador	150	1	150
ESP32	Microcontrolador HMI	500	1	500
MCP23017	Expansor de GPIO	1	1	1
SH1106	Controlador de display y display OLED	120	1	120
Buzzer	Indicador de pulsada panel frontal	30	1	30
Leds	Indicadores testigo	5	5	25
Total				826

Cuadro 8: Tabla de consumos

Si sumamos un margen de seguridad del 20 % nos da un consumo total de 991mA, superando lo 800mA que un regulador lineal SMD como el AMS1117 podría llegar a entregar sin ponerlo en riesgo. Dada esta condición, se optó por colocar dos fuentes

gemelas. Una de ellas alimentará el microcontrolador que administra la señal de los transistores de salida junto con sus led testigos, la otra abastecerá al microcontrolador del HMI, sus periféricos y leds testigos:

Componente	Función	Consumo [mA]	Cantidad	Total [mA]
STM32	Microcontrolador variador	150	1	150
Leds	Indicadores testigo	3	5	15
		Total		165

Cuadro 9: Tabla de consumos

Componente	Función	Consumo [mA]	Cantidad	Total [mA]
ESP32	Microcontrolador HMI	500	1	500
MCP23017	Expansor de GPIO	1	1	1
SH1106	Controlador de display y display OLED	120	1	120
Buzzer	Indicador de pulsada panel frontal	30	1	30
Leds	Indicadores testigo	2	5	10
		Total		661

Cuadro 10: Tabla de consumos

De esta manera logramos, adicionando ese mismo margen del 20 % 198mA y 793mA respectivamente, cumpliendo con la limitación antes mencionada. Así llegamos a un diseño de PCB como el de la siguiente figura 23.

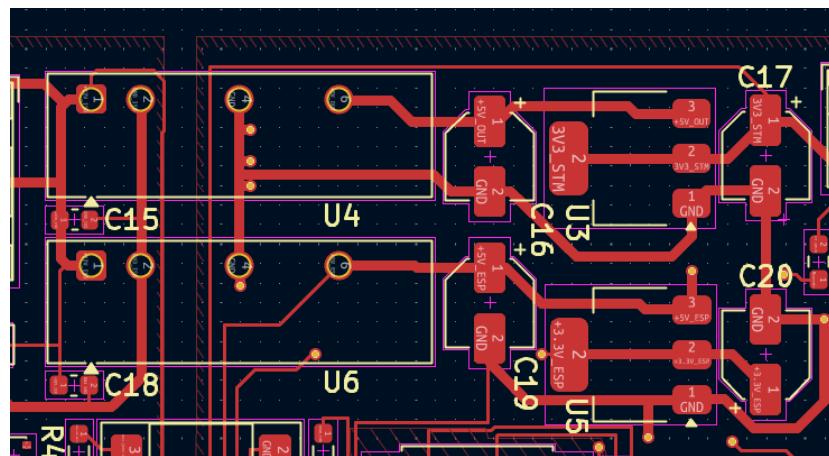


Figura 23: Diseño PCB de la fuente de alimentación.

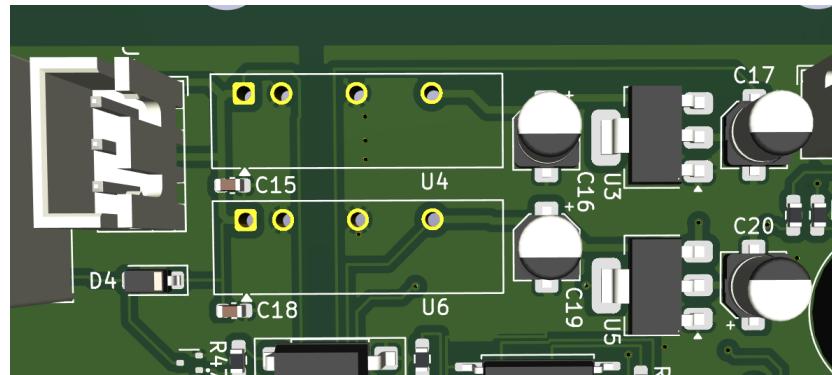


Figura 24: Diseño 3D de la fuente de alimentación.

3.4.2. Estructura del código

Para el desarrollo del código del HMI se basó en freeRTOS sobre el framework del ESP32 de Espressif. Se hizo un desmembramiento de las distintas funcionalidades hasta llegar a una estructura atómica de tareas, cada una con un periférico y función específica que se comunica a través de diferentes queues y semáforos. La figura 25 muestra las conexiones entre cada tarea y bloque funcional.

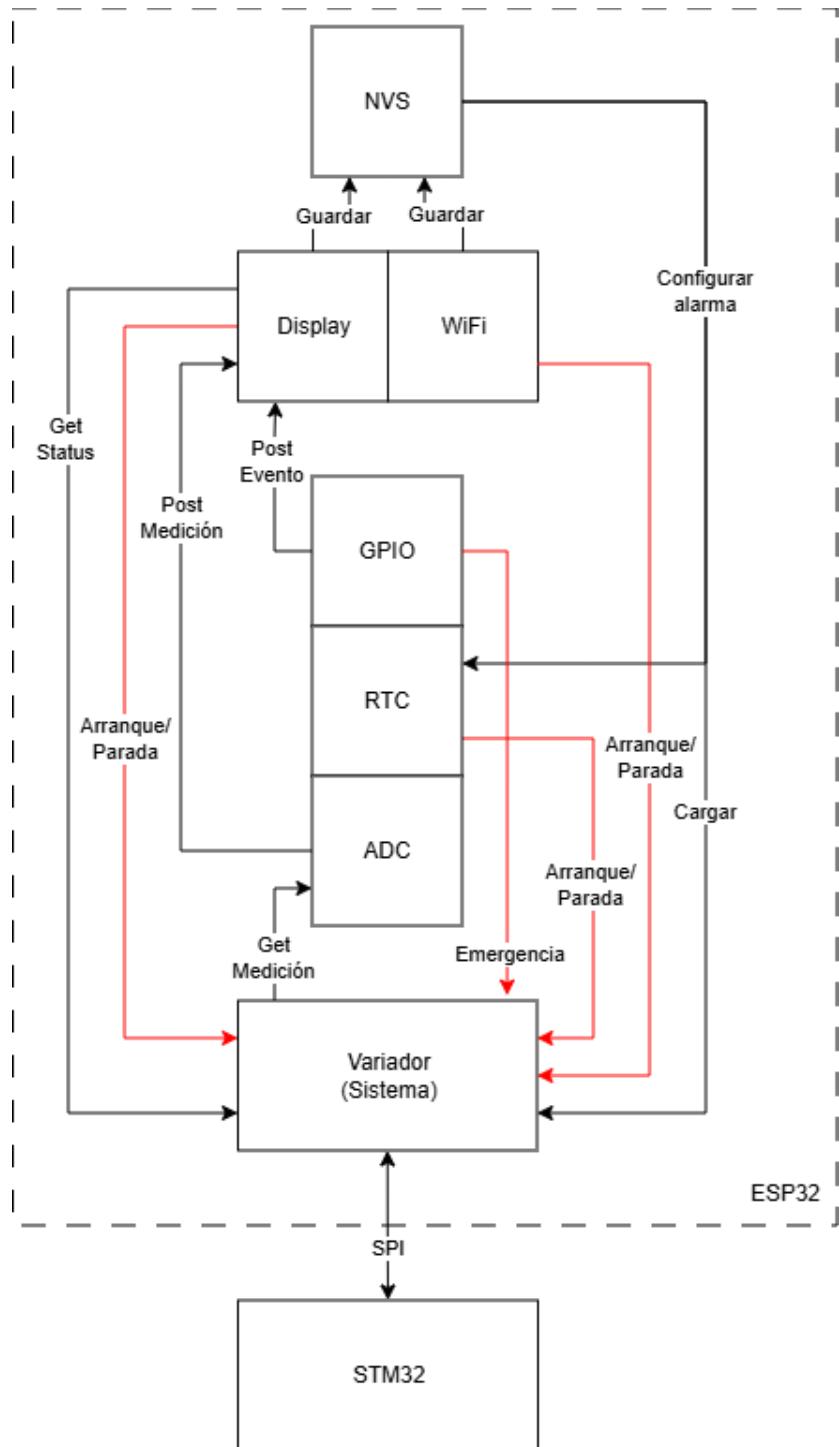


Figura 25: Esquema de comunicación entre módulos de código.

3.4.3. Display

El diseño de PCB del display no reviste demasiada desarrollo, basta con mencionar que se conectan solamente los pines SDA, SCL y alimentación tal como muestra la figura 26 y figura 27 debido a la utilización del módulo comercial del SH1106.

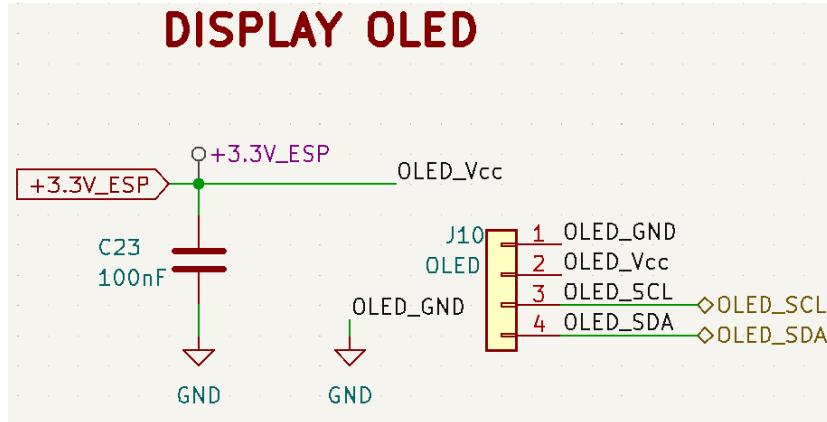
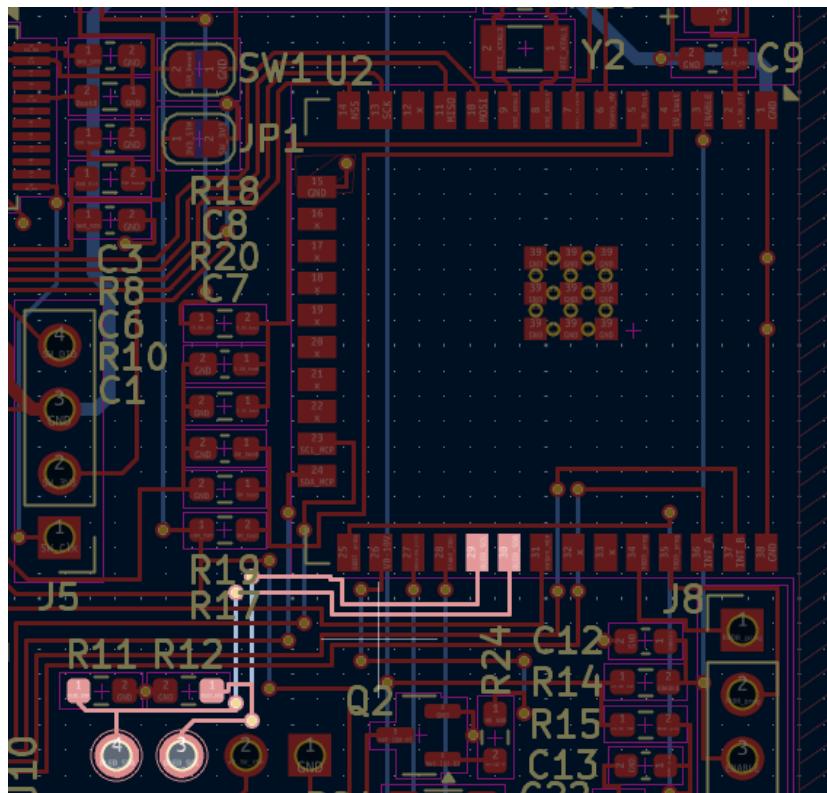


Figura 26: Conexionado de display en PCB.



Desarrollo del software

Para el control del display se trabajó con una tarea específica llamada *task_display*. Desde allí se inicializa el display y el puerto I^2C ; se reciben comandos desde el panel frontal o señales desde el control del sistema de variados de frecuencia a través de colas de comandos para ingresar al menú, navegarlo, editar variables guardarlas en memoria no volátil, arrancar y frenar el motor. El menú tendrá un mapa de navegación como se muestra en la figura 28.

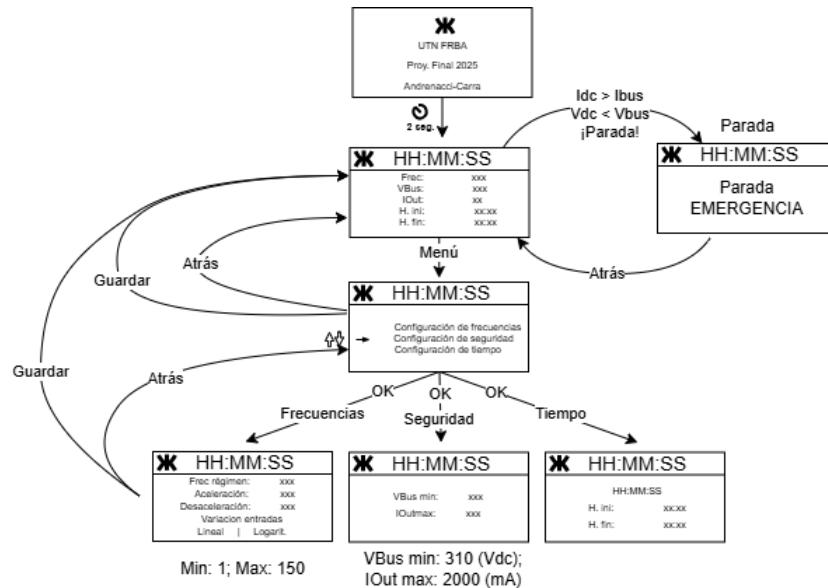


Figura 28: Mapa de navegación del display.

Se dispondrá de una pantalla splash que avanzará por tiempo a la principal que nos mostrará la frecuencia actual de la salida de potencia, la corriente y tensión del bus de continua, la hora de inicio y fin de funcionamiento de motor y la hora del sistema. Entrando en los menús pueden editarse las variables de frecuencia, temporales y de seguridad:

- Frecuencia

- Frecuencia de operación

- Es la frecuencia a la cual funcionará el motor cuando llegue a régimen si no hay ninguna entrada de control de velocidad activa.
 - Mínimo 1Hz; Máximo 150Hz.

- Aceleración

- Es la variación de frecuencia en $\frac{Hz}{s}$ que el motor incrementará hasta llegar a régimen.
 - Mínimo 1 $\frac{Hz}{s}$; Máximo 50 $\frac{Hz}{s}$.

- Desaceleración

- Es la variación de frecuencia en $\frac{Hz}{s}$ que el motor decrementará hasta llegar a régimen o hasta frenar.
- Mínimo $1\frac{Hz}{s}$; Máximo $50\frac{Hz}{s}$.
- Variación de lineal o cuadrática de las entradas de control
 - Es la variación de frecuencia en Hz que las entradas de control de velocidad tendrán entre ellas con $0Hz$ como valor inicial y la Frencuencia de operación como valor final.
 - Puede ser lineal o cuadrática.
- Seguridad
 - Tensión de bus
 - Es la mínima tensión en el bus de contínuo en V que podrá admitirse sin entrar en estado de emergencia.
 - Mínimo $250Hz$; Máximo $360Hz$.
 - Corriente de bus
 - Es la máxima corriente que podrá circular por el bus de contínuo en mA sin entrar en estado de emergencia.
 - Mínimo $500mA$; Máximo $2000mA$.
- Tiempo
 - Hora
 - Es la hora del sistema. Se imprime en la parte superior del display.
 - Inicio
 - Es la hora a la que iniciará a funcionar el motor.
 - Se comparra contra la hora de sistema.
 - Fin
 - Es la hora a la que frenará el motor.
 - Se comparra contra la hora de sistema.

3.4.4. Configuración Wi-Fi

El ESP32 genera una red Wi-Fi como access point (AP) que, conectándose a ella, se accede a un formulario WEB que permitirá configurar los mismos parámetros descriptos en la sección anterior. Además se podrá encender y apagar el motor desde allí con los parámetros ya guardados.

Aún hay mejoras en la experiencia de usuario que se deben realizar desde la interfaz web: Menajes al usuario de validación, redireccionamientos y lectura de datos cargados. Estos cambios deben realizarse desde el código HTML de cada página que se muestra en pantalla, con el agregado de scripts de javascript.

3.4.5. Memoria no volatil

Para el almacenamiento de las variables configuradas por el usuario y mantenerlas cuando el sistema se desenergiza, se optó por utilizar la memoria no volatil del ESP32. Esto nos ahorra la necesidad de disponer de un circuito adicional de memoria EEPROM externa. Todos los parámetros arriba mencionados se salvarán utilizando un sector llamado *storage* y las siguientes etiquetas para la lectura y escritura:

- freq_freq
- freq_acce
- freq_desa
- freq_input
- vbus_min
- ibus_max
- hour_ini
- min_ini
- hour_fin
- min_fin

Cada vez que el sistema inicia, hace una lectura de todas las variables y las carga en la memoria RAM; luego, en cada edición de parámetros, captura todos los datos editables, los asigna en la memoria RAM del sistema para que entren en vigencia y luego los guarda nuevamente en la memoria no volátil.

3.4.6. Comunicación SPI

Debido a que la exigencia de tiempos del variador de frecuencia es muy alta, no fue posible utilizar un único microcontrolador para el sistema, lo que obligó a disponer de un segundo. El ESP32 se encargará de la operación del HMI: Control de display, lectura de entradas digitales, control de salidas digitales y analógicas y protecciones de seguridad, además se aprovechó la capacidad de este microcontrolador para agregar la funcionalidad de configuración y comando Wi-Fi; mientras que el STM32 solo se hará cargo del control del variador de frecuencia.

Una vez que los cambios son realizados en el HMI, estos deben ser enviados al sistema de control del variador de frecuencia. Para ello se utiliza una comunicación SPI entre ambos microcontroladores. El ESP32 actúa como maestro y el STM32 como esclavo.

Si bien se decidió que el motor pueda estar girando mientras se hacen ediciones de parámetros, estos no impactarán en el variador de frecuencia hasta que el motor se detenga y vuelva a arrancar nuevamente. La máquina de estados del ESP32, es heredada del STM32 ya que se le tuvo que hacer algunos mínimos cambios con motivos funcionales. La misma se encuentra [29](#).

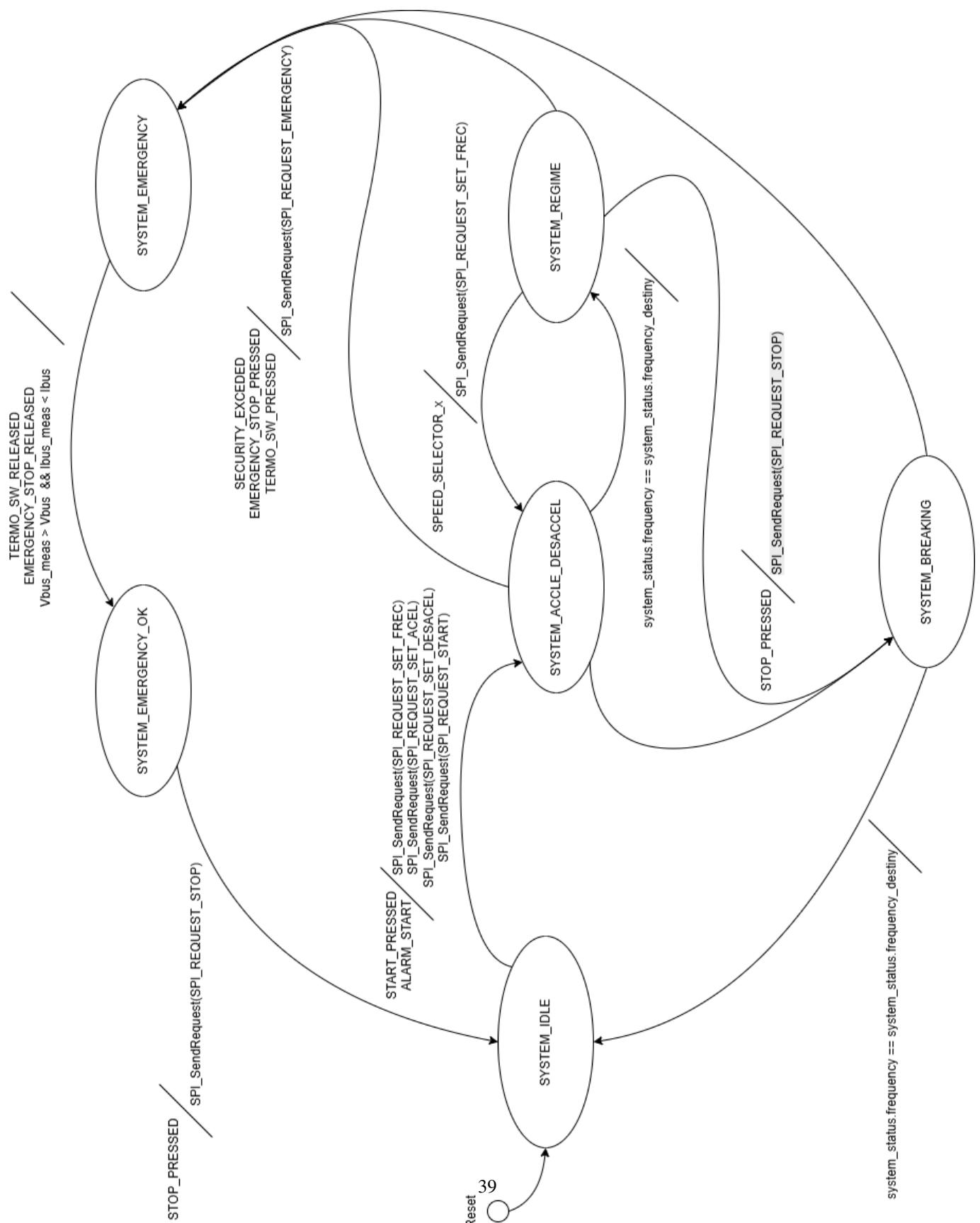


Figura 29: Máquina de estados del HMI.

La diferencia de esta máquina de estados con la del STM32 es la existencia del estado *SYSTEM_EMERGENCY_OK* como intermediario entre *SYSTEM_EMERGENCY* y *SYSTEM_IDLE* para asegurar que no se envía el comando de parada para volver a habilitar el arranque del motor hasta que el sistema tenga todas las condiciones para salir de estado de emergencia

Para no entorpecer la operación del variador, cada vez que el motor está cambiando de velocidad, la HMI no hace una consulta sistemática de la frecuencia a la que está operando, sino que crea una tarea paralela que hace la cuenta una vez por segundo incrementando o decrementando la frecuencia de operación en la aceleración o desaceleración configurada. Esto ocasiona un ligero desacoplamiento entre el valor de frecuencia que muestra el display y la real, pero es un compromiso que se eligió tener para no afectar la operación del variador.

Todos estos estados y configuraciones que se cargan sobre el STM32, esclavo, se logran con una comunicación SPI donde el ESP32 es configurado como maestro. Cada comunicación se realiza enviando un comando. Luego de una demora, el maestro le consulta al esclavo la respuesta a la operación enviada inicialmente. La estructura de los mensajes es como muestra la siguiente figura 30.

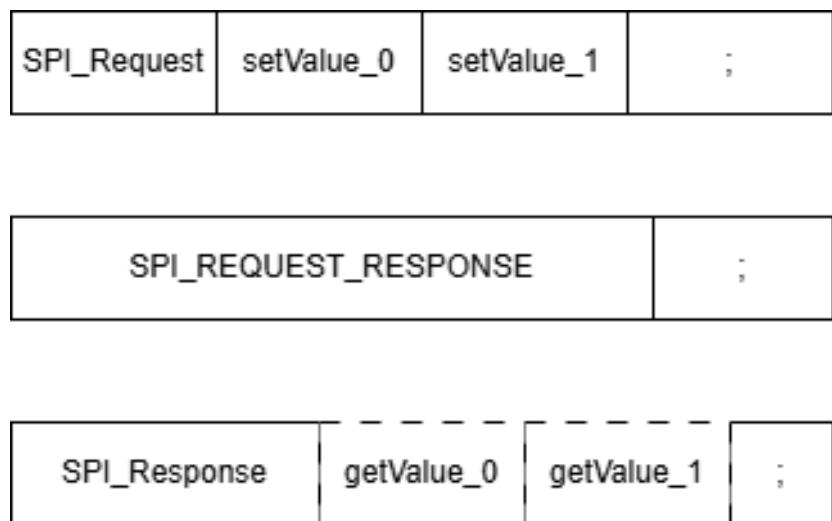


Figura 30: Estructura de mensajes SPI entre ESP32 y STM32.

En cada transacción el maestro envía el comando, seguido de dos bytes de datos. Cuando el comando no lo requiere, completa esos espacios con ceros. Luego de 400ms, el maestro envía nuevamente un comando, esta vez de lectura de la respuesta, esperando recibir algún estado del motor o un error. Cuando el maestro le pide un dato como la velocidad, dirección, aceleración o desaceleración, el proceso es idéntico con el agregado que el esclavo le responde con el valor solicitado, caso contrario no introduce los dos bytes de datos.

3.4.7. GPIO - MCP23017

Descripción general

El MCP23017 es un expander de pines de propósito general (GPIO) que se comunica con el microcontrolador a través del bus I2C. Proporciona 16 pines de entrada/salida adicionales que pueden ser configurados individualmente como entradas o salidas digitales. En este proyecto, el MCP23017 se utiliza para gestionar las entradas y salidas digitales del HMI, permitiendo la conexión de botones, indicadores LED y otros dispositivos periféricos.

En esta ocasión, se separó las funcionalidades en dos puertos, dejando al puerto A para varias entradas y salidas aisladas y no aisladas y el puerto B únicamente para una matriz de pulsadores 4x2, como se detallará más adelante y como se grafica en la figura 31.

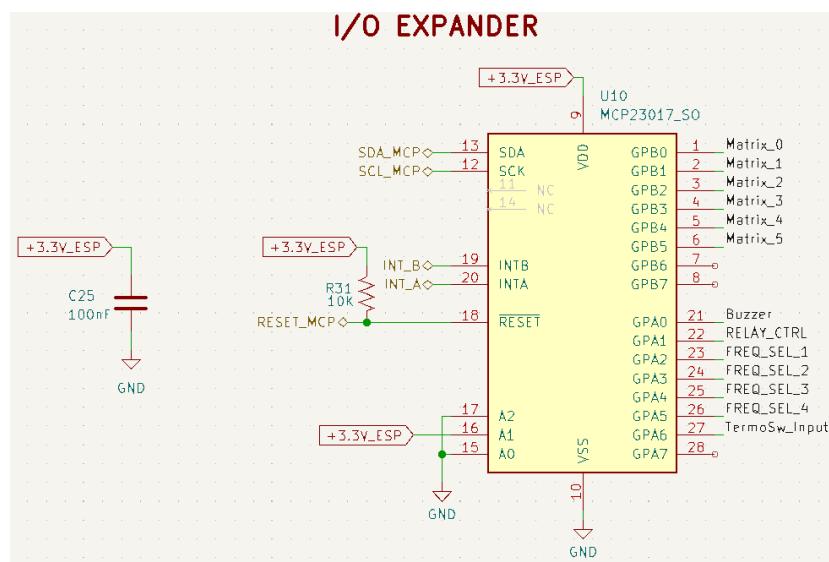


Figura 31: Esquema de la matriz de pulsadores.

Se decidió configurar el expander con un mapa de memoria secuencial, permitiendo acceder a cada registro del puerto A o B de manera consecutiva. Esto facilitó enormemente el desarrollo de las funciones de lectura y escritura de los registros. Además se utilizó las pines INTA e INTB en forma separada, para distinguir claramente cuando la interrupción se genera por una acción sobre el panel frontal o cuando proviene de una entrada aislada; esto ocurrirá con un estado alto de estos pines.

Con respecto a las salidas, por disposición del diseño de PCB, se configuraron como salidas activas, permitiendo colocar un estado alto o bajo según se requiera. En el caso de las entradas, se configuraron con resistencias de pull-up internas en el caso de la matriz de pulsadores, evitando la necesidad de colocar resistencias externas en el diseño; para las entradas aisladas, por cuestiones de saturación o no del optoacoplador,

se utilizaron resistencias externas de pull-up y pull-down según el caso.

Relay

Se dispuso una salida a relay para la externalización de un estado de emergencia. Cada vez que ocurre un consumo excesivo de corriente, una baja tensión en el bus de continua, una señal externa de emergencia o una temperatura elevada en el circuito de potencia, se activa esta salida. Esta salida está controlada por el pin GPA1 del MCP23017, como se observa en la figura 31.

Se decidió utilizar un optoacoplador para que el consumo de corriente que genera la bobina del relay, quede suministrada por la funete externa de la HMI, sin cargar las funetes de tensión descriptas en la primera parte de esta sección. Con la utilización del PC817, se diseñó el circuito de la figura 32, inicialmente sin el transistor Q3, BC847. Al momento de realizar los cálculos teóricos, se descubrió que el consumo de corriente que la bobina podría demandar, era superior a la que el optoacoplador podría demandar, es por eso que se utilizó una configuración Darlington final.

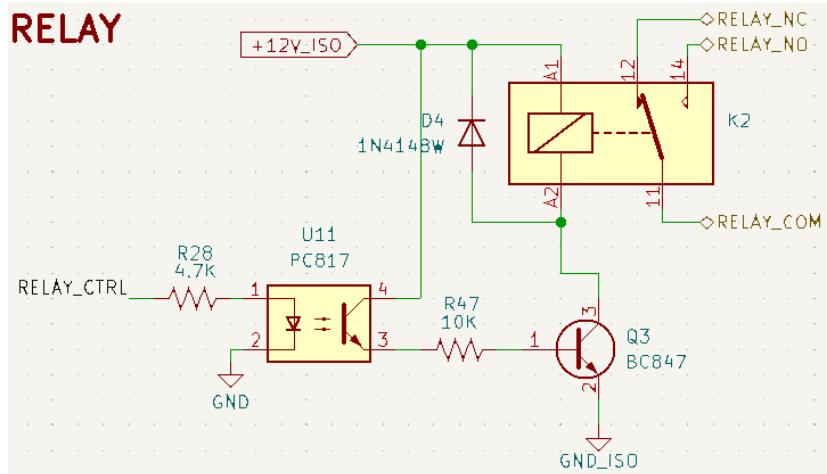


Figura 32: Esquema de la matriz de pulsadores.

Finalmente, la disposición del PCB, queda como se muestra en la figura 33 y figura 34.

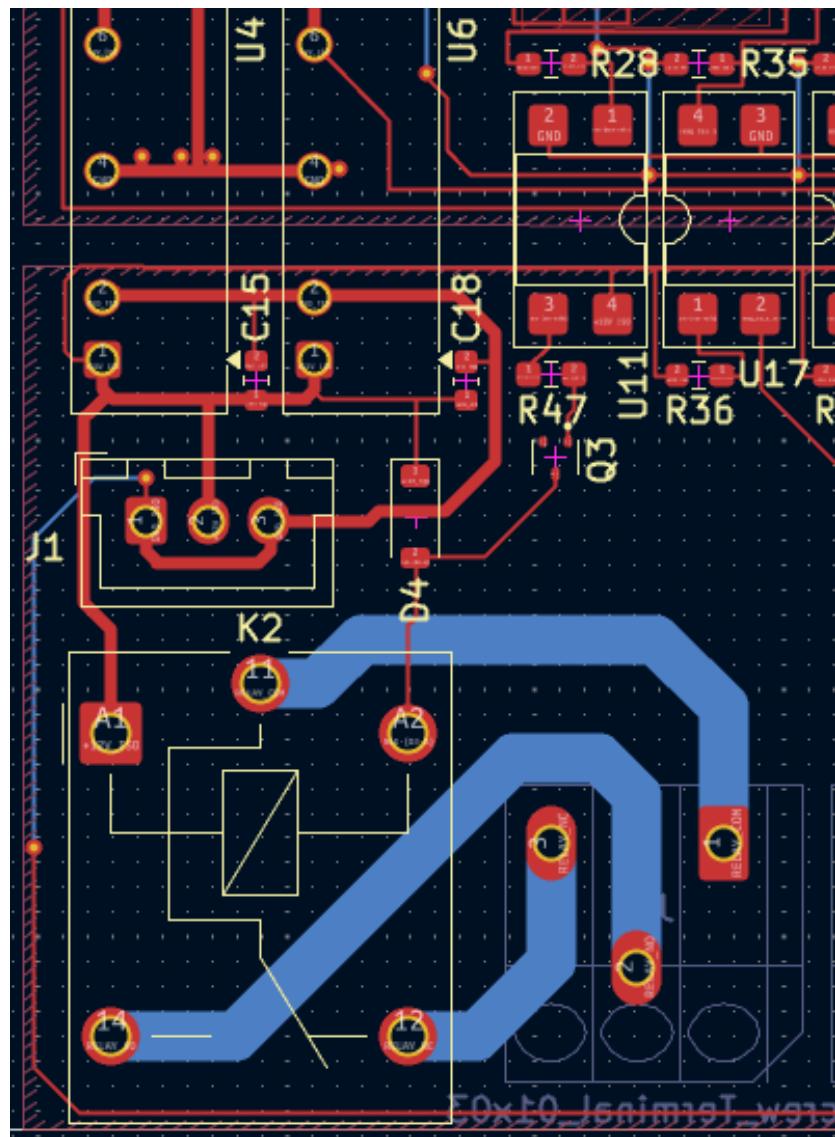


Figura 33: Diseño del control del relay 2D.

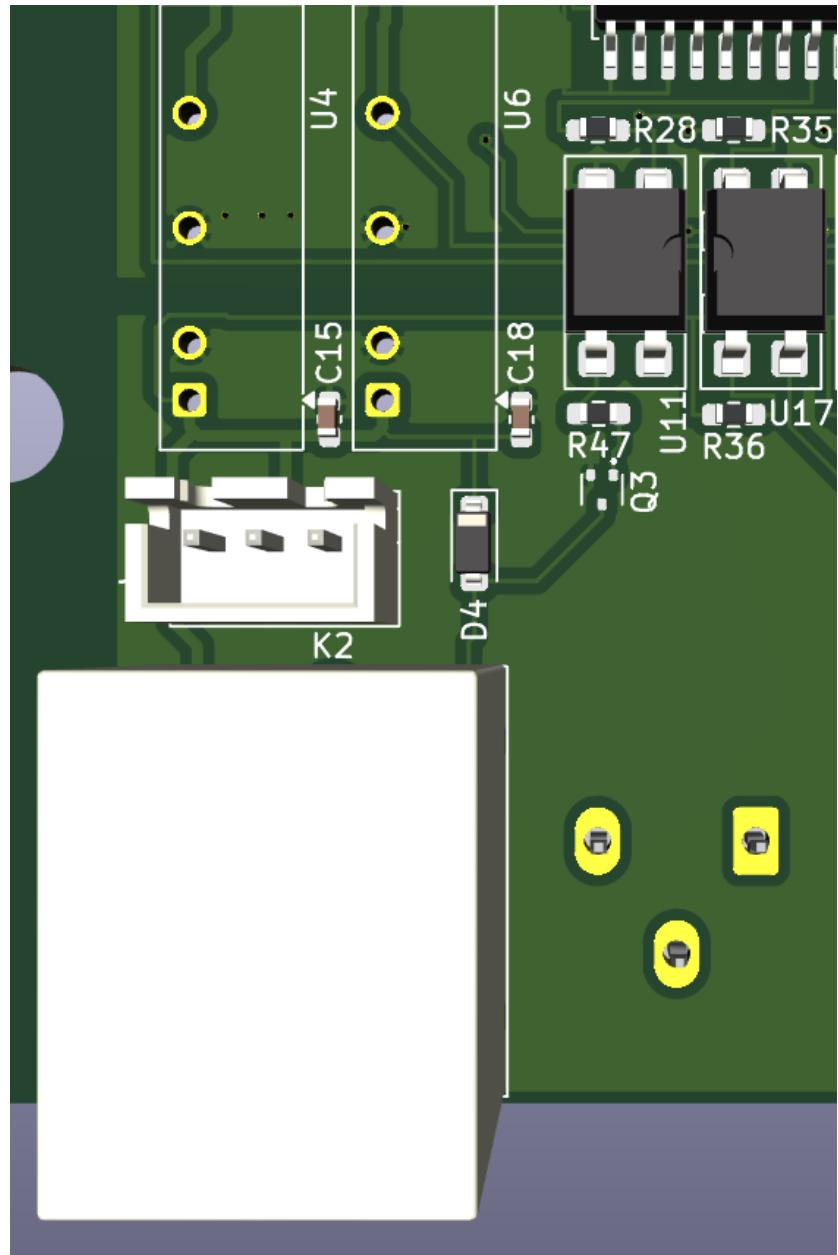


Figura 34: Diseño del control del relay 3D.

Además, se puede observar que la bornera de salida queda montada sobre la cara opuesta ya que esto permitirá una mejor disposición en el gabinete final, evitando la interferencia del relay contra el frente de gabinete, sin tener que extender demasiado el PCB. Esto se ve claramente en el render de la figura 35.

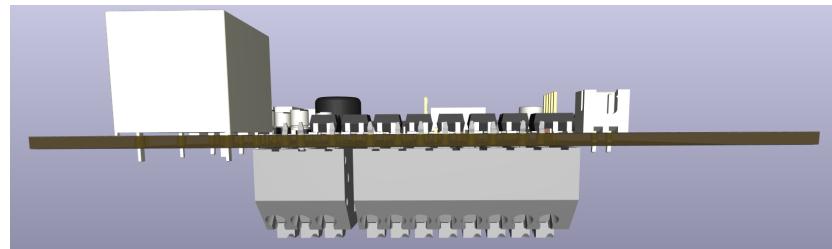


Figura 35: Disposición de las borneras con respecto al resto del PCB.

Buzzer

El buzzer(Jiangsu Wauwha Electronics, 2022) será una herramienta que, en caso de haber tenido una pulsada en el panel frontal, se envía un evento a una tarea llamada *MCP23017_buzzer_control* para que el buzzer suene y el usuario entienda que su pulsada fue registrada.

El diseño es sencillo, como se observa en la figura 36, donde el pin GPA0 del MCP23017 controla un transistor BC847 que activa el buzzer piezoeléctrico.

INDICADORES ESP

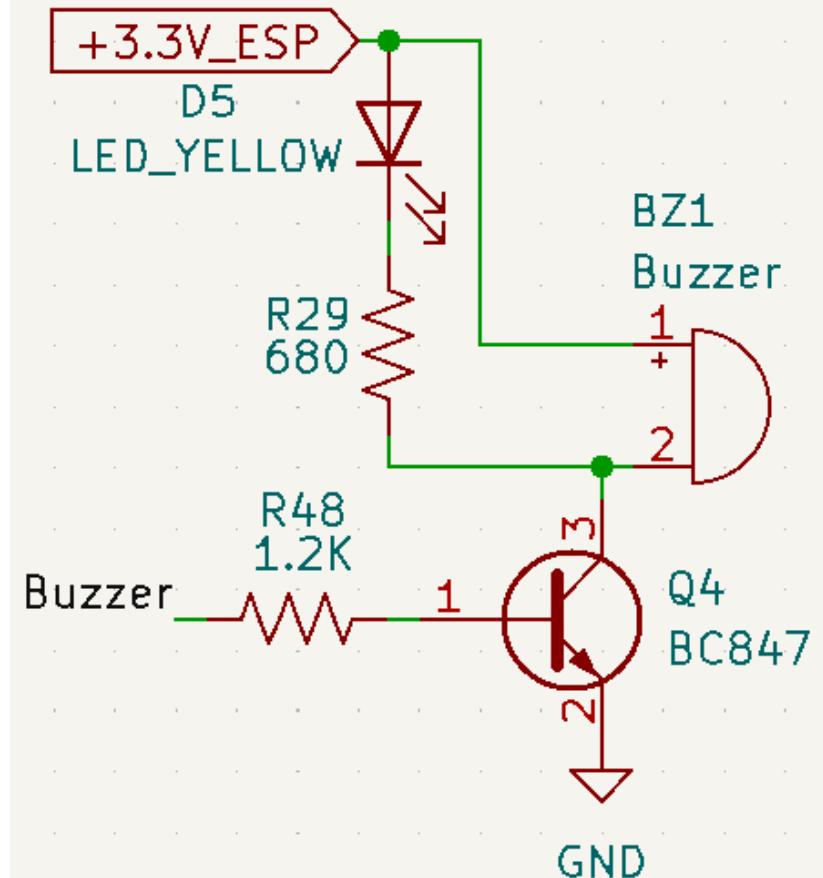


Figura 36: Diseño del controlador del buzzer.

Entradas y salidas aisladas

Se disponen entradas aisladas para el arranque, parada, parada de emergencia, cambio de velocidades del motor y termoswitch interno con el objetivo de brindarle al usuario la posibilidad de conectar un controlador o sensorización externo que pueda interactuar con el variador de frecuencia. Además se coloca una salida analógica de 0-10V que representará la frecuencia de operación, donde 0V será 0Hz y 10V será 150Hz.

Cada una de estas entradas y salidas son aisladas con un optoacoplador para evitar que ruidos o picos de tensión puedan dañar los componentes

internos del HMI. Así tendremos un circuito para los controlores de motor como los de la figura 37, un circuito para la salida analógica como figura 38 y un circuito para la entrada del termoswitch como figura 39.

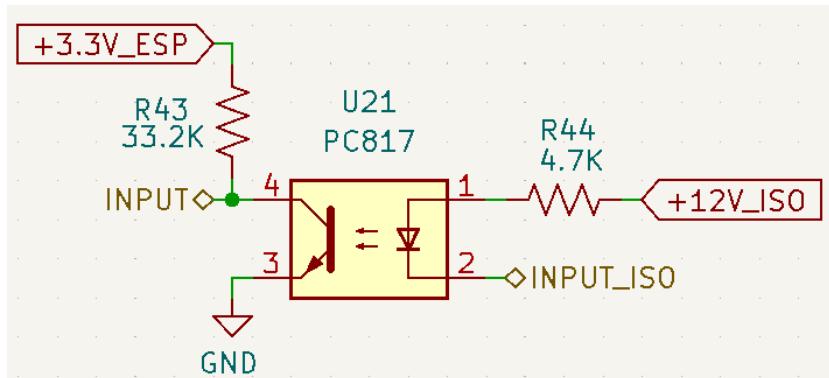


Figura 37: Diseño del controlador de entradas aisladas.

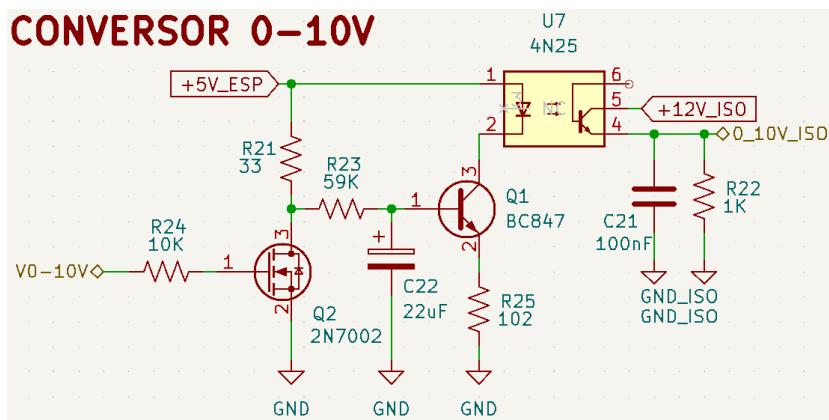


Figura 38: Diseño del controlador de salida analógica aislada.

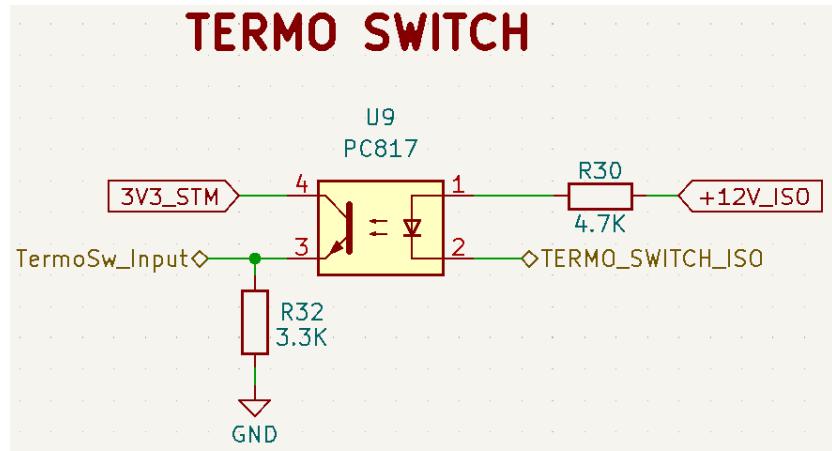


Figura 39: Diseño del controlador de entrada del termoswitch aislada.

Finalmente, la disposición del PCB, queda como se muestra en la figura 40 y figura 41 donde se pueden observar claramente la línea de optoacopladores y los dos planos de tensión aislados entre si.

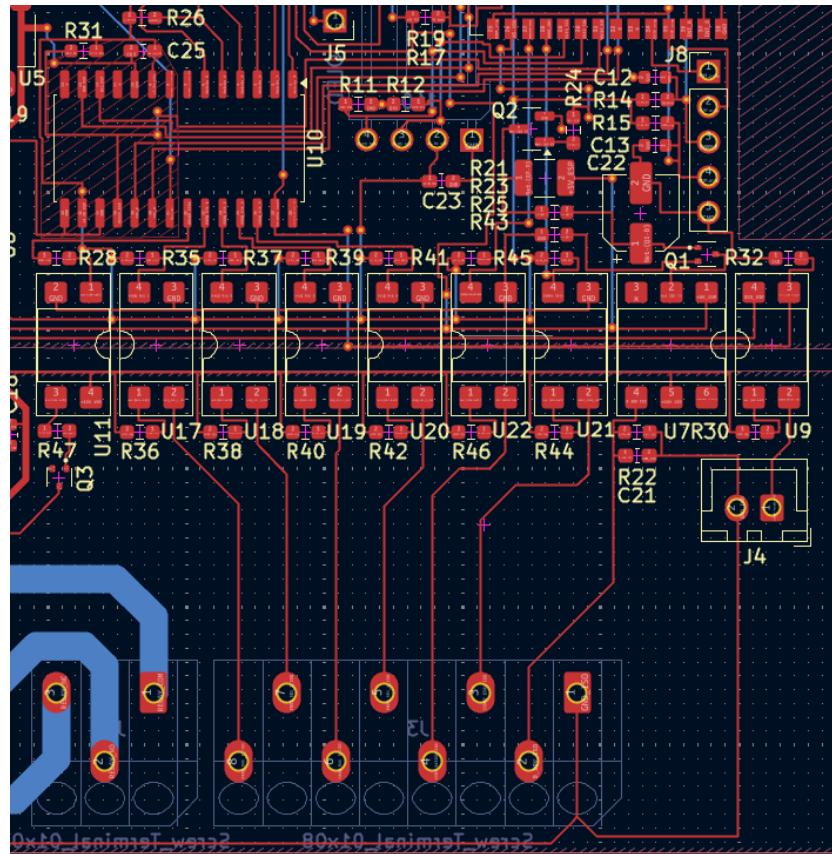


Figura 40: Diseño del controlador de entradas y salidas aisladas PCB.

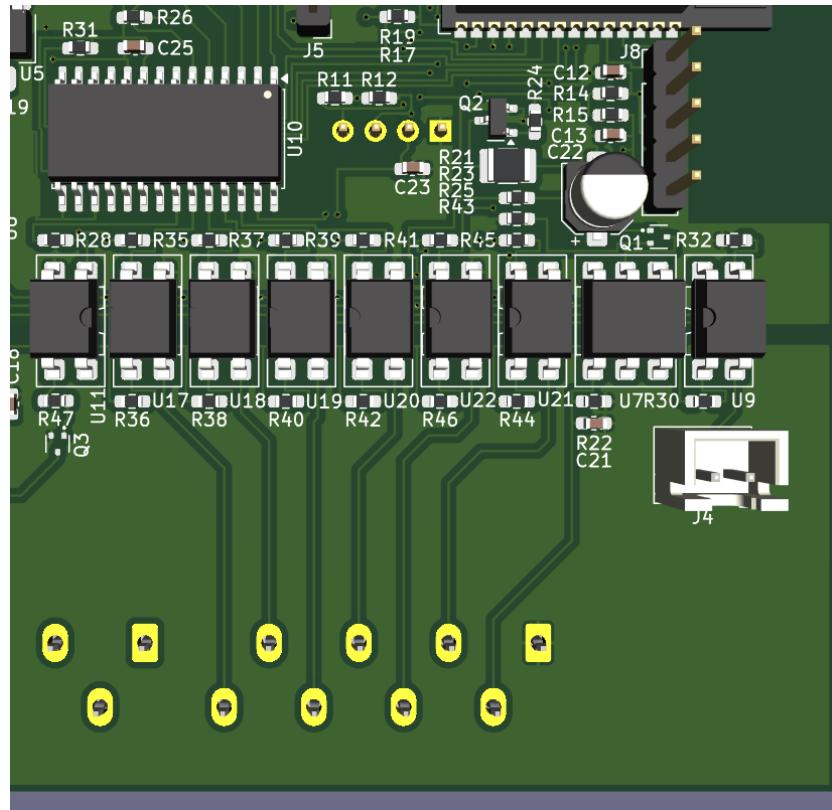


Figura 41: Diseño 3D del controlador de entradas y salidas aisladas PCB.

De la misma manera que el relay, las borneras de entrada y salida quedan montadas sobre la cara opuesta.

El funcionamiento de la salida 0-10V parte de una señal PWM 3.3Vdc máximo generada por el microcontrolador, amplificada por el transistor 2N7002 (Q2), filtrada por el capacitor C22 para excitar al transistor BC847 (Q1) que controlará el led del optoacoplador. Finalmente, con un último filtro pasivo (C21) se obtiene la señal analógica de 0-10Vdc sobre la resistencia de carga R22. Este circuito fue simulado en LTSpice para certificar su correcto funcionamiento, como se observa en la figura 42 y figura 43.

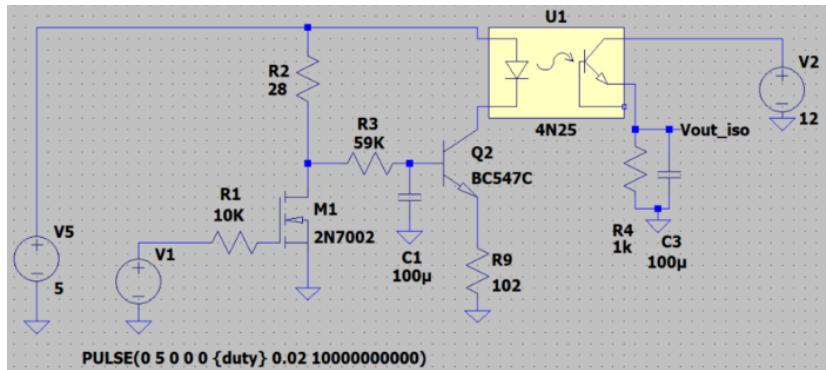


Figura 42: Simulación del controlador de salida analógica aislada.

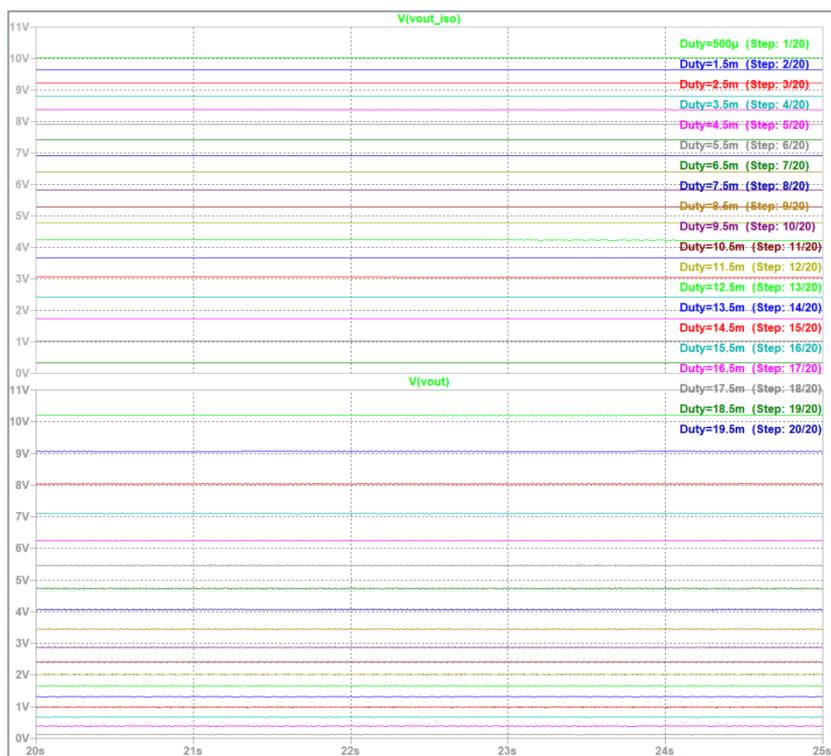


Figura 43: Gráficos de tensión de salida 0-10V.

El detalle importante a tener en cuenta es la corriente que circula por la resistencia R21 que nos obliga a utilizar una resistencia de 1W ya que la disipación de potencia en la misma es de aproximadamente 0,75W.

Botonera

Para el panel frontal se dispondrá una matriz de pulsadores de 4x2,

donde cada fila y columna se conectarán al MCP23017, quien será el encargado de la lectura de las pulsadas. Estos eventos serán reportados como una interrupción del expansor de GPIO y se reportará al ESP32, en donde se hará la lectura de los puertos y determinación del estado de los pulsadores. En el diseño original se dispuso de dos resistencias de pull-up, una por cada fila, sin embargo no fueron montadas y se configuró las salidas del controlador de pines de esa misma manera, generando un ahorro en la disposición de las resistencias R26 y R27, algo que podrá observarse en la figura 44.

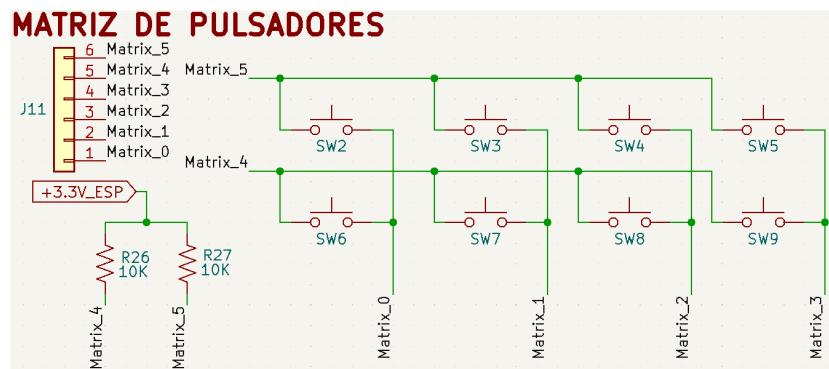


Figura 44: Esquema de la matriz de pulsadores.

Inicialmente la placa de la HMI fue pensada con la botonera montada sobre la misma PCB, pero por cuestiones de diseño del gabinete final, se dispuso que quede en una placa diferente, con un conector que comunique ambas placas. El diseño de la PCB de la botonera es el que se muestra en la figura 45 y figura 46.

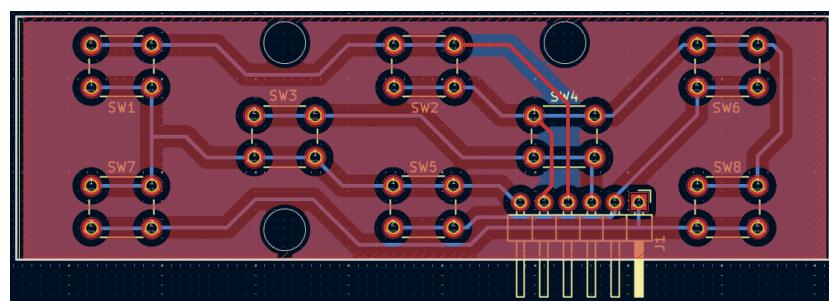


Figura 45: Diseño PCB de la botonera.

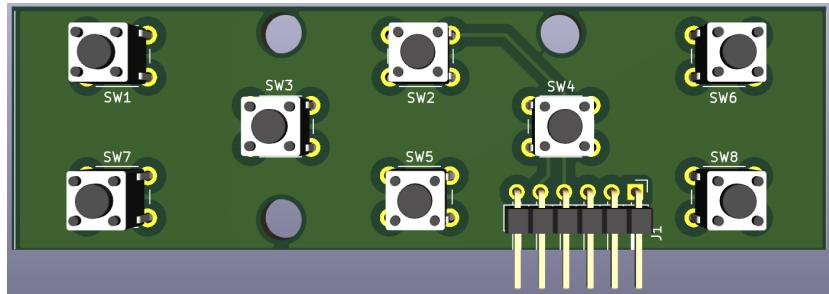


Figura 46: Diseño 3D de la botonera.

Al momento de pulsar un botón, el MCP23017 genera un interrupción por el pin INTB, leído por el ESP32 y generando una interrupción. La tarea *GPIO_interrupt_attendance_task* recibe el tipo de evento, interpreta su origen y se envía a si mismo otro evento con el tipo de botón presionado. Luego de 50mS de anti rebote, se lee nuevamente el estado de los pines para certificar que el estado de las entradas se mantenga en la misma condición y se envía el evento final a la cola de eventos del display o sistema según corresponda.

El control de las salidas de la matriz de pulsadores está a cargo de una tarea local llamada *MCP23017_keyboard_control* que alterna el estado alto en las dos filas de la matriz, excepto cuando registra que alguna de las columnas está en estado bajo, signo que delata que hay un botón pulsado. Esta tarea no toma ninguna decisión sobre la lectura, para eso está la *GPIO_interrupt_attendance_task* mencionada anteriormente.

4. Ensayos y Verificación

4.1. Introducción

En esta sección se presentan los ensayos experimentales realizados sobre el variador de frecuencia desarrollado. El objetivo de estas pruebas es verificar el correcto funcionamiento del dispositivo en condiciones reales de operación, evaluar su respuesta ante distintas cargas y frecuencias, y garantizar que los parámetros eléctricos se mantengan dentro de límites seguros.

Los ensayos permiten comprobar tanto el desempeño del conversor, como el comportamiento del inversor, en esto se involucra la conmutación de los MOSFET, la modulación (SVM) implementada y el programa de control.

4.2. Ensayo funcional

El primer ensayo consistió en verificar el funcionamiento general del variador de frecuencia (VFD). Para ello, se conectó el motor trifásico al inversor y se alimentó la etapa de potencia mediante dos fuentes de 12V repartiendo la carga. Adicionalmente, se utilizó una tercera fuente destinada exclusivamente a la electrónica de control. La configuración del ensayo se muestra en el siguiente diagrama y en la imagen del banco de pruebas.

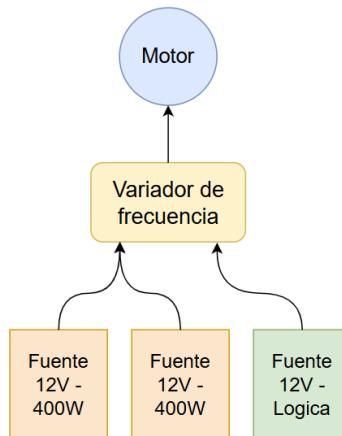


Figura 47: Diagrama de conexión para los ensayos.

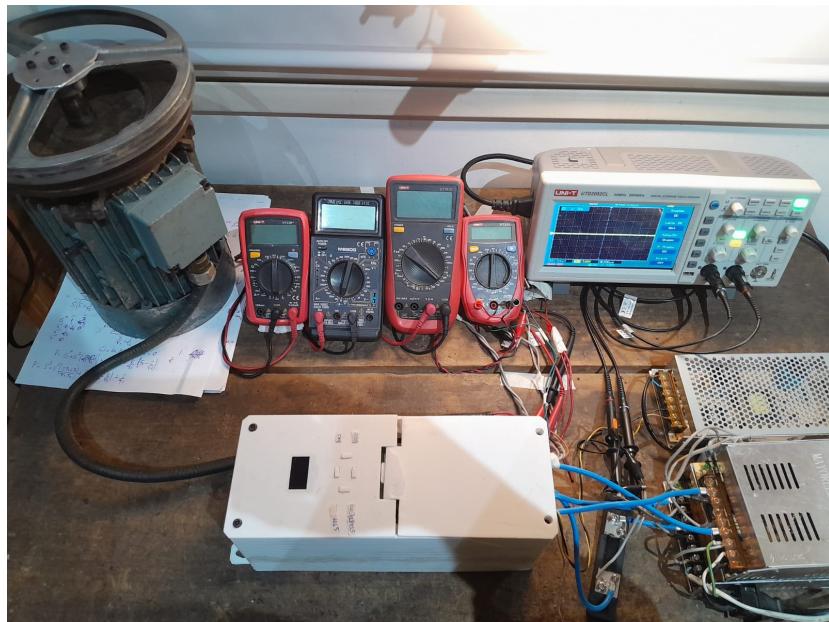


Figura 48: Configuración de mediciones con el motor a la izquierda y las fuentes de alimentación a la derecha.

Una vez energizado el sistema, se evaluó el comportamiento del motor durante las etapas de arranque, detención y régimen permanente, para frecuencias de operación comprendidas entre 10 Hz y 150 Hz. Durante todas las pruebas no se observaron vibraciones ni comportamientos anómalos en el motor, lo que indica que el sistema trifásico generado se encontraba correctamente balanceado y sin fallas de modulación.

También se aplicó carga al motor utilizando el freno dinámico, generando una potencia de salida aproximada de 300W. El motor respondió correctamente bajo estas condiciones, sin presentar inestabilidades ni síntomas de sobrecarga. Sin embargo, el sistema de frenado no permite realizar ensayos prolongados debido a limitaciones propias del mecanismo.

Es importante aclarar que el motor utilizado en la prueba es de 2HP, una potencia significativamente superior. No obstante, siempre que la carga aplicada no supere la potencia nominal, el comportamiento dinámico y eléctrico es representativo, por lo que los resultados obtenidos se consideran válidos para el análisis.



Figura 49: Motor con un sistema de frenado ajustable.

Asimismo, se comprobó el correcto funcionamiento de todas las entradas digitales, incluyendo los botones de comando y el circuito de parada de emergencia, verificando una respuesta inmediata y conforme a lo previsto en el diseño.

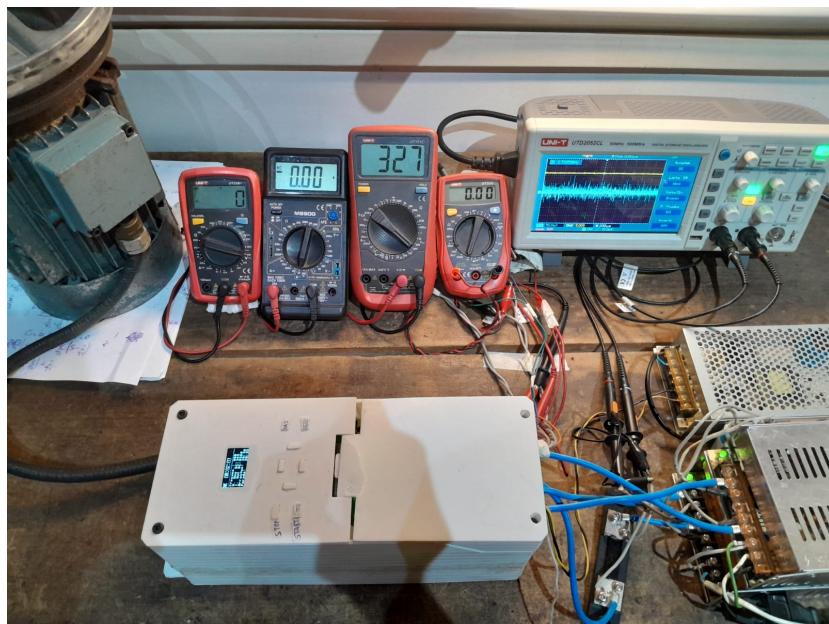


Figura 50: Variador encendido en estado de espera.

4.3. Ensayo de la modulación

Este ensayo tuvo como finalidad verificar el correcto funcionamiento del esquema de modulación por vector espacial (SVM). En primera instancia se evaluó la integridad de las señales generadas por el inversor, comprobando que las formas de onda presentaran la secuencia, el desfase y la calidad esperada sin distorsiones relevantes. Posteriormente, se analizaron parámetros asociados a la modulación, como la simetría de los pulsos y los tiempos de conmutación, cuya correcta implementación resulta esencial para evitar la aparición de armónicos y asegurar un funcionamiento estable del motor. Finalmente, se verificó que el índice de modulación respetara la estrategia V/f , garantizando la adecuada relación entre la frecuencia programada y la amplitud de tensión entregada al motor.

4.3.1. Integridad de la señal

En esta sección se evalúa el comportamiento de las formas de onda generadas por el inversor. Utilizando la masa del osciloscopio sobre una de las fases y muestreando las otras dos, se verificó la integridad de la señal entregada. A continuación se muestran mediciones realizadas con una frecuencia de salida de 50Hz, donde puede observarse el desfase de 60° entre fases característico del sistema trifásico.

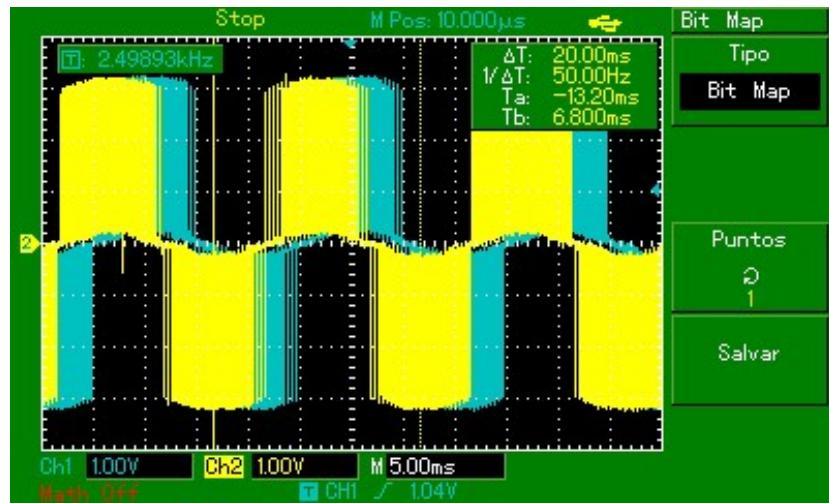


Figura 51: Forma de onda trifásica muestreando solo dos ondas de 50Hz.

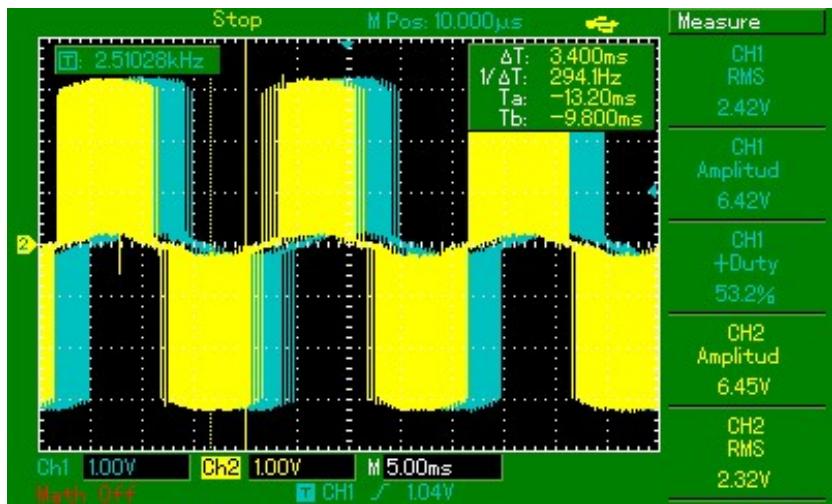


Figura 52: Desfase de 60° entre dos fases medidas.

También se registraron señales a distintas frecuencias para observar el comportamiento general de la modulación.

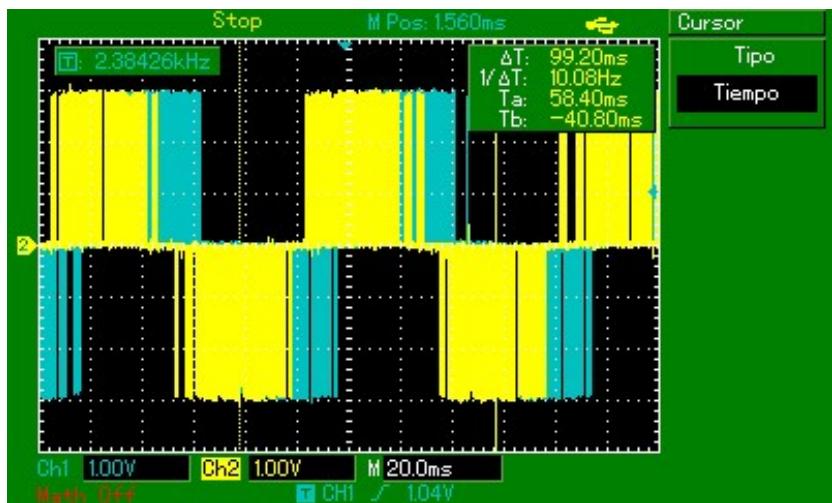


Figura 53: Forma de onda a una frecuencia de 10Hz.

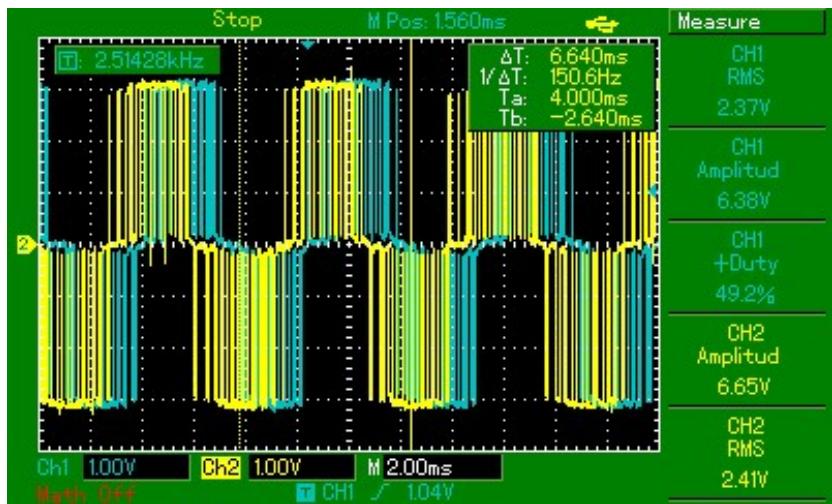


Figura 54: Forma de onda a una frecuencia de 150Hz.

Para un análisis más detallado, se realizó un acercamiento (zoom) sobre los pulsos de modulación.

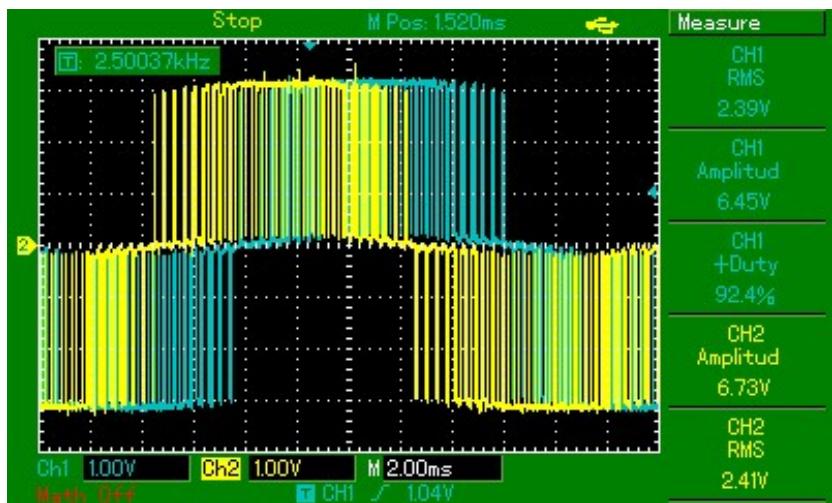


Figura 55: Detalle ampliado de la modulación SVM (vista 1).

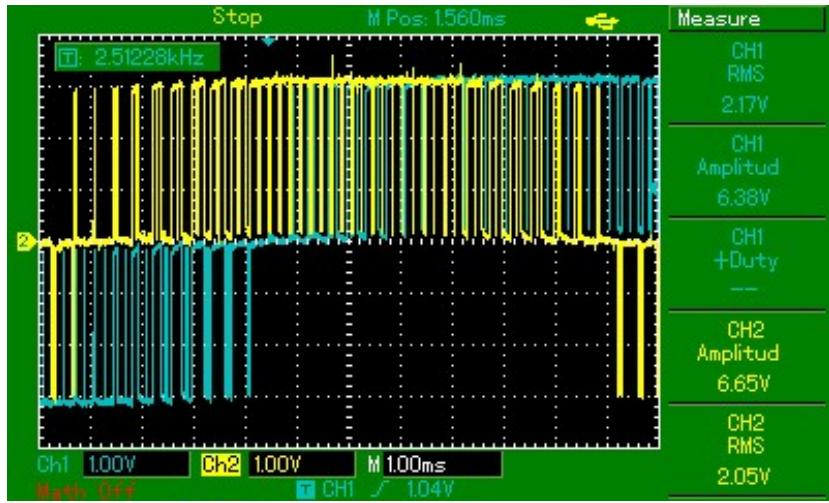


Figura 56: Detalle ampliado de la modulación SVM (vista 2).

4.3.2. Simetría de pulsos

En esta sección se analiza la simetría de los pulsos generados por el esquema SVM, ya que cualquier asimetría podría introducir armónicos no deseados y producir vibraciones o ruidos en el motor. Las siguientes imágenes muestran capturas temporales de los pulsos, evidenciando su correcta simetría.

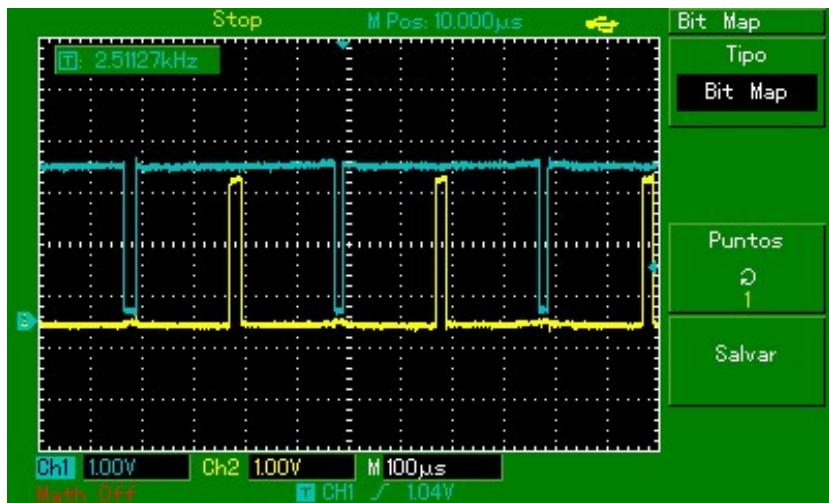


Figura 57: Vista general de los pulsos de modulación generados por el microcontrolador.

En las siguientes figuras se muestran dos mediciones, centradas respecto del pulso de otra fase, donde se observa que no existe diferencia apreciable en los tiempos de conmutación.

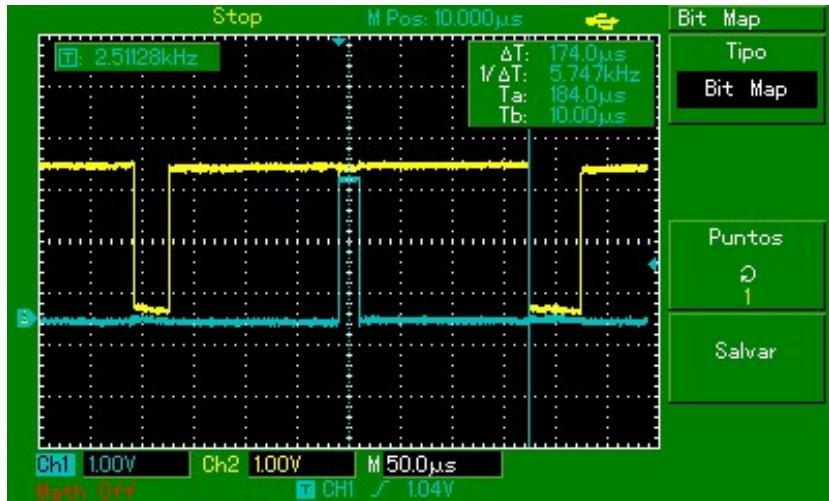


Figura 58: Comparación temporal de pulsos entre dos fases (vista 1).

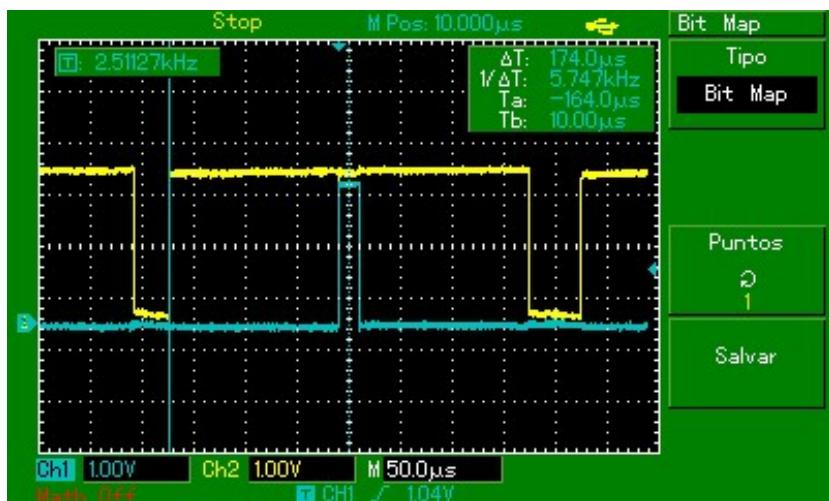


Figura 59: Comparación temporal de pulsos entre dos fases (vista 2).

4.3.3. Índice de modulación

Para verificar la correcta implementación de la estrategia V/f , se evaluó la relación entre la frecuencia programada y la tensión eficaz aplicada al motor. Dado que el motor requiere una tensión proporcional a la frecuencia de operación, este ajuste se logra desde la modulación, reduciendo el ancho de los pulsos conforme disminuye la frecuencia.

Para este ensayo se montó el motor y se configuró el variador a distintas frecuencias fijas. En cada caso se midió la tensión de salida del inversor, registrando el comportamiento del sistema ante variaciones de

frecuencia. Las figuras siguientes muestran el montaje experimental y las mediciones obtenidas.

En el ensayo se emplearon cuatro multímetros, destinados a medir:

1. Tensión de linea del inversor.
2. Corriente de fase.
3. Tensión del bus DC.
4. Corriente del bus DC.

A continuación, se muestran imágenes del ensayo en donde se verifica esta relación.



Figura 60: Variador con motor en vacío inyectando una señal de 5Hz.

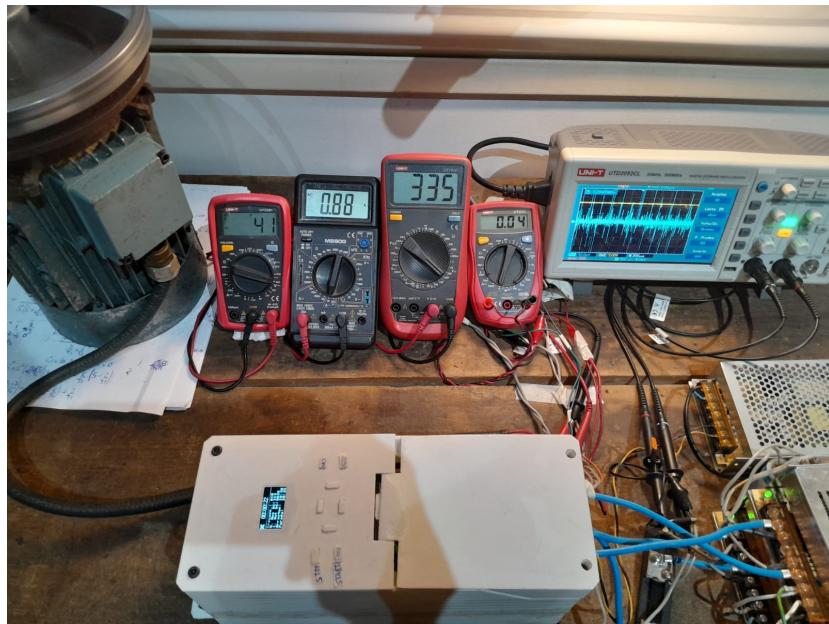


Figura 61: Variador con motor en vacío inyectando una señal de 10Hz .

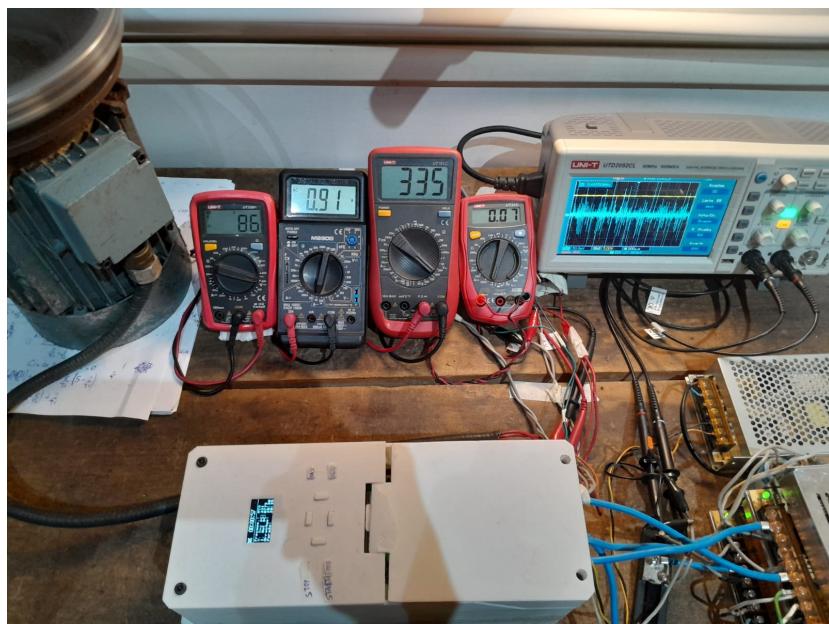


Figura 62: Variador con motor en vacío inyectando una señal de 20Hz .

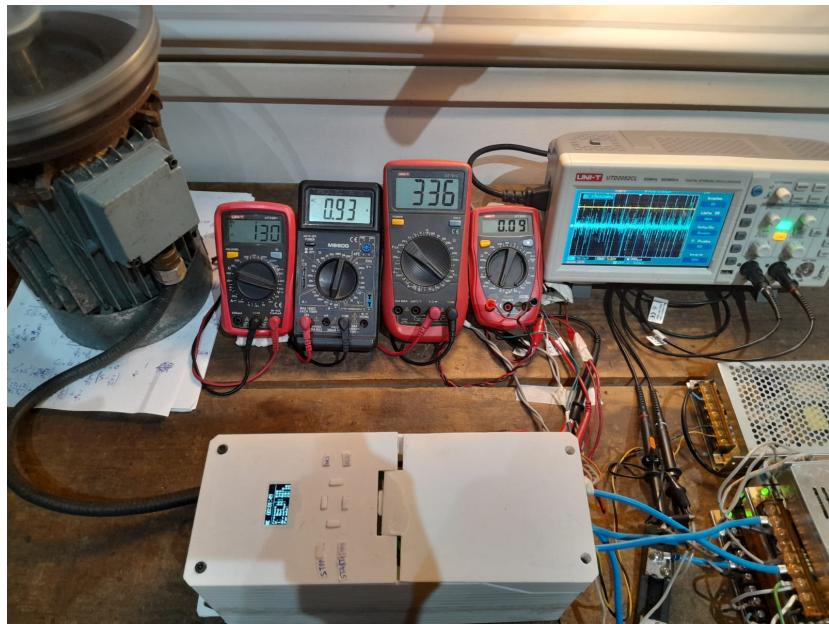


Figura 63: Variador con motor en vacío inyectando una señal de $30Hz$.

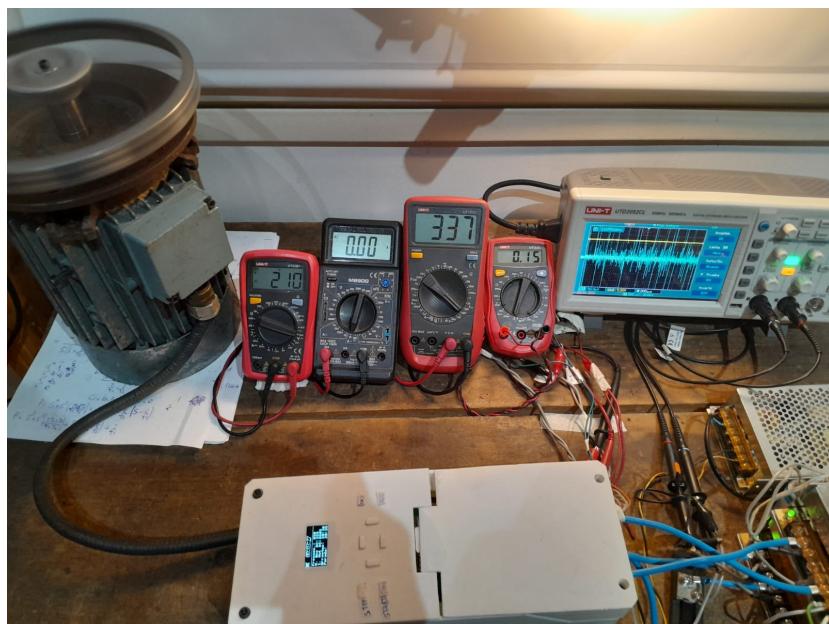


Figura 64: Variador con motor en vacío inyectando una señal de $50Hz$.

4.4. Rendimiento

El análisis del rendimiento del sistema se realizó mediante un ensayo dividido en dos etapas. En la primera se evaluó el conversor, donde se

midieron las tensiones y corrientes de entrada, así como el comportamiento del bus DC bajo carga inductiva. En la segunda etapa se analizó el inversor, utilizando una carga resistiva de valor conocido, lo que permitió evaluar únicamente la tensión de línea sin depender de mediciones de corriente.

La separación del ensayo en dos partes se realizó porque las mediciones de corriente en la salida del inversor no arrojaban resultados físicamente coherentes. Esto se relaciona con la naturaleza pulsante de la conmutación PWM, generando valores erróneos. Por tal motivo, las mediciones de corriente fueron descartadas.

Para la medición de la eficiencia se utilizó el motor junto con el freno dinámico, permitiendo evaluar el comportamiento del sistema en dos puntos de carga distintos. De este modo fue posible analizar la respuesta del conversor bajo diferentes demandas de potencia. Durante los ensayos, la frecuencia de salida del inversor se fijó en 50 Hz, asegurando una condición de funcionamiento estable y comparable entre las mediciones realizadas.

4.4.1. Eficiencia del conversor

En una primera instancia se ensayó el conversor bajo una condición de baja potencia de salida. Para medir la corriente de entrada se realizó una medición indirecta utilizando una resistencia de $0,1\Omega$ y observando la caída de tensión sobre la misma mediante el osciloscopio.



Figura 65: Medición con motor en vacío inyectando una señal de 50Hz.

A partir de las mediciones de corriente y tensión de entrada se observa que la tensión de línea se mantiene prácticamente constante, mientras que la corriente presenta una forma de onda de diente de sierra. La frecuencia principal de esta señal es de $2,5\text{kHz}$, coincidiendo con la frecuencia de conmutación asociada a la reposición de energía en el bus DC: cuando la tensión del capacitor disminuye por la demanda del inversor, el conversor incrementa la corriente para restaurar el nivel de tensión.

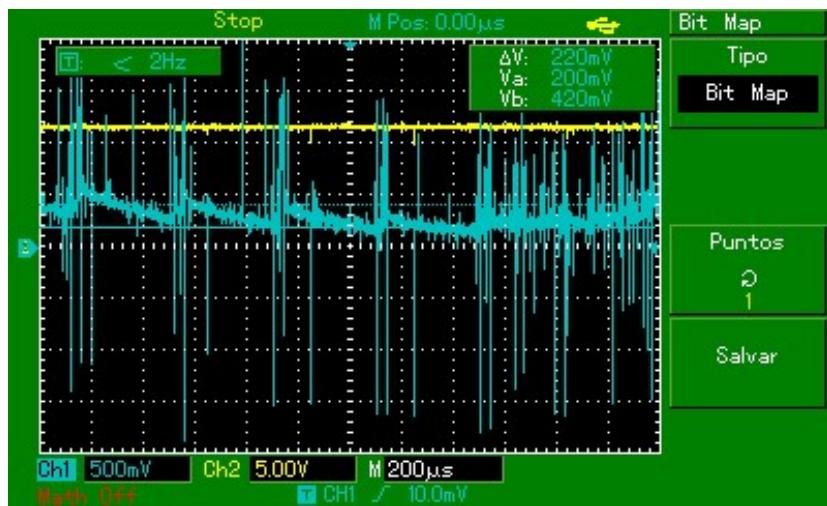


Figura 66: Medición de la tensión en shunt en trazo celeste y tensión de la fuente de alimentación en amarillo.

Las mediciones presentan un nivel elevado de ruido eléctrico, consecuencia tanto de la conmutación del inversor como de la del propio conversor, cuya frecuencia de switching es de aproximadamente 50kHz . Este ruido dificulta la obtención de mediciones más estables, aunque los valores promedio resultan representativos.

A partir del análisis de la señal se obtiene una corriente RMS de entrada de $2,9\text{A}$, lo que permite estimar una potencia de entrada de aproximadamente 66W . En cuanto al bus DC, se midió una tensión de 336V y una corriente cercana a 150mA , resultando en una potencia de salida de $50,4\text{W}$. De este modo, el rendimiento del conversor para esta carga se calcula como

$$\eta_{conversor - 50\text{W}} = \frac{P_{out}}{P_{in}} = 0,764$$

Posteriormente se repitió el mismo procedimiento para una carga cercana a 300 W , lo que permitió evaluar el desempeño del conversor bajo una condición de demanda más elevada. Debido a que la corriente del primario es significativamente mayor, se empleó una resistencia shunt

de $1,5m\Omega$.



Figura 67: Medición con motor bajo carga inyectando una señal de $50Hz$.

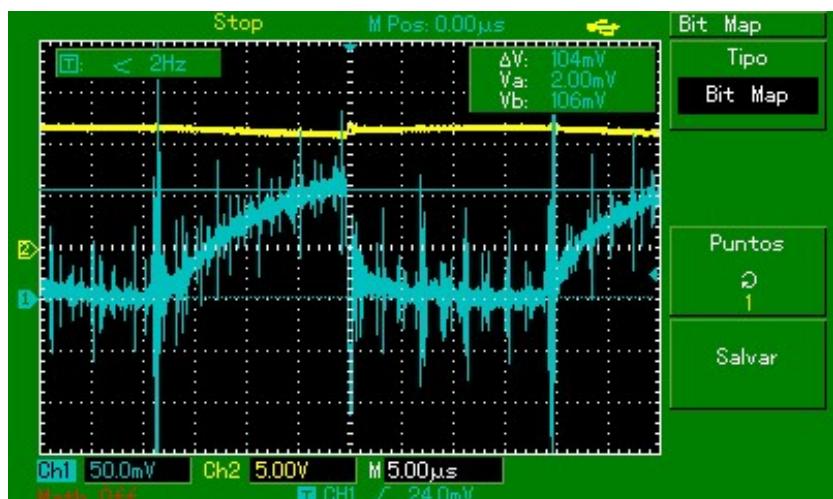


Figura 68: Medición de la tensión en shunt en trazo celeste y tensión de la fuente de alimentación en amarillo.

En este caso se observa que la señal de corriente mantiene la forma de diente de sierra, pero con una frecuencia considerablemente más alta, cercana a los $50kHz$, correspondiente a la frecuencia de conmutación del conversor. A partir de estas mediciones se calcula una corriente de entrada de $69,33A$, lo que implica una potencia de entrada de $358,8W$.

Por su parte, en el bus de continua se mide una tensión de $333V$ y una corriente de $920mA$, obteniéndose así una potencia de $306,53W$.

$$\eta_{conversor - 300W} = \frac{P_{out}}{P_{in}} = 0,854$$

Bajo una carga elevada, el conversor muestra un comportamiento más eficiente, lo cual resulta especialmente relevante dado que es en estas condiciones cuando se produce el mayor consumo de potencia.

4.4.2. Eficiencia del inversor

Dado que no se dispone de una forma confiable de medir la corriente y la tensión a la salida del inversor debido al elevado nivel de ruido y a las mediciones erróneas que este produce. No es posible calcular directamente la potencia de salida, y por lo tanto tampoco el rendimiento. Para resolver esta limitación, se utilizó una carga resistiva pura de valor conocido. Esta carga consume aproximadamente 120W en un sistema trifásico. Con el fin de determinar la potencia exacta, se midió la tensión de línea junto con la potencia entregada por el Bus DC.



Figura 69: Medición del variador con una carga resistiva pura de 120W.

La potencia suministrada por el Bus DC es de 137,17W, calculada a partir de una tensión de 334V y una corriente de 460mA. La potencia de salida medida es de 130,63W, lo que resulta en un rendimiento del 95,2 %.

$$\eta_{inversor - 120W} = \frac{P_{out}}{P_{in}} = 0,9523$$

4.4.3. Rendimiento del variador

El rendimiento total del variador está determinado por la combinación del rendimiento del conversor y del inversor. A partir de los valores, se obtiene un rendimiento de 81,3 %. Si bien este valor es relativamente bajo, se encuentra fuertemente condicionado por el desempeño limitado del conversor, que constituye la principal fuente de pérdidas dentro del sistema.

4.5. Durabilidad

5. Conclusiones

Hola newton<empty citation>

6. Referencias

7. Bibliografía

Referencias

Jiangsu Wauwha Electronics. (2022). *Electromagnetic buzzer: Datasheet*. Hoja de datos. Consultado el 7 de agosto de 2025, desde <https://www.st.com/resource/en/datasheet/l298.pdf>