



上海交通大学

SHANGHAI JIAO TONG UNIVERSITY

电气传动综合实验

实 验 报 告

姓名 谢弘洋

学号 515021910641

2018 年 12 月 24 日

1	BLDC 开环控制	3
1.1	实验目标	3
1.2	实验原理	3
1.2.1	BLDC 无刷直流电机的运行	3
1.2.2	转子位置检测	4
1.3	实验过程	5
1.3.1	线路连接	5
1.3.2	程序实现	5
1.3.3	程序设计框图	7
1.3.4	代码清单及注释	8
2	BLDC 闭环控制	8
2.1	实验目标	8
2.2	实验原理	8
2.2.1	转速闭环 PI 控制	8

实验一 BLDC 开环控制

1. 实验目标

- 编写程序，实现 BLDC 无刷电机的启动、运行与停止。
- 通过开发套件上的两个按钮外设，实现电机启动、停止和转动方向的控制。
- 熟悉实验开发套件的基本配置和使用方式，熟悉软件编写与调试工具的使用。

2. 实验原理

2.1 BLDC 无刷直流电机的运行

不同于有刷直流电机，无刷直流电机（Brushless DC Motor）最大的特点在于其转子由永磁体构成，因此不再需要外界通以电流来产生转子磁场，也就克服了传统直流电机转子需要换向器与电刷从而带来的一系列寿命、噪声上的问题。同时，定子也相应地由三相对称分布的绕组组成，当每个绕组上通以正负电流时，可以产生对应方向上的正负磁场。通常，BLDC 的定子绕组采用两两通电方式，总共能够产生六种磁场方向的组合（如图1所示）。

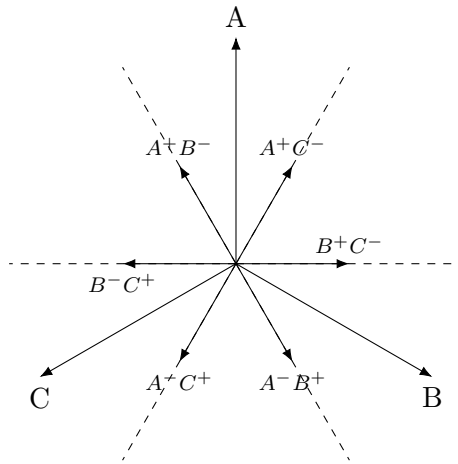


图 1: 定子绕组两两通电产生的磁场矢量组合

当定子磁场与转子磁场有一夹角时，就会产生磁场力矩，使两者有相互接近的趋势。而根据毕奥-萨法尔定律，磁场力与两个磁矢量之间夹角的正弦值成正比，因此当定子磁场方向与转子磁场方向垂直时，能够在相同的磁场大小（即定子绕组电流）下得到最大的力矩，提高电机的负载能力和效率。由此，可以按照这一准则将空间角度分为六个扇区，当转子磁场方向落在对应扇区时，即为对应的两个定子绕组同上对应方向的电流，产生与转子磁场方向正交的定子磁场，拖动转子旋转，如图2所示。

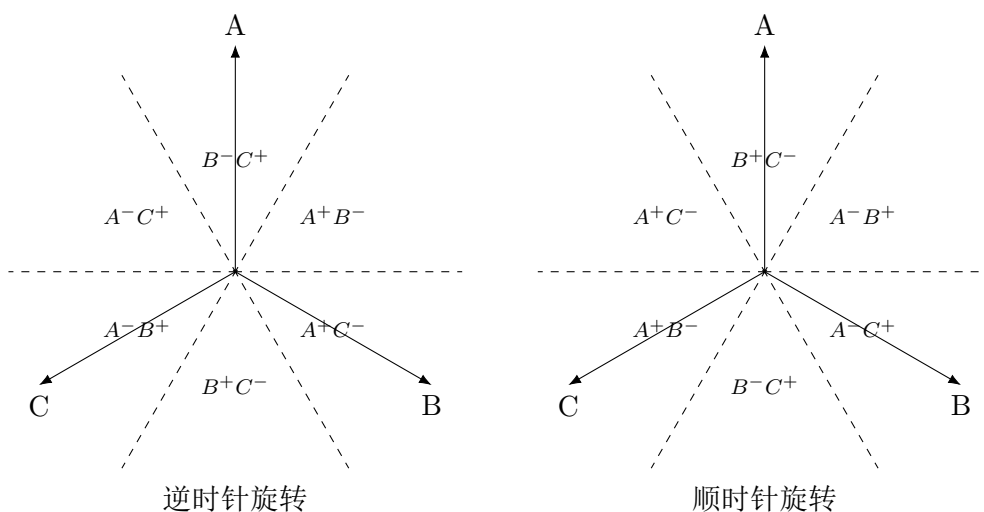


图 2: 转子磁矢量位于对应扇区时施加的定子磁场组合

2.2 转子位置检测

由于转子磁场有永磁体产生，因此转子磁矢量的方向仅与转子的角度位置有关，为了确定某一瞬间需要由定子绕组产生的磁场组合，只需要对转子磁场位置进行检测，再按照图2判断对应的扇区即可。本实验中通过霍尔传感器来检测转子磁场的位置，通过再 A、B、C 轴上安装的三个霍尔传感器，可以得到三个高低电平信号，当转子磁场进入或离开对应传感器所在的半周（180°）范围时，对应传感器的输出将发生电平反转，如图3所示。通过三个电平信号的组合进行判断，恰好可以定位出图2中的六个扇区。

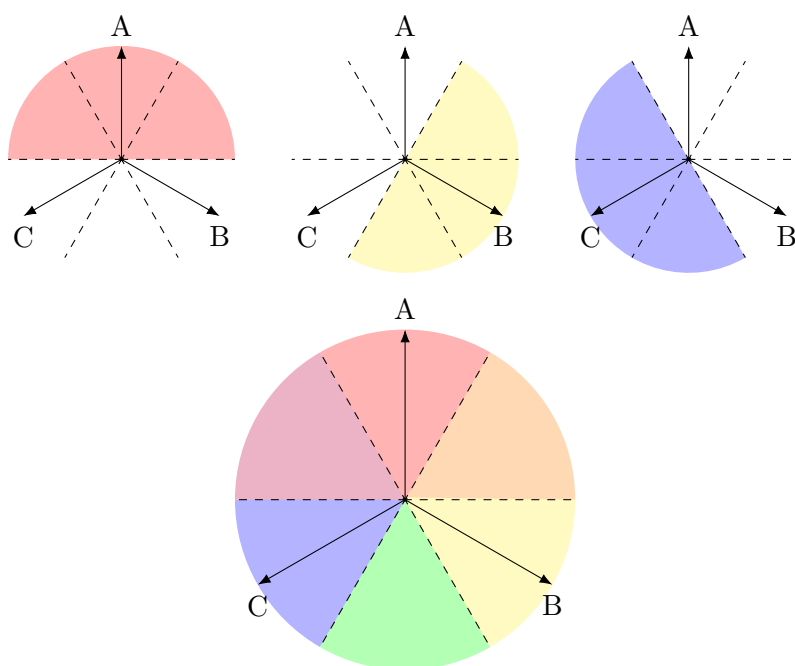


图 3: 通过霍尔传感器检测转子磁场位置

3. 实验过程

3.1 线路连接

将电机 A、B、C 三相电源线与开发板上三组 H 桥的输出端子连接，将电机三条霍尔传感器输出线与开发板三个 IO 端口连接，再为开发板连接上直流电源线即完成了电气部分连接。

此外，将开发板上的 RJ45 接口与仿真器连接，再将仿真器与计算机的 USB 口连接，即完成了调试通信部分连接。

3.2 程序实现

定子磁场的产生

通过处理器的六路 PWM 波输出控制三组 H 桥上下桥臂的六个开关管即可实现对 A、B、C 三相电压的控制，从而实现定子绕组电流方向控制，产生每个时刻需要的定子磁场组合。dsPIC33FJ32MC204 的 PWM 模块提供了 OVDCON 寄存器来方便使用者再不改变每路 PWM 输出的其他配置（如占空比）的情况下直接控制每路 PWM 信号的输出与否。

REGISTER 15-10: PxOVDCON: OVERRIDE CONTROL REGISTER⁽¹⁾

U-0	U-0	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1
—	—	POVD3H	POVD3L	POVD2H	POVD2L	POVD1H	POVD1L
bit 15		bit 8					

U-0	U-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0
—	—	POUT3H	POUT3L	POUT2H	POUT2L	POUT1H	POUT1L
bit 7		bit 0					

Legend:

R = Readable bit

W = Writable bit

U = Unimplemented bit, read as '0'

-n = Value at POR

'1' = Bit is set

'0' = Bit is cleared

x = Bit is unknown

bit 15-14 **Unimplemented:** Read as '0'

bit 13-8 **POVDxH<3:1>:POVDxL<3:1>:** PWM Output Override bits

1 = Output on PWMx I/O pin is controlled by the PWM generator

0 = Output on PWMx I/O pin is controlled by the value in the corresponding POUTxH:POUTxL bit

bit 7-6 **Unimplemented:** Read as '0'

bit 5-0 **POUTxH<3:1>:POUTxL<3:1>:** PWM Manual Output bits

1 = PWMx I/O pin is driven active when the corresponding POVDxH:POVDxL bit is cleared

0 = PWMx I/O pin is driven inactive when the corresponding POVDxH:POVDxL bit is cleared

通过对寄存器中的第 8-13 位置 1，可以使得对应的 PWM 正常输出，置 0，则使得对应 PWM 的输出由该寄存器中第 0-5 位决定。因此，可以得到产生前述六种磁场与对应的 OVDCON 寄存器值之间的关系如表1所示。（设 PWM1 对应 A 相，PWM2 对应 B 相，PWM3 对应 C 相）。

表 1: 定子磁场与 OVDCON 寄存器的对应关系

定子磁场组合	PWM1	PWM2	PWM3	OVDCON 值
A^+B^-	H	L	0	0x0204
B^-C^+	0	L	H	0x2004
A^-C^-	L	0	H	0x2001
A^-B^+	L	H	0	0x0801
B^+C^-	0	H	L	0x0810
A^+C^-	H	0	L	0x0210
零磁场	0	0	0	0x0000

转子位置检测

在任意时刻读取三路霍尔传感器的值即可得到该时刻转子磁场所在的扇区，再根据当前需要的旋转方向由图2和图3选择需要的定子磁场组合，再根据表1为 OVDCON 设置上相应的值即可完成电机运行的控制。在程序中，三相霍尔传感器的输入在寄存器中由高位到低位按照 CAB 的顺序依次排列，由此可得到控制电机旋转的逻辑关系如表2所示。

表 2: 霍尔传感器输入与 PWM 输出对应关系

霍尔传感器输入		逆时针转动		顺时针转动	
CAB	十进制	定子磁场	OVDCON	定子磁场	OVDCON
001	1	A^+C^-	0x0210	A^-C^+	0x2001
010	2	B^-C^+	0x2004	B^+C^-	0x0810
011	3	A^+B^-	0x0204	A^-B^+	0x0801
100	4	A^-B^+	0x0801	A^+B^-	0x0204
101	5	B^+C^-	0x0810	B^-C^+	0x2004
110	6	A^-C^+	0x2001	A^+C^-	0x0210

转速的开环控制

对于无刷直流电机，由于转子磁场由永磁体产生，因此只能通过调节定子磁场来改变力矩，从而改变转速。通过控制 PWM 波占空比能够改变每相的电流，也就能改变转速。

在开环控制实验中，以开发板上的电位器旋钮作为输入源，通过 dsPIC33FJ32MC204 的一路 ADC 采样得到电位器的分压值，按比例地设置为 PWM 波占空比，即完

成了电机转速地开环控制。

3.3 程序设计框图

主程序

主程序部分主要实现定时器、PWM、ADC、IO 模块的初始化与设置工作，之后进入死循环维持程序运行，并通过一系列的循环判断来实现开发板上两个按钮外设对电机启停和转向的控制。程序流程框图如图4所示。

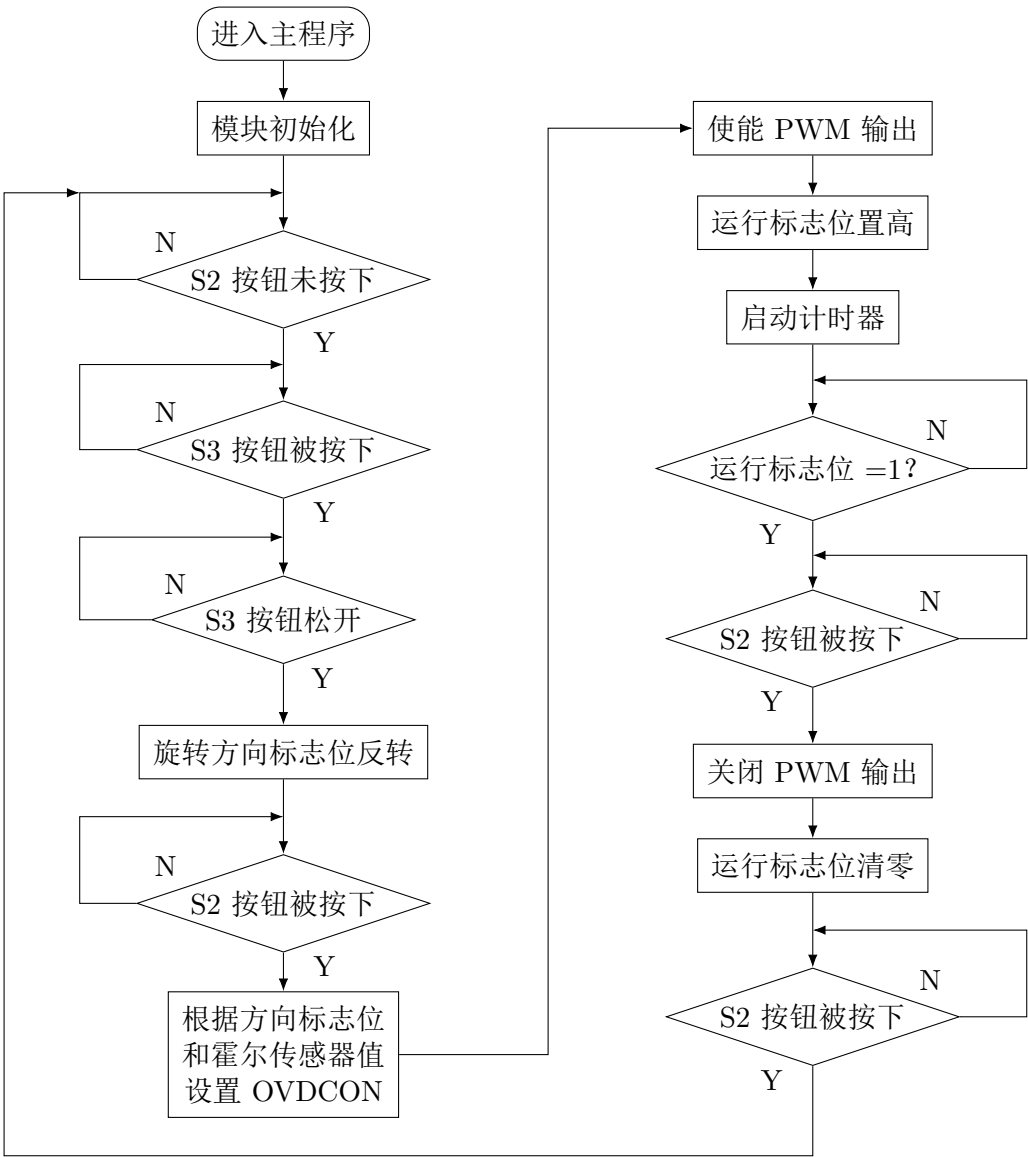


图 4: 实验一主程序流程图

ADC 中断

在开环控制中，将 ADC 采集到的电位器分压值乘上一定系数后直接作为 PWM 的占空比，从而实现对转速的开环调节。中断内流程框图如图5所示。

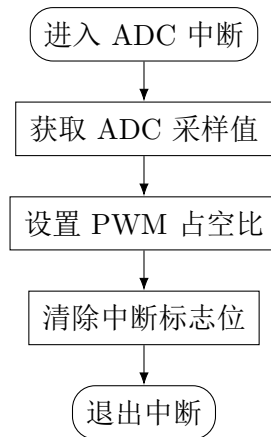


图 5: 实验一 ADC 中断框图

3.4 代码清单及注释

SensoredBLDC.c

Interrupts.c

Init.c

实验二 BLDC 闭环控制

1. 实验目标

- 在实验一实现的 BLDC 启动、运行的基础上，增加转速的闭环控制。
- 通过霍尔传感器的输出实现 BLDC 的转速测定。
- 通过开发板上的电位器旋钮作为输入，实现对 BLDC 转速的精确给定。

2. 实验原理

2.1 转速闭环 PI 控制

根据自动控制原理课程的知识可知，为了使实际转速 n 与给定转速 n^* 相同，需要引入反馈环节，将两者比较后的结果作为控制系统的输入量，直到速度差 $\Delta n = 0$ 。

而为了实现无差调节，往往采用 PI 控制方式，控制系统的框图如图6所示。

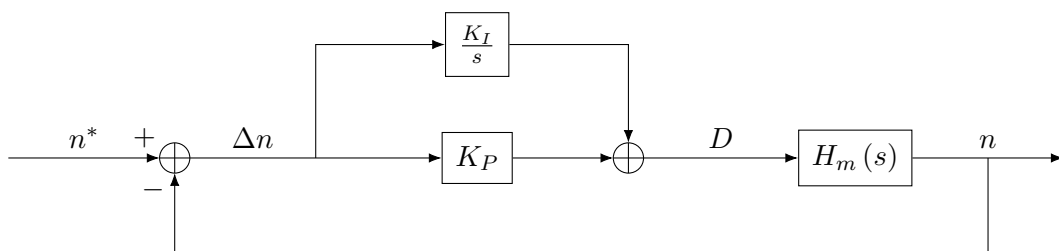


图 6: BLDC 闭环控制框图

图中， K_P 为 PI 环节的比例调节系数， K_I 为 PI 环节的积分调节系数， D

为占空比输出， $H_m(s)$ 为 H 桥及电机的传递函数。

为了达到稳定状态，要求控制系统输出的占空比应为一常数，又由于积分环节 K_I/s 的存在，只有到积分环节输入 $\Delta n = 0$ 时，积分输出才不再变化，因此，采用 PI 调节能够实现电机转速的无静差调节。