

Modelo de estados de un motor de corriente continua

Se propone realizar el modelo de un motor de corriente continua(CC) de imán permanente.

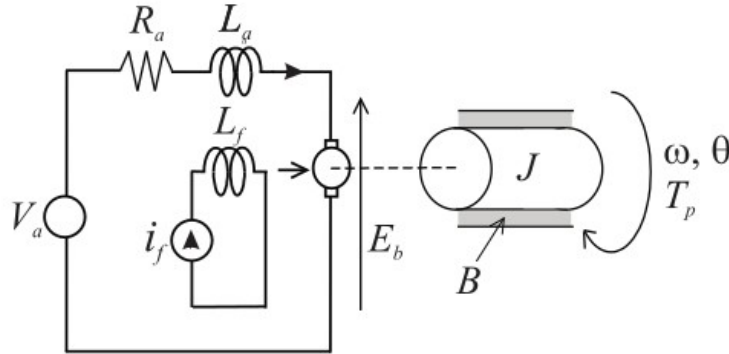


Figura 1: Esquema de máquina de CC

Al ser de imán permanente el flujo suministrado por el campo del estator es constante:

$$\Phi = k_3 * i_f = cte \quad (1)$$

Si consideramos que la potencia eléctrica transferida al entrehierro es transformada totalmente en energía mecánica en el eje, podemos escribir:

$$P_{eléctrica} = P_{mecánica} \quad (2)$$

$$E_b * i_a = T * \omega \quad (3)$$

Como: $E_b = k_2 * \Phi * \omega$ y $T = k_3 * \Phi * i_a$, si reemplazamos en (3) queda:

$$k_2 * \Phi * \omega * i_a = k_3 * \Phi * i_a * \omega \quad (4)$$

$$k_2 = k_3 = k \quad (5)$$

Al ser el flujo constante se puede escribir:

$$E_b = k * \omega \quad (6)$$

$$T = k * i_a \quad (7)$$

De la malla de entrada(circuito eléctrico), y reemplazando la (6), se obtiene:

$$V_a = R_a * i_a + L_a * \dot{i}_a + E_b$$

$$V_a = R_a * i_a + L_a * \dot{i}_a + k * \omega \quad (8)$$

De la parte mecánica, y reemplazando (7), se obtiene:

$$J \cdot \dot{\omega} + B \cdot \omega = T + T_p$$

$$J \cdot \dot{\omega} + B \cdot \omega = k \cdot i_a + T_p \quad (9)$$

De (8) se despeja \dot{i}_a y de (9) se despeja $\dot{\omega}$, estas ecuaciones quedan:

$$\dot{i}_a = -(R_a/L_a) \cdot i_a - (k/L_a) \cdot \omega + (1/L_a) \cdot V_a \quad (10)$$

$$\dot{\omega} = (k/J) \cdot i_a - (B/J) \cdot \omega + (1/J) \cdot T_p \quad (11)$$

Si se desea un control de posición debemos incluir una ecuación adicional para esta variable:

$$\dot{\theta} = \omega \quad (12) \quad \text{La derivada de la posición angular es la velocidad angular}$$

Con las ecuaciones (10), (11) y (12) se pueden formar las matrices de estado $\dot{x} = A \cdot x + B \cdot u$

$$\begin{bmatrix} \dot{i}_a \\ \dot{\theta} \\ \dot{\omega} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -(R_a/L_a) & 0 & -(k/L_a) \\ 0 & 0 & 1 \\ (k/J) & 0 & -(B/J) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_a \\ \theta \\ \omega \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (1/L_a) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (1/J) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_a \\ 0 \\ T_p \end{bmatrix}$$