

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

DIPLOMSKI RAD br. 1150

**UPRAVLJANJE BRZINOM VRTNJE
ISTOSMJERNIH MOTORA BEZ ČETKICA KOD
BESPILOTNIH LETJELICA**

Vlado Perković

Zagreb, rujan, 2025.

Zagreb, 3. ožujka 2025.

DIPLOMSKI ZADATAK br. 1150

Pristupnik: **Vlado Perković (0036535500)**
Studij: Računarstvo
Profil: Računalno inženjerstvo
Mentor: doc. dr. sc. Leonardo Jelenković

Zadatak: **Upravljanje brzinom vrtnje istosmjernih motora bez četkica kod bespilotnih letjelica**

Opis zadatka:

Bespilotne letjelice (dronovi) uobičajeno za pogon koriste istosmjerne motore bez četkica (engl. Brushless DC motor - BLDC). Kod višerotorskih dronova, kontrola brzine pojedinih rotora ključna je za stabilnost i upravljanje putanjom, što zahtijeva pouzdan i precizan sustav upravljanja. Zadatak diplomskog rada je osmišljavanje i implementacija algoritma za kontrolu brzine vrtnje BLDC-motora, prilagođenog za primjenu na dronovima. Usporediti ostvareno upravljanje s postojećim dostupnim implementacijama (zatvorenog kôda).

Rok za predaju rada: 4. srpnja 2025.

Hvala na čaju...

Sadržaj

1. Uvod	5
2. Istosmjerni elektromotor bez četkica	7
2.1. Osnove i konstrukcija	7
2.2. Matematički model motora	9
2.3. Protuelektromotorna sila	11
2.4. Konfiguracija namotaja na statoru	12
2.5. Odnos momenta i brzine vrtnje	14
3. Upravljanje motorom BLDC bez osjetila položaja	16
3.1. Metoda komutacije u šest koraka	16
3.2. Upravljanje naponom i strujom pomoću PWM-a	18
3.3. Detekcija položaja rotora s pomoću PEMS-a	21
3.4. Faze pokretanja i rada motora	24
3.5. Model regulacije brzine	24
4. Eksperimentalni postav	25
4.1. Elektronički sklop za upravljanje brzinom	25
4.2. Elektromotor <i>A2212/13T 1000KV</i>	26
4.3. Enkoder	26
4.4. Mjerni instrumenti	27
4.5. Programska podrška	27
5. Implementacija	29
5.1. Arhitektura programskog rješenja	29
5.2. Konfiguracija perifernih jedinica mikrokontrolera	30

5.2.1.	Generiranje signala PWM-a	30
5.2.2.	Akvizicija signala protuelektromotorne sile	31
5.2.3.	Komunikacijsko sučelje	32
5.3.	Implementacija algoritma upravljanja i regulacije	32
5.3.1.	Pokretanje motora: Poravnanje i rad u otvorenoj petlji	32
5.3.2.	Prijelaz u zatvorenu petlju i sinkronizacija komutacije	33
5.3.3.	Regulacija brzine u zatvorenoj petlji	34
6.	Zaključak	38
	Literatura	39
	Sažetak	41
	Abstract	42

Todo list

■ nadopuni opis rada	5
■ popravi pregled poglavlja	6
Figure: umetni sliku presjeka motora	7
Figure: a+/b-, neka je 3 navoja, 2 para magneta	16
Figure: b-/c+, neka je 3 navoja, 2 para magneta	17
■ ovdje objasni razliku izmedju elektricnih i mehanickih stupnjeva na temelju 2 dijagrama iznad	17
Figure: slika valovitosti momenta, probat cu u matlabu odsimulirat	17
■ treba ponovno evaluirat, nije bas precizno	18
■ fale osi na slici, ponovi	19
■ fale osi na slici	20
Figure: slika esc	25
Figure: slika motora	26
Figure: slika enkodera	26
Figure: slika enkodera na motoru + kuciste	27
Figure: Dijagram toka cjelokupnog programskog rjesenja s prikazom glavne petlje i klucnih prekidnih rutina (TIM1, TIM3, TIM15, TIM17)	30
Figure: Dijagram programskog slijeda koji prikazuje prijelaze izmedju stanja Mi- rovanje, Poravnanje, Otvorena petlja i Zatvorena petlja, s uvjetima prijelaza (npr. istek vremena, <code>zc_cnt</code> 3)	30
Figure: Prikaz komplementarnih PWM signala s jasno označenim mrtvim vreme- nom, snimljen osciloskopom na jednom polumostu	31
Figure: Blok dijagram sustava za detekciju PEMS-a (veza faza, virtualnog zvjezdi- šta, komparatora i GPIO ulaza mikrokontrolera)	31

Figure: Osciloskopska snimka koja prikazuje PWM signal na jednoj fazi, PEMS na neopterećenoj fazi i digitalni signal koji označava trenutak uzorkovanja (okidanje TIM15 prekida)	31
Figure: Tablica koja definira komunikacijski protokol (naredba, format podataka) za zadavanje brzine i primanje telemetrije	32
Figure: Tablica s komutacijskim stanjima za svih šest koraka s prikazom aktivnih tranzistora i nadzirane faze	33
Figure: Graf procijenjene brzine motora tijekom faza pokretanja, s jasno označenim fazama poravnanja, otvorene petlje i trenutka prijelaza u zatvorenu petlju	33
Figure: Vremenski dijagram sinkronizacije komutacije (PEMS, detekcija nule, odgoda od 30 el. stupnjeva i trenutak komutacije)	34
Figure: Blok dijagram implementirane PI regulacijske petlje	36

1. Uvod

Bespilotne letjelice (eng. *Unmanned Aerial Vehicle, UAV*), popularno zvane dronovi, danas se široko primjenjuju u brojnim industrijama, od filmske produkcije i poljoprivrede do dostave i rekreacijskog letenja [1]. Iako postoje različite konstrukcije, poput bespilotnih letjelica s fiksnim krilima, višerotorske bespilotne letjelice prevladavaju u modernim primjenama. Osnovu njihovog pogona čini istosmjerni motor bez četkica (eng. *Brushless DC motor, BLDC*), čije karakteristike poput visoke učinkovitosti, pouzdanosti i dobrog omjera snage i mase omogućuju razvoj agilnih i energetski učinkovitih letjelica. Performanse drona, uključujući stabilnost, vrijeme leta i agilnost, izravno ovise o sposobnosti preciznog i brzog upravljanja brzinom vrtnje ovih motora [2].

Upravljanje brzinom vrtnje motora BLDC postiže se održavanjem kuta između polja rotora i statora. Za to upravljač mora znati položaj rotora što se obično postiže osjetilima Hallovog učinka ili enkoderima pozicije. Postoje i metode upravljanja koje ne koriste osjetila za određivanje položaja rotora. One smanjuju troškove, složenost i masu sustava što ih čini pogodnijim izborom za dronove. Kod metode komutacije u šest koraka popularna je tehnika praćenja protuelektromotorne sile (PEMS) u kojoj upravljač zaključuje položaj rotora praćenjem PEMS-a koji se inducira u nevođenoj fazi (odjeljak 3.1.). Složenije metode komutacije poput sinusne komutacije i vektorskog upravljanja koriste algoritme za estimaciju položaja rotora jer nemaju mogućnost mjerenja PEMS-a [3].

nadopuni opis rada

Ovaj rad bavi se analizom, modeliranjem, simulacijom i implementacijom sustava za upravljanje brzinom vrtnje motora BLDC s naglaskom na primjenu kod bespilotnih letjelica. Cilj je istražiti i implementirati sustav upravljanja bez korištenja osjetila temeljen na metodi komutacije u šest koraka. Kroz rad će se analizirati i temeljni kompromisi u

dizajnu motora, poput izbora konfiguracije namotaja, kako bi se razumio njihov utjecaj na konačne performance.

popravi pregled poglavlja

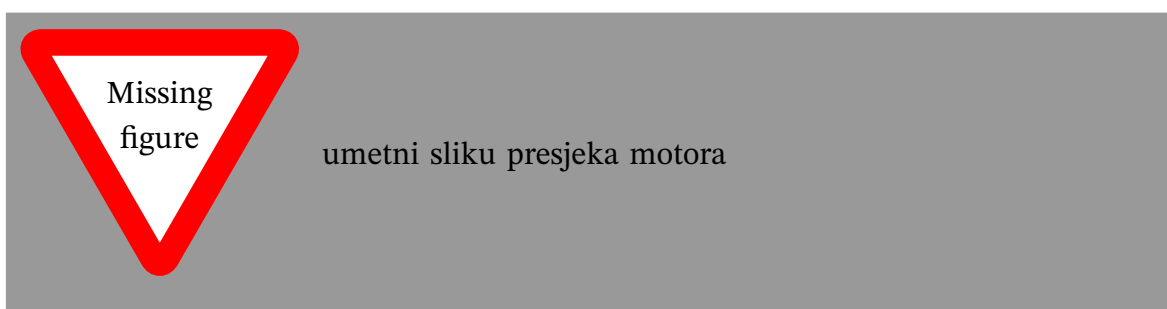
Drugo poglavlje daje teorijsku podlogu o motorima BLDC. Treće poglavlje detaljno opisuje upravljanje motora BLDC bez osjetila, s fokusom na komutaciju u šest koraka. Četvrto poglavlje prikazuje sklopovlje sustava, opisuje odabrani elektronički sklop za upravljanje brzinom (eng. *Electronic Speed Controller, ESC*) te odabrani motor. Peto poglavlje opisuje implementaciju razvijenog algoritma na odabranom sklopovlju, dok šesto poglavlje donosi zaključak i sažima rezultate rada.

2. Istosmjerni elektromotor bez četkica

2.1. Osnove i konstrukcija

Istosmjerni elektromotor bez četkica, poznat i kao beskolektorski istosmjerni motor ili elektronički komutirani motor, vrsta je elektromotora sa stalnim magnetima čija je temeljna značajka rad bez mehaničkog kolektora i četkica.

Konstrukcija motora BLDC sastoji se od stacionarnog dijela, statora, i rotirajućeg dijela, rotora. U statoru su smještene zavojnice, bakreni namotaji koji djeluju kao elektromagneti. Na rotoru su stalni magneti [4]. Postoji unutarnji ili *inrunner* motor kod kojeg se rotor nalazi unutar statora. Unutarnji motori općenito imaju manji moment tromosti i sposobni su za veće brzine vrtnje [5]. Isto tako postoji i vanjski ili *outrunner* motor kojem je rotor izvana i okružuje stator. Ovakvi motori obično daju veći okretni moment pri nižim brzinama vrtnje [5].



Valja spomenuti kako uz motore BLDC usko se vežu sinkroni elektromotori sa stalnim magnetima (*Permanent Magnet Synchronous Motor, PMSM*). Takvi motori također su vrsta elektromotora sa stalnim magnetima i glavna je razlika valni oblik protuelektromotorne sile gdje motor BLDC ima trapezni oblik, a motor PMSM ima sinusni oblik. Dalje u radu oslanjat će se na motore BLDC iako većina stvari vrijedi i za motore PMSM

[6].

Rad motora bez četkica temelji se na kontroliranoj interakciji između magnetskog polja rotora, kojeg čine permanentni magneti, i rotirajućeg magnetskog polja statora. Za razliku od klasičnih istosmjernih motora, rotirajuće polje statora ovdje se stvara elektronički, bez mehaničkog kolektora i četkica. Taj zadatak obavlja upravljački sklop ESC, koji sekvencijalnim napajanjem statorskih namota precizno sinkronizira polje statora s položajem rotora [7]. Cilj je održavati optimalan kut između njihovih magnetskih vektora kako bi se maksimizirao okretni moment. Zbog dobrog kompromisa između performansi i složenosti izvedbe, u praksi se najčešće koriste trofazni motori [8], čiji su namoti prostorno razmaknuti za 120 električnih stupnjeva [9].

Potpunim uklanjanjem kolektora i četkica izbjegavaju se najveći nedostaci klasičnih istosmjernih strojeva kao što su, osim već navedenog mehaničkog trošenja i čestog održavanja, iskrenje, i ograničen vijek trajanja. Zbog svoje pouzdanosti, učinkovitosti često i preko 80% [10] i mogućnosti postizanja iznimno velikih brzina (preko 70 000 okretaja u minuti [11]), beskolektorski se motori danas široko primjenjuju u sustavima kao što su bespilotne letjelice, servopogoni, pogoni tvrdih diskova u računalima, medicinski uređaji, moderni alatni strojevi te u audio i video tehnici.

2.2. Matematički model motora

Za trofazne motore, električni odnosi mogu se modelirati sljedećim nizom jednažbi izvedenih iz reference [?]. Jednažbe prate sliku 2.1.

$$V_{an} = R \cdot i_a + \frac{d}{dt}(L_{aa}i_a + L_{ab}i_b + L_{ac}i_c) + V_{ea} \quad (2.1)$$

$$V_{bn} = R \cdot i_b + \frac{d}{dt}(L_{ba}i_a + L_{bb}i_b + L_{bc}i_c) + V_{eb} \quad (2.2)$$

$$V_{cn} = R \cdot i_c + \frac{d}{dt}(L_{ca}i_a + L_{cb}i_b + L_{cc}i_c) + V_{ec} \quad (2.3)$$

pri čemu su:

- V_{an}, V_{bn}, V_{cn} – fazni naponi u odnosu na neutralnu točku motora n ,
- i_a, i_b, i_c – fazne struje,
- V_{ea}, V_{eb}, V_{ec} – protuelektromotorne sile,
- R – otpori statorskog namota po fazi, koji su jednaki za sve tri faze,
- L_{aa}, L_{bb}, L_{cc} – vlastiti induktiviteti,
- $L_{ab}, L_{ba}, L_{ac}, L_{ca}, L_{bc}, L_{cb}$ – međusobni induktiviteti.

Ako se pretpostavi da su faze simetrične i da magnetska reluktancija ne ovisi o električnom kutu rotora, tada su tri vlastita induktiviteta jednaka, a šest međusobnih induktiviteta također je međusobno jednako:

$$L_{aa} = L_{bb} = L_{cc} = L_v \quad (2.4)$$

$$L_{ab} = L_{ba} = L_{ac} = L_{ca} = L_{bc} = L_{cb} = M \quad (2.5)$$

Ekvivalentni induktivitet L može se izračunati kao:

$$L = L_v - M \quad (2.6)$$

Uz pretpostavku simetričnih faznih struja, vrijedi:

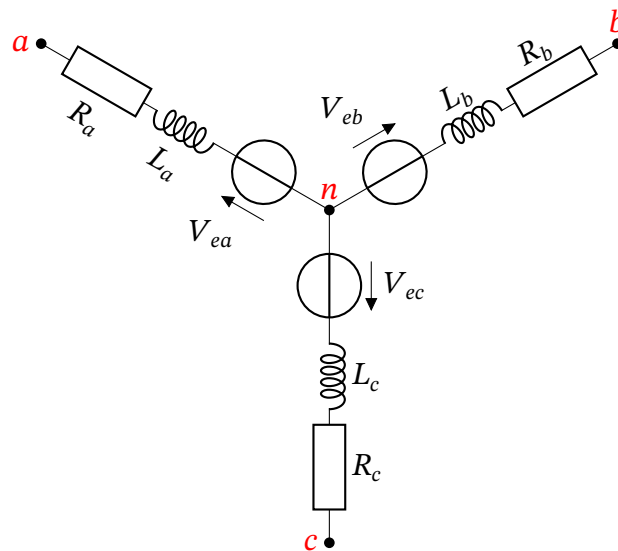
$$i_a + i_b + i_c = 0 \quad (2.7)$$

Tada se električni odnosi mogu pojednostavniti, a motor BLDC modelirati na sljedeći način:

$$V_{an} = R \cdot i_a + L \frac{di_a}{dt} + V_{ea} \quad (2.4)$$

$$V_{bn} = R \cdot i_b + L \frac{di_b}{dt} + V_{eb} \quad (2.5)$$

$$V_{cn} = R \cdot i_c + L \frac{di_c}{dt} + V_{ec} \quad (2.6)$$



Slika 2.1. Električna shema motora

2.3. Protuelektromotorna sila

Protuelektromotorna sila (eng. *Counter-electromotive force*, *Back-electromotive force*, *back-EMF*) je napon koji se stvara u zavojnicama statora prilikom vrtnje rotora, a suprotstavlja se naponu napajanja. Ovaj se napon inducira u skladu s Faradayevim zakonom elektromagnetske indukcije.

Oblik protuelektromotorne sile ovisi o mehaničkoj konstrukciji motora, ponajviše o raspodjeli i obliku permanentnih magneta na rotoru te o izvedbi statorskih namota. Ovisno o tome, postoje trapezoidalni valni oblik (slika 2.2.a) i sinusoidalni valni oblik (slika 2.2.b) protuelektromotorne sile.

Poznavanje valnog oblika protuelektromotorne sile postaje važno pri upravljanju okretanja elektromotora jer se valni oblici pokretačkog signala i PEMS-a moraju poklapati za minimizaciju valovitosti momenta (odjeljak 3.1.) [9].



Slika 2.2. Usporedba valnih oblika PEMS-a

2.4. Konfiguracija namotaja na statoru

Na trofaznom motoru BLDC namotaji na statoru mogu biti u dvije glavne konfiguracije:

U **zvjezdastom spoju** (eng. *wye, star connection*) tri zavojnice spojene su u zajedničkoj središnjoj točki, zvjezdištu (točka n na slici 2.3.a). Fazni napon, V_{faza} [V], niži je od mrežnog napona, $V_{\text{mreža}}$ [V], prema izrazu $V_{\text{faza}} = V_{\text{mreža}}/\sqrt{3}$, a fazna struja, I_{faza} [A], jednaka je mrežnoj struji.

U **trokutnom spoju** (eng. *Delta connection*) zavojnice su spojene međusobno u trokut (slika 2.3.b). Fazni napon, V_{faza} [V], jednak je mrežnom naponu, $V_{\text{mreža}}$ [V], a fazna struja, I_{faza} [A], niža je od mrežne struje, $I_{\text{mreža}}$ [A], prema izrazu $I_{\text{faza}} = I_{\text{mreža}}/\sqrt{3}$.

Zbog ove razlike u faznim naponima, za dva motora s ovim konfiguracijama i pripadnim konstantama motora $K_{t,Z}$ i $K_{t,T}$ za proizvesti jednak moment vrijedi:

Moment, τ [Nm], može se izraziti preko izraza $\tau = K_t \cdot I_{\text{faza}}$, gdje je K_t konstanta momenta [Nm/A], a I_{faza} fazna struja [A]. Odnos konstanti momenta je $K_{t,T} = K_{t,Z}/\sqrt{3}$ [7].

Da bi se proizveo jednak moment, odnos faznih struja mora biti:

$$\begin{aligned} K_{t,Z} \cdot I_{\text{faza},Z} &= K_{t,T} \cdot I_{\text{faza},T} \\ K_{t,Z} \cdot I_{\text{faza},Z} &= \left(\frac{K_{t,Z}}{\sqrt{3}} \right) \cdot I_{\text{faza},T} \\ \sqrt{3} \cdot I_{\text{faza},Z} &= I_{\text{faza},T} \end{aligned}$$

Ovaj rezultat pokazuje da za isti moment, fazna struja u trokutnom spoju mora biti $\sqrt{3}$ puta veća od fazne struje u zvjezdastom spoju. Koristeći ovaj odnos, sada se mogu uspo-

rediti linijske struje (I_L) koje motori vuku iz izvora napajanja.

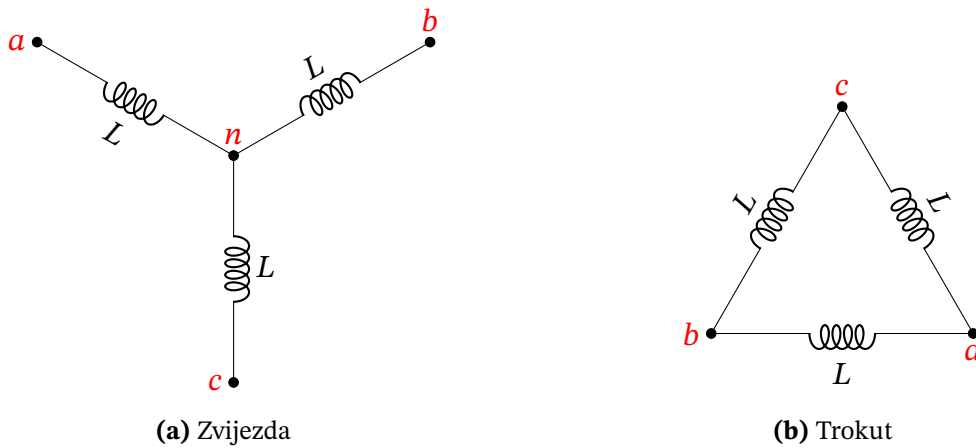
$$I_{L,T} = \sqrt{3} \cdot I_{\text{faza},T} \quad (\text{Definicija linijske struje za trokut})$$

$$= \sqrt{3} \cdot (\sqrt{3} \cdot I_{\text{faza},Z}) \quad (\text{Uvrštavanje odnosa faznih struja})$$

$$= 3 \cdot I_{\text{faza},Z}$$

$$= 3 \cdot I_{L,Z} \quad (\text{Budući da je } I_{\text{faza},Z} = I_{L,Z})$$

Izvod pokazuje da za proizvodnju istog momenta, motor spojen u trokut zahtijeva tri puta veću linijsku struju od motora spojenog u zvijezdu. Ova temeljna razlika u potrebnoj struji definira njihovu primjenu koja je opisana u sljedećem odjeljku 2.5.

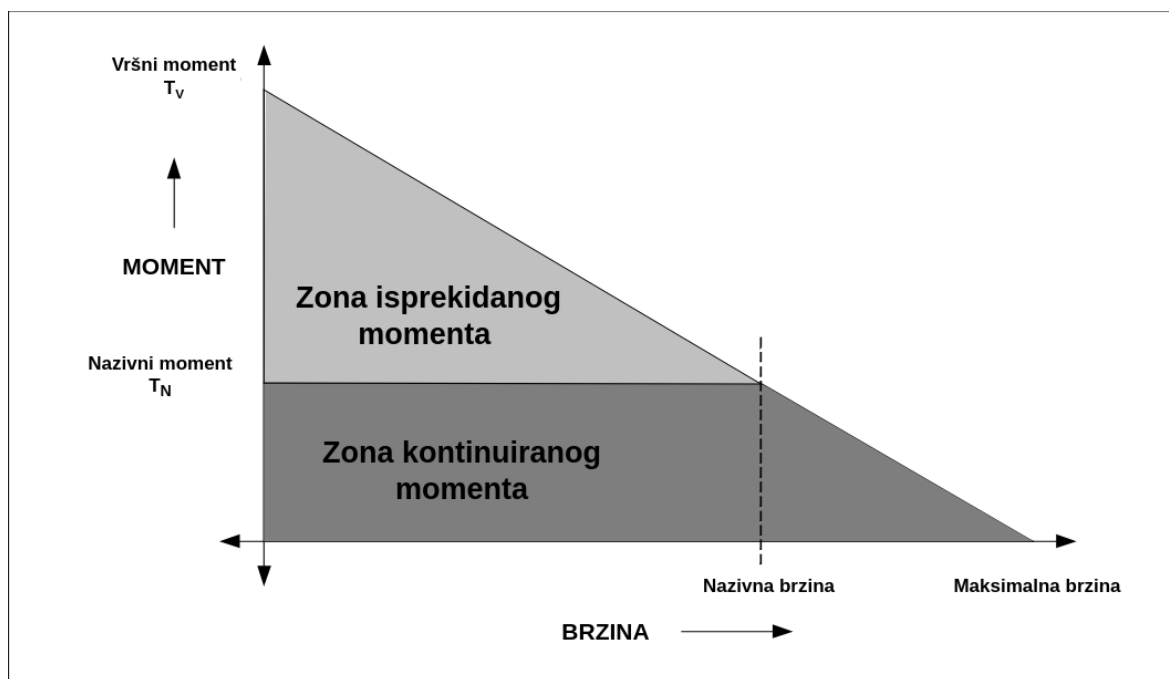


Slika 2.3. Konfiguracije namotaja

2.5. Odnos momenta i brzine vrtnje

Performanse motora BLDC temelje se na kompromisu između okretnog momenta i brzine vrtnje.

S jedne strane, okretni moment (τ) izravno je proporcionalan struji (I) prema izrazu $\tau = K_t \cdot I$ (odjeljak 2.4.). S druge strane, rotacijom se inducira PEMS (V_{pems}) koji se suprotstavlja naponu napajanja i proporcionalan je kutnoj brzini (ω) prema izrazu $V_{\text{pems}} = K_e \cdot \omega$. Porast brzine uzrokuje porast V_{pems} , što smanjuje efektivni napon na namotajima, a time i struju i raspoloživi moment. Motor dostiže svoju maksimalnu brzinu, odnosno brzinu praznog hoda, kada se V_{pems} približi naponu napajanja, čime se moment smanjuje na nulu (zanemarujući trenje) što se može vidjeti na slici 2.4. U zoni kontinuiranog momenta porast brzine ne utječe na moment i to područje je omeđeno nazivnim momentom i nazivnom brzinom.



Slika 2.4. Graf omjera momenta i brzine (prilagođeno prema [9])

Na ovaj kompromis presudno utječe konfiguracija namotaja statora, kao što je opisano u odjeljku 2.4. Budući da su konstante K_t i K_e povezane, izbor konfiguracije definira momentnu karakteristiku motora.

- **Zvjezdasti spoj** - Zbog veće efektivne duljine namotaja, ova konfiguracija ima višu konstantu momenta (K_t) i posljedično višu konstantu protuelektromotorne

sile (K_e). To rezultira visokom momentnom učinkovitošću (veći moment po amperu), ali i nižom maksimalnom brzinom jer V_{pems} brže doseže napon napajanja.

- **Trokutni spoj** - Ova konfiguracija ima niži K_t i K_e (za faktor $\sqrt{3}$). Kao što je spomenuto u odjeljku 2.4., za isti moment zahtijeva znatno veću struju, što smanjuje učinkovitost. Međutim, niži K_e omogućuje motoru postizanje veće maksimalne brzine prije nego što V_{pems} postane ograničavajući faktor.

Izbor između ove dvije konfiguracije stoga predstavlja inženjerski kompromis. Zvezdasti spoj preferira se u primjenama gdje su prioritet visoki moment pri nižim brzinama i energetska učinkovitost, poput dronova za snimanje. S druge strane, trokutni spoj odabire se za primjene gdje je cilj postizanje maksimalne brzine, kao kod trkaćih dronova FPV, čak i po cijenu veće potrošnje struje.

3. Upravljanje motorom BLDC bez osjetila položaja


Metoda koja se koristi za upravljanje motorom BLDC utječe na izvedbu motora, njegovu učinkovitost i glatkoću rada. Odabir metode upravljanja ovisi o karakteristikama motora kao što je valni oblik PEMS-a i zahtjevima primjene [5]. Ovaj rad koristi metodu komutacije u šest koraka s detekcijom PEMS-a.

3.1. Metoda komutacije u šest koraka

Metoda komutacije u šest koraka, poznata i kao trapezno upravljanje, stvara rotirajuće magnetsko polje statora sekvencijalnim napajanjem parova namotaja. U svakom trenutku, struja teče kroz dva od tri fazna namotaja, dok je treći namotaj neopterećen, to jest u stanju visoke impedancije. Jedan električni ciklus rotacije sastoji se od šest ovakvih koraka, pri čemu se vektor magnetskog polja statora zakreće za 60 električnih stupnjeva pri svakom prijelazu [5, 3].


Slijed komutacije osmišljen je tako da magnetsko polje rotora, odnosno stalni magneti, uvijek zaostaje za poljem statora, što stvara moment koji pokreće rotor. Za ilustraciju, prva dva koraka u tipičnom slijedu su:

- **Korak 1:** Struja teče iz faze A u fazu B. Faza C je neopterećena. Magnetsko polje statora zauzima određeni položaj.



a+/b-, neka je 3 navoja, 2 para magneta

- **Korak 2:** Struja teče iz faze C u fazu B. Faza A je sada neopterećena. Magnetsko polje statora zakreće se za 60 električnih stupnjeva u odnosu na prethodni korak.




b-/c+, neka je 3 navoja, 2 para magneta

Ovaj se proces nastavlja kroz preostala četiri koraka (C->A, B->A, B->C, A->C), čime se zatvara puni električni ciklus od 360 stupnjeva.

ovdje objasni razliku između električnih i mehaničkih stupnjeva na temelju 2 dijagrama iznad

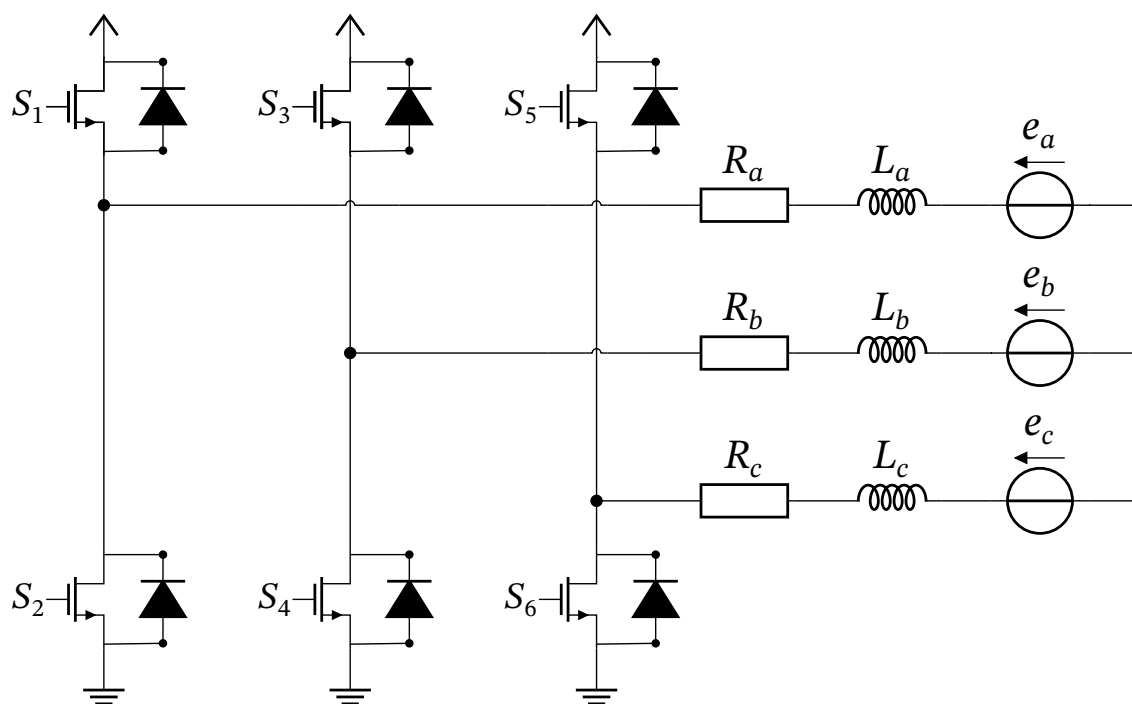
Budući da se magnetsko polje mijenja u diskretnim koracima, generirani moment nije u potpunosti gladak, već sadrži male oscilacije poznate kao valovitost momenta. Te se oscilacije pojavljuju prilikom svake komutacije [12].



slika valovitosti momenta, probat ću u matlabu odsimulirati

3.2. Upravljanje naponom i strujom pomoću PWM-a

Za pogon motora BLDC koristi se trofazni mosni pretvarač (eng. *three-phase inverter*), koji se sastoji od tri polumosta, po jedan za svaku fazu motora. Svaki polumost čine dva tranzistora, gornji i donji, koji omogućuju spajanje faze na pozitivni ili negativni pol napajanja (slika 3.1.) [12, 13, 9].



Slika 3.1. Shema trofaznog mosnog spoja na motor

Brzina vrtnje i moment motora upravljaju se regulacijom srednje vrijednosti napona ili struje na namotajima, što se postiže primjenom pulсно-širinske modulacije (eng. *Pulse-Width Modulation, PWM*). Umjesto stalnog napona, na sklopke pretvarača dovodi se signal PWM-a visoke frekvencije. Promjenom faktora ispune (eng. *duty cycle*) tog signala mijenja se efektivni napon na motoru, a time i struja koja teče kroz namotaje.

Tehnike primjene PWM-a za upravljanje

treba ponovno evaluirat, nije bas precizno

- **Oštro preklapanje (eng. *hard chopping*):**

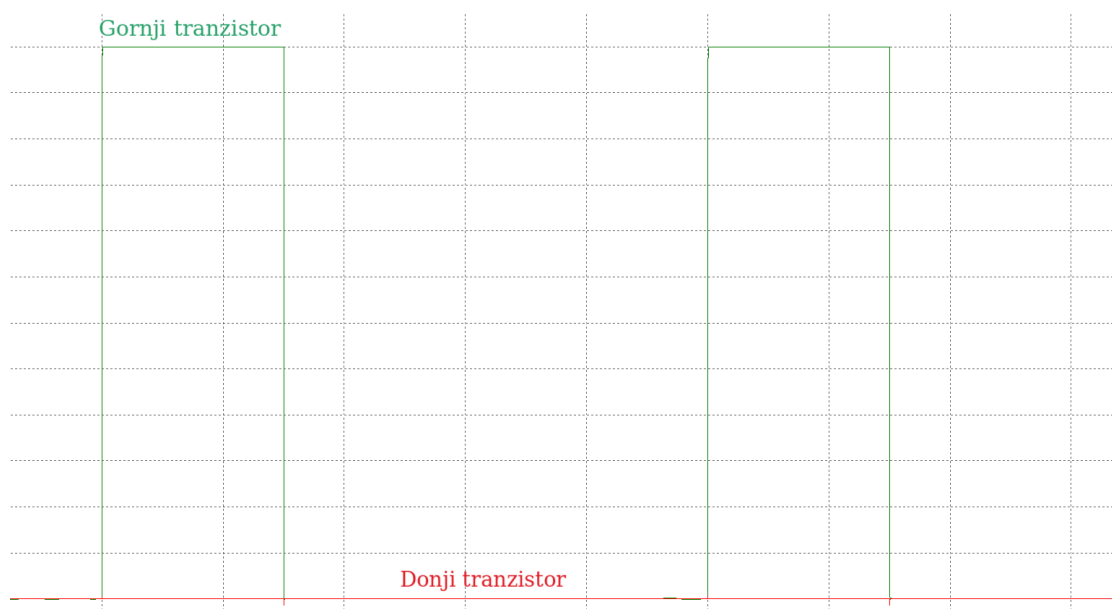
Signal PWM-a primjenjuje se istovremeno na gornju sklopku jedne aktivne faze (npr. S_1 na slici 3.1.) i na donju sklopku druge aktivne faze (npr. S_4 na slici 3.1.).

Obje sklopke se uključuju i isključuju u isto vrijeme. Kada je signal PWM-a visok, struja teče kroz S_1 pa preko motora do S_4 . Kada je nizak, obje se sklopke istovremeno isključuju. Zbog induktivnosti namota, struja nastavlja teći, ali sada recirkulira kroz poredne diode (eng. *freewheeling diode*) suprotnih sklopki (diodu uz S_2 i diodu uz S_3) natrag prema istosmjernom izvoru. Ovakav način rada rezultira većom valovitošću struje u usporedbi s metodom glatkog preklapanja, no nudi jednostavnu izvedbu [12].

- **Glatko preklapanje (eng. *soft chopping*):**

Signal PWM-a primjenjuje se na gornju sklopku jedne aktivne faze (npr. S_1 na slici 3.1.), dok je donja sklopka druge aktivne faze (npr. S_4 na slici 3.1.) stalno uključena. Kada je signal PWM-a visok, struja teče kroz S_1 pa preko motora do S_4 . Kada je nizak, struja recirkulira kroz diodu uparenu uz S_2 , što dovodi do manjih promjena struje u usporedbi s metodom oštrog preklapanja jer je pad napona duplo manji. Na slici 3.2. prikazan je odnos signala PWM-a na tranzistorima S_1 u zelenoj boji i S_2 u crvenoj boji. Za vrijeme niskog signala PWM-a, S_2 ostaje nisko [12].

fale osi na slici, ponovi



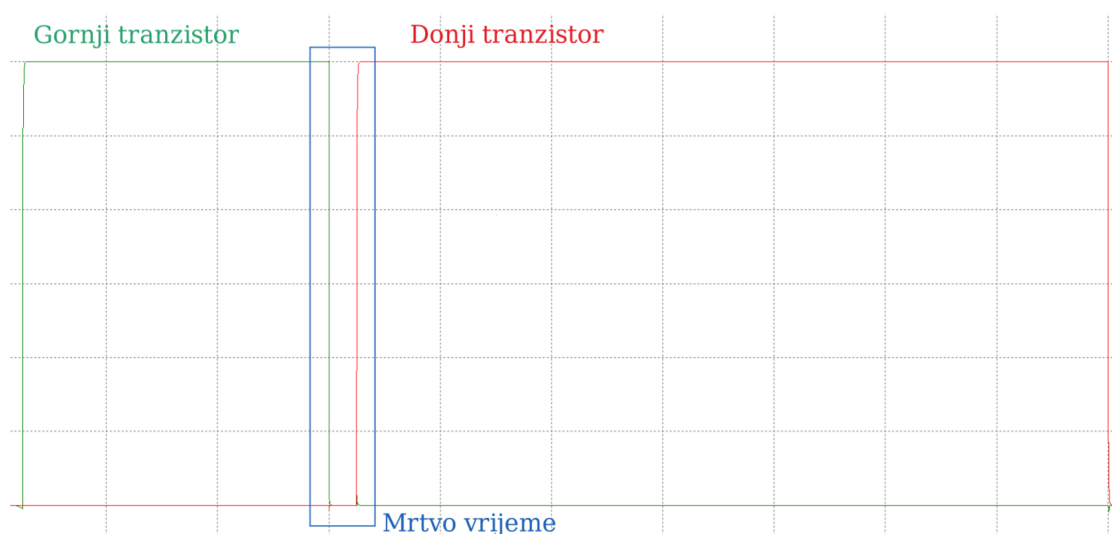
Slika 3.2. Glatko preklapanje u alatu LTspice

- **Komplementarni signal PWM-a:**

Isti scenarij kao i na prošlom primjeru, ali na nizak signal PWM-a struja recirkulira

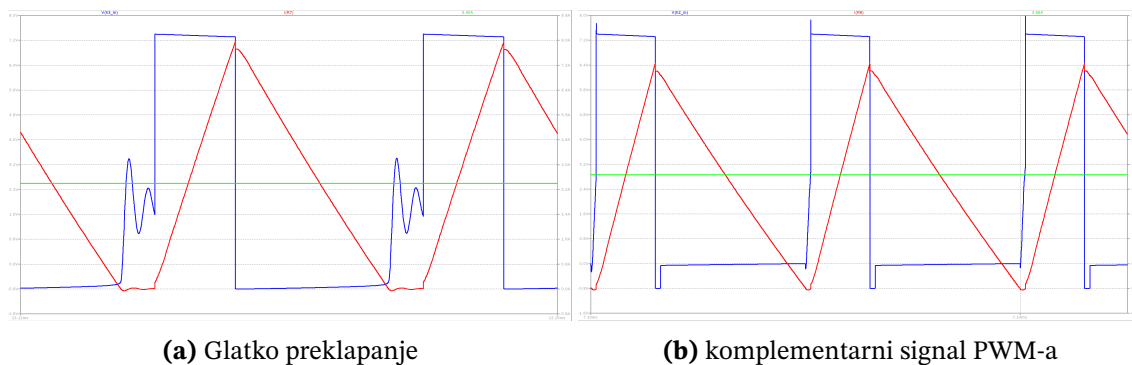
kroz tranzistor S_2 a kada je on nizak, uključuje se donja sklopka u istom polumostu što se može vidjeti na slici 3.3. Kada se zeleni signal na tranzistoru S_1 spusti u nisko stanje, crveni signal na tranzistoru S_2 sa malom stankom podigne se u visoko stanje. Ova mala stanka naziva se mrtvo vrijeme (eng. *dead time*) i sprječava kratki spoj na polumostu (eng. *shoot-through*). Uključivanjem donjeg tranzistora na ovaj način postiže se da struja recirkulira kroz tranzistor [12].

fale osi na slici



Slika 3.3. Komplementarni signal PWM-a u alatu LTspice

Izbor metode upravljanja strujom u ciklusu PWM-a utječe na dinamiku struje i razinu elektromagnetskih smetnji. Od metode oštrog preklapanja do metode komplementarnog signala PWM-a postepena je gradacija sa većih gubitaka na manje gubitke energije. Isto tako složenost izvedbe raste tim redoslijedom. Na slikama 3.4. mogu se vidjeti valni oblici struje kroz zavojnice u metodama glatkog preklapanja i komplementarnog signala PWM-a. Slika 3.4.a prikazuje brži pad struje pri niskom signalu PWM-a te samim time i nižu prosječnu struju od struje pri metodi komplementarnog signala PWM-a prikazane na slici 3.4.b



Slika 3.4. ■ Valni oblik struje
 ■ Prosječna struja
 ■ Valni oblik napona

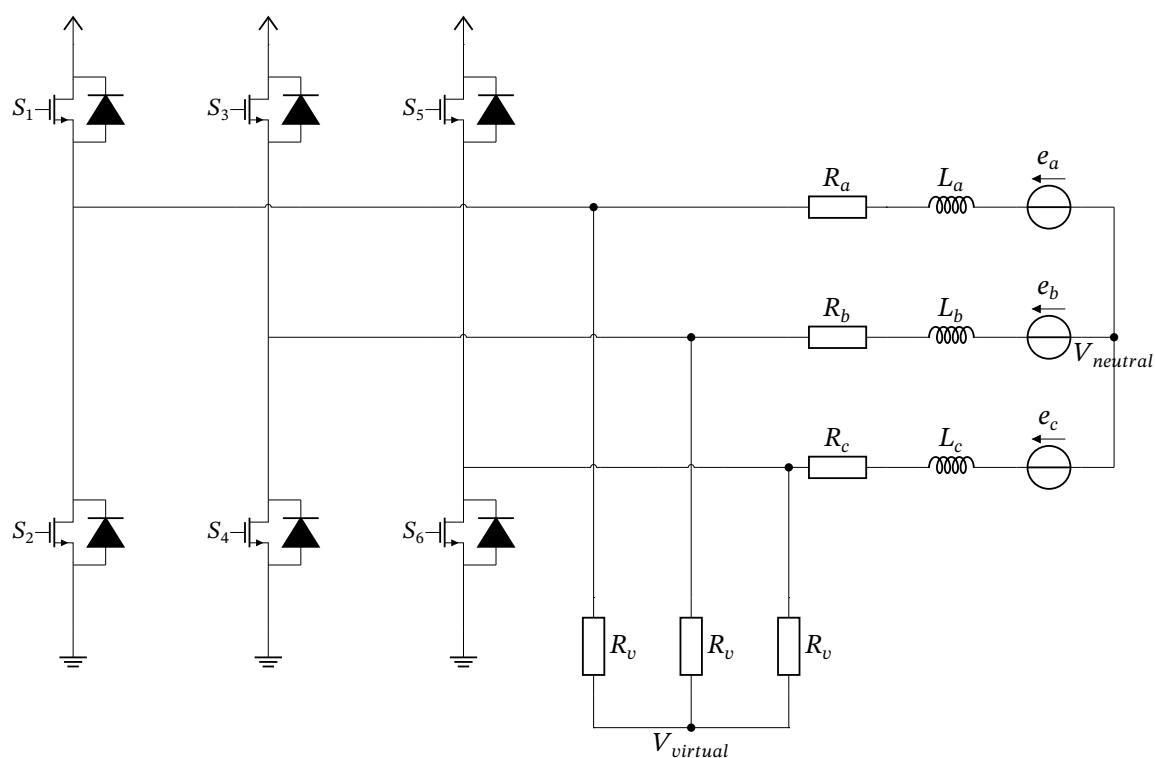
3.3. Detekcija položaja rotora s pomoću PEMS-a

U sustavima bez osjetila, informacija o položaju rotora dobiva se mjerenjem napona protuelektromotorne sile na neopterećenoj fazi.

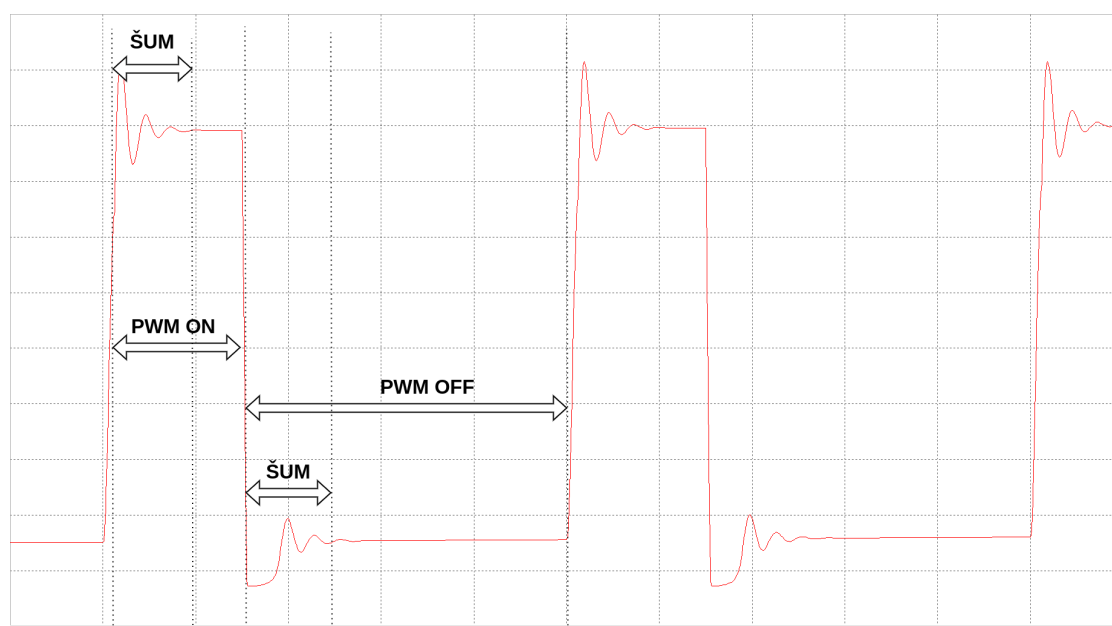
U konfiguraciji sa zvjezdastim spojem, PEMS se mjeri u odnosu na potencijal zvjezdišta. Budući da zvjezdište motora najčešće nije fizički dostupno za mjerenje, njegov se potencijal mora rekonstruirati. To se postiže stvaranjem virtualnog zvjezdišta (slika 3.5.). Tri otpornika jednakog, visokog otpora R_v spajaju se u zvijezdu, pri čemu je svaki otpornik spojen na po jednu fazu motora. Zajednička točka ta tri otpornika stvara virtualno zvjezdište $V_{virtual}$ čiji je potencijal jednak aritmetičkoj sredini napona sve tri faze. Taj se stabilni referentni napon tada koristi za usporedbu s naponom neopterećene faze [13].

Za preciznu detekciju trenutka u kojem protuelektromotorna sila prolazi kroz nulu koristi se sklop komparatora, no točna implementacija ovisi o metodi uzorkovanja koja je usko vezana za signal PWM-a. "Klasična" metoda uzorkuje napon faze za vrijeme visokog stanja signala PWM-a, što omogućuje postizanje 100% radnog ciklusa, ali zahtijeva filtriranje signala i referentnog napona zbog šuma uzrokovanog sklapanjem tranzistora vidljivog na slici 3.6. [13].

Alternativna i cjenovno učinkovitija strategija je uzorkovanje na kraju niskog stanja signala PWM-a. U tom intervalu, kada struja recirkulira kroz diodu ili tranzistor, mjerenje je jednostavnije i otpornije na šum jer se potencijal zvjezdišta može smatrati uzemljenim, no nedostatak je nemogućnost postizanja 100% radnog ciklusa. Postoje i hibridne metode koje kombiniraju ova dva pristupa kako bi iskoristile prednosti obje strategije



Slika 3.5. Rekonstrukcija zvjezdišta

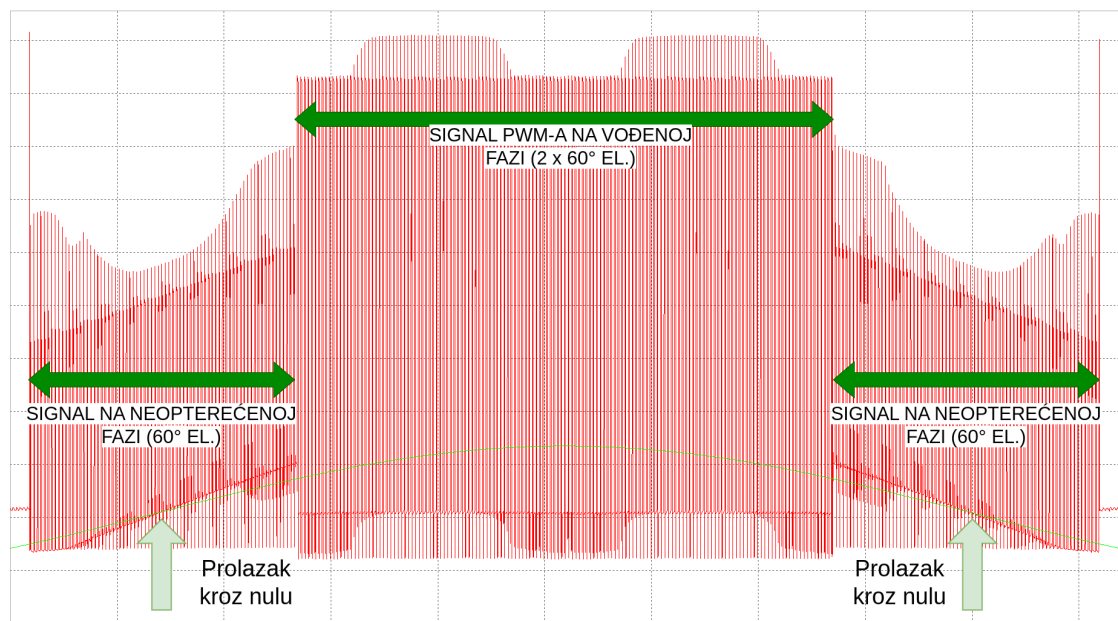


Slika 3.6. Prikaz napona na neopterećenoj fazi u alatu LTspice

ovisno o brzini i opterećenju motora [13].

Ovaj događaj prolaska kroz nulu događa se točno na polovici trajanja jednog komutacijskog koraka kao što se može vidjeti na slici 3.7. Drugim riječima, od trenutka detekcije presijecanja nule do idealnog trenutka za sljedeću komutaciju potrebno je pričekati vri-

jeme koje odgovara zakretu od 30 električnih stupnjeva.



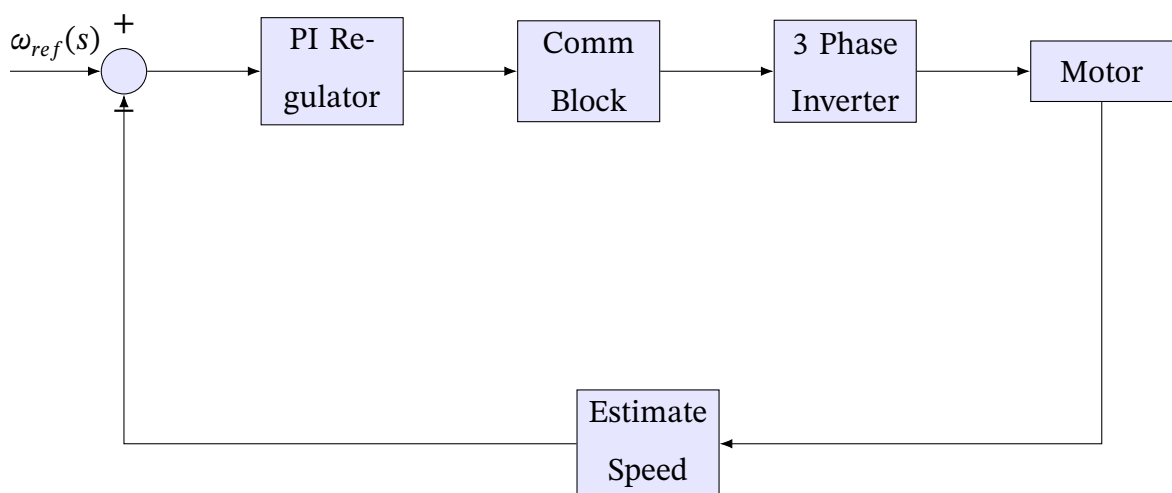
Slika 3.7. Prikaz signala PWM-a na jednoj fazi u alatu LTspice

3.4. Faze pokretanja i rada motora

Pokretanje motora bez osjetila ne može se izvesti isključivo detektiranjem PEMS-a jer nije prisutan pri mirovanju i vrlo malim brzinama ili je preslab za detekciju. Potrebno je motor dovesti do stanja gdje može očitavati PEMS.

Prije pokretanja, položaj rotora je nepoznat. Kako bi se postavio u poznati početni položaj, na kratko se vrijeme uključe dva fazna namotaja. To stvara statično magnetsko polje koje poravnava rotor u određenom smjeru. Ova faza se naziva poravnanje (eng. *alignment*). Nakon poravnanja, motor se pokreće u otvorenoj petlji (eng. *open-loop*). Sklop ESC forsira komutaciju namotaja prema unaprijed definiranom, postupno rastućem vremenskom slijedu, bez ikakve povratne informacije o stvarnom položaju. Cilj je ubrzati motor do brzine na kojoj će inducirani PEMS biti dovoljno velik za pouzdanu detekciju. Kada brzina dosegne prag na kojem detekcija prolaska kroz nulu postaje pouzdana, sustav prelazi u rad sa zatvorenom petljom (eng. *closed-loop*). Od ovog trenutka, komutacija se više ne temelji na fiksnom vremenu, već je sinkronizirana sa stvarnim položajem rotora detektiranim prolaskom PEMS-a kroz nulu [14].

3.5. Model regulacije brzine



4. Eksperimentalni postav

Kako bi se provela validacija teorijskih koncepata i testirala implementacija algoritma za upravljanje brzinom vrtnje, sastavljen je eksperimentalni postav. Ovaj postav objedinjuje sve sklopovske i programske komponente potrebne za pogon i analizu rada istosmjernog motora bez četkica. U nastavku su opisane komponente korištene u radu.

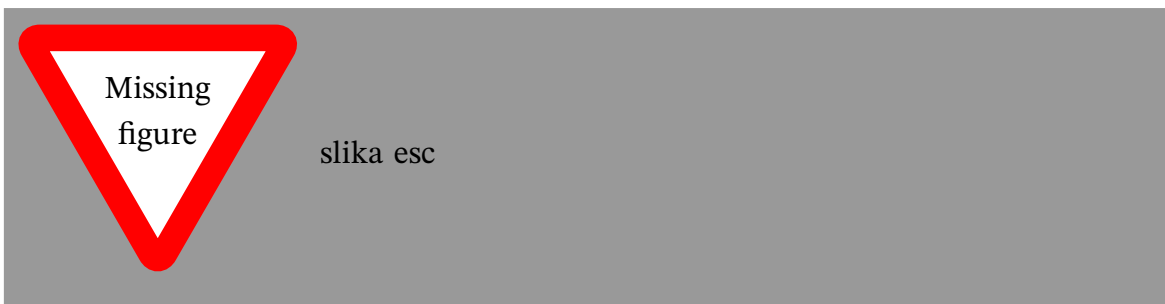
4.1. Elektronički sklop za upravljanje brzinom

Središnji element eksperimentalnog postava je elektronički sklop za upravljanje brzinom motora. On objedinjuje digitalnu upravljačku logiku i pogonski sklop na dvije odvojene tiskane pločice (eng. *Printed Circuit Board, PCB*).

Digitalna upravljačka logika implementirana je na razvojnoj pločici *Nucleo G071RB*, čija je središnja komponenta mikrokontroler *STM32G071RB*. Njegova zadaća je izvršavanje upravljačkog algoritma što obuhvaća generiranje signala pulsno-širinske modulacije (eng. *Pulse-Width Modulation, PWM*) za upravljanje tranzistorima snage te akviziciju i obradu signala protuelektromotorne sile za određivanje položaja rotora.

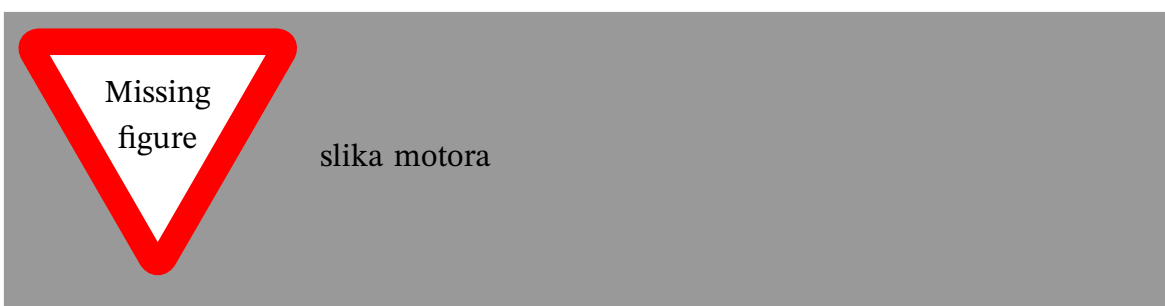
Pogonski sklop, zadužen za isporuku energije motoru, realiziran je na zasebnoj, ručno zalemljenoj tiskanoj pločici¹. Njegovu osnovu čine tri pumosta koja pogone tri faze motora. Svaki pumost sastoji se od para komplementarnih tranzistora snage tipa MOSFET. Na istoj pločici nalaze se i sklopovi za kondicioniranje signala koji obavljaju filtriranje i prilagodbu naponskih razina faznih napona. Sklop komparatora koristi se za detekciju trenutka prolaska signala PEMS-a kroz referentni napon virtualnog zvjezdišta.

¹Dizajn tiskane pločice za potrebe ovog rada ustupio je Boris Šnajder



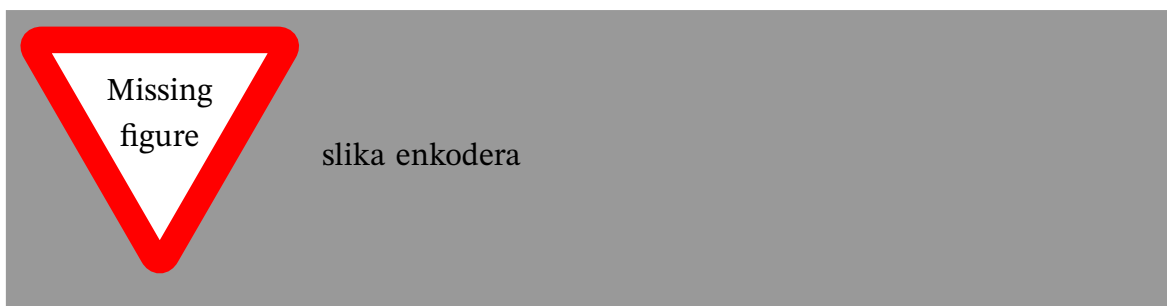
4.2. Elektromotor *A2212/13T 1000KV*

U eksperimentu je korišten komercijalno dostupan trofazni istosmjerni motor bez čet- kica modela *A2212/13T*. Oznaka *A2212/13T* odnosi se na njegove konstrukcijske zna- čajke. Oznaka *2212* specificira dimenzije statora: promjer od 22 mm i visinu od 12 mm. Motor ima 14 magnetskih polova na rotoru i 12 utora na statoru, što odgovara uobiča- jenoj konfiguraciji 14P12N za ovu vrstu motora. Riječ je o vanjskom motoru konstante brzine od 1000 KV, što specificira da motor teoretski, u neopterećenom stanju, postiže brzinu vrtnje od 1000 okretaja u minuti za svaki volt napona napajanja. Oznaka *13T* odnosi se na broj namotaja na svakom polu statora, što utječe na njegove momentne i brzinske karakteristike.

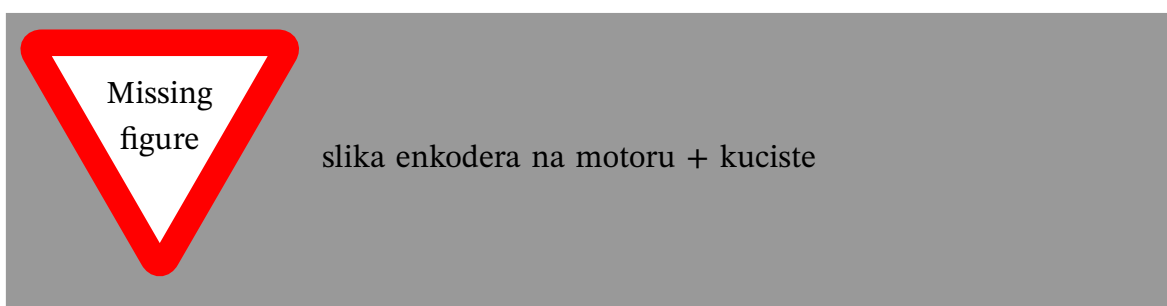


4.3. Enkoder

Za precizno mjerenje stvarne brzine vrtnje i položaja rotora motora korišten je apsolutni magnetski enkoder *CUI Devices AMT223C-V*. Iako se primarni algoritam upravljanja opi- san u ovom radu temelji na metodi bez osjetila položaja, enkoder je u eksperimentalnom postavu imao ulogu referentnog mjernog uređaja. Podaci dobiveni s enkodera služili su za praćenje kuta između statora i rotora, za praćenje trajanja pojedinog koraka te za pra- ćenje trenutaka detektiranih prolazaka kroz nulu.



Kako bi se osigurala mehanička stabilnost i pouzdano centriranje enkodera na osovinu motora, pomoću tehnologije 3D tiska izrađeno je prilagođeno kućište koje fiksira enkoder i motor u koaksijalan položaj.



4.4. Mjerni instrumenti

Tijekom razvoja, testiranja i analize sustava korištena je standardna laboratorijska mjerna oprema. Kao izvor napajanja za elektronički sklop i motor služilo je laboratorijsko napajanje, koje je osiguravalo stabilan i podesiv istosmjerni napon. Za analizu signala korišteni su digitalni osciloskop i logički analizator. Digitalnim osciloskopom obavljena je vizualizacija i mjerenje analognih signala, kao što su valni oblici faznih napona, signali protuelektromotorne sile i izlazi komparatora. Za praćenje i analizu digitalnih signala upotrijebljen je logički analizator *Saleae*, primarno za dekodiranje podataka o položaju s enkodera te praćenje pomoćnih signala tijekom otklanjanja pogrešaka. Uz navedene instrumente, digitalni multimetar korišten je za osnovna mjerenja istosmjernog napona, struje i otpora prilikom sastavljanja i provjere ispravnosti elektroničkog sklopa.

4.5. Programska podrška

Uz sklopovske komponente i mjerne instrumente, u radu je korištena i programska podrška za simulaciju elektroničkih krugova, za obradu i vizualizaciju mjernih podataka

te za pojednostavljeno upravljanje brzinom vrtnje. U fazi istraživanja teme, ponašanje ključnih dijelova pogonskog sklopa simulirano je u alatu *LTspice*. To je omogućilo bolje razumijevanje koncepata poput ponašanja struje pri različitim tehnikama primjene PWM-a na upravljanje 3.2.

Podaci prikupljeni s enkodera su uvezeni, obrađeni i vizualizirani pomoću programskog paketa *MATLAB*. Obrada u *MATLAB*-u omogućila je uvid u promjene kuta kroz vrijeme, trajanje svakog pojedinačnog koraka, trenutke detektiranog prolaska kroz nulu te odziv brzine kroz vrijeme što je olakšalo i ubrzalo proces razvoja algoritma.

Za upravljanje brzinom vrtnje korištena je jednostavna skripta napisana u jeziku Python za slanje tražene brzine na sklop ESC te primanje trenutne brzine rotora preko sučelja UART.

5. Implementacija

Ovo poglavlje opisuje programsku implementaciju sustava za upravljanje brzinom vrtnje motora BLDC bez osjetila položaja. Prikazana je arhitektura programskog rješenja, konfiguracija korištenih perifernih jedinica mikrokontrolera STM32G071RB te programska realizacija algoritma za upravljanje i regulaciju brzine. Implementacija se temelji na teorijskim konceptima opisanim u poglavlju 3. i odnosi se na sklopovlje korišteno u eksperimentalnom postavu.

5.1. Arhitektura programskog rješenja

Programsko rješenje implementirano je izravno na sklopovlju (eng. *bare-metal*), bez korištenja operacijskog sustava radi postizanja minimalnog kašnjenja i direktne kontrole nad hardverom. Cjelokupna arhitektura temelji se na beskonačnoj petlji unutar glavne funkcije te na sustavu prekida za obradu vremenski kritičnih događaja.

Sustav je vođen prekidima (eng. *interrupt-driven*). Operacije koje zahtijevaju precizno vremensko izvršavanje, poput generiranja signala PWM-a, detekcije protuelektromotorne sile i same komutacije, iniciraju se i obrađuju unutar prekidnih rutina hardverskih tajmera. Glavna programska petlja služi za obradu događaja koji su signalizirani iz prekidnih rutina putem globalnih zastavica (eng. *flags*). Ovakav pristup minimizira vrijeme provedeno unutar prekidnih rutina i omogućuje izvršavanje složenije obrade podataka u glavnom dijelu programa.

Rad sustava sastoji se nekoliko faza, od pokretanja do rada u zatvorenoj petlji. Faze se temelje na odjeljku 3.4. Implementacija algoritma provodi se kroz sljedeće cjeline:

- **poravnanje (eng. *Alignment*)**

- rad u otvorenoj petlji (eng. *Open-loop*)
- prijelaz u zatvorenu petlju (eng. *Closed-loop*)
- zatvorena petlja i regulacija brzine

Prijelazi između ovih faza rada upravljani su programskom logikom unutar glavne petlje, a uvjetovani su proteklom vremenom i brojem uspješnih detekcija PEMS-a.



Dijagram toka cjelokupnog programskog rješenja s prikazom glavne petlje i ključnih prekidnih rutina (TIM1, TIM3, TIM15, TIM17)



Dijagram programskog slijeda koji prikazuje prijelaze između stanja Mirovanje, Poravnanje, Otvorena petlja i Zatvorena petlja, s uvjetima prijelaza (npr. istek vremena, `zc_cnt > 3`)

5.2. Konfiguracija perifernih jedinica mikrokontrolera

Za realizaciju sustava upravljanja brzinom korištene su ključne periferne jedinice mikrokontrolera: napredni tajmer (TIM1) za generiranje signala PWM-a, općenamjenski tajmeri (TIM3, TIM15, TIM17) za vremensko upravljanje i uzorkovanje, te sučelje USART za komunikaciju.

5.2.1. Generiranje signala PWM-a

Za upravljanje trofaznim mosnim pretvaračem, teorijski opisanim u odjeljku 3.2., koristi se napredni tajmer TIM1, konfiguriran za generiranje tri para komplementarnih signala PWM-a. Frekvencija signala PWM-a postavljena je na 30 kHz. Ova frekvencija predstavlja kompromis između sklopnih gubitaka na tranzistorima MOSFET i izbjegavanja čujnog područja rada. Za sprječavanje pojave kratkog spoja (eng. *shoot-through*) unutar

polumostova pretvarača, na tajmeru je sklopovski implementirano mrtvo vrijeme (eng. *dead time*) u trajanju od 50 taktova sistemskog sata. Upravljanje pojedinim izlazima PWM-a ostvareno je direktnim upisom u registre tajmera čime se postiže brza kontrola nad aktivnim fazama motora.



Prikaz komplementarnih PWM signala s jasno označenim mrtvim vremenom, snimljen osciloskopom na jednom polu-mostu

5.2.2. Akvizicija signala protuelektromotorne sile

Detekcija prolaska PEMS-a kroz nulu temelji se na očitavanju digitalnih izlaza vanjskih sklopova komparatora. Kako bi se implementirala strategija uzorkovanja u intervalu niske razine signala PWM-a, teorijski opisana u odjeljku 3.3., primijenjena je metoda sinkroniziranog uzorkovanja. Glavni tajmer PWM-a, TIM1, nakon svakog ciklusa okida pomoćni tajmer TIM15, koji je konfiguriran u jednokratnom modu rada (eng. *One-Pulse Mode*). Prekidna rutina tajmera TIM15 izvršava se pred sam kraj neaktivnog dijela ciklusa PWM-a. U tom trenutku, kada nema aktivnog sklapanja, struja recirkulira kroz diode i inducirani napon je najstabilniji za mjerenje. Unutar te prekidne rutine očitava se stanje na odgovarajućem GPIO pinu (CMP1_Pin, CMP2_Pin ili CMP3_Pin), ovisno o trenutnom komutacijskom koraku.



Blok dijagram sustava za detekciju PEMS-a (veza faza, virtualnog zvjezdišta, komparatora i GPIO ulaza mikrokontrolera)



Osciloskopska snimka koja prikazuje PWM signal na jednoj fazi, PEMS na neopterećenoj fazi i digitalni signal koji označava trenutak uzorkovanja (okidanje TIM15 prekida)

5.2.3. Komunikacijsko sučelje

Za komunikaciju sa sustavom koristi se sučelje USART2, konfigurirano za rad pri brzini od 115200 bit/s. Prijenos podataka je automatiziran korištenjem direktnog pristupa memoriji (eng. *Direct Memory Access, DMA*). Sustav je konfiguriran da preko kanala DMA kontinuirano prima dva bajta podataka. Nakon primitka, u prekidnoj rutini HAL_UART_RxCpltCallback ta dva bajta se spajaju u 16-bitnu vrijednost koja predstavlja novu zadanu brzinu vrtnje. Istovremeno, sustav periodično šalje trenutnu procijenjenu brzinu vrtnje nazad prema nadređenom sustavu, također koristeći DMA, čime se omogućuje nadzor rada motora u stvarnom vremenu.



Tablica koja definira komunikacijski protokol (naredba, format podataka) za zadavanje brzine i primanje telemetrije

5.3. Implementacija algoritma upravljanja i regulacije

Algoritam upravljanja objedinjuje konfigurirane periferne jedinice u sustav za pokretanje i vrtnju motora. Programska logika implementira slijed pokretanja, prijelaz iz otvorenog u zatvoreni krug upravljanja te na kraju i regulaciju brzine, prateći teorijski model opisan u poglavlju 3.

5.3.1. Pokretanje motora: Poravnanje i rad u otvorenoj petlji

Pokretanje motora iz mirovanja, kako je teorijski obrazloženo u odjeljku 3.4., započinje s poravnanjem rotora. Rotor se može nalaziti u položaju koji je 180° stupnjeva pomaknut

od željenog smjera magnetskog polja, što bi rezultiralo neuspješnim poravnanjem. Zbog toga se izvode dva početna, vremenski relativno dugačka koraka komutacije u trajanju oko 250ms.

Nakon poravnanja, sustav prelazi u fazu rada u otvorenoj petlji. U ovoj fazi, komutacija se izvodi prisilno pozivima funkcije `motor_step`, a vremenski razmak između koraka se postepeno smanjuje prema unaprijed određenoj akceleracijskoj rampi definiranoj u tablici `step_times_us`. Kako se frekvencija komutacije povećava, rotor zbog svoje tromosti počinje zaostajati za rotirajućim magnetskim poljem statora. Time se postiže poželjni kut koji omogućuje detekciju prolaska PEMS-a kroz nulu. Vrijedi napomenuti da kako rotor vremenom sve više kasni, prilika za detekciju prolaska kroz nulu traje svega nekoliko koraka. Stoga, važno je pouzdano detektirati i zabilježiti sve prolaskе kroz nulu u tom periodu.



Tablica s komutacijskim stanjima za svih šest koraka s prikazom aktivnih tranzistora i nadzirane faze



Graf procijenjene brzine motora tijekom faza pokretanja, s jasno označenim fazama poravnanja, otvorene petlje i trenutka prijelaza u zatvorenu petlju

5.3.2. Prijelaz u zatvorenu petlju i sinkronizacija komutacije

Prijelaz iz otvorene u zatvorenu petlju događa se nakon što sustav uspješno detektira minimalni broj uzastopnih prolazaka PEMS-a kroz nulu ($ZC_CNT_MIN = 3$). U tom trenutku, upravljanje vremenom komutacije se prebacuje s fiksne tablice na dinamički izračun temeljen na stvarnom položaju rotora.

Sinkronizacija komutacije s položajem rotora u zatvorenoj petlji, prilagođena prema

metodi sinkronizacije opisane u dokumentu AN2355 [3], ostvarena je preciznim vremenskim slijedom događaja. Ciklus započinje detekcijom prolaska PEMS-a kroz nulu unutar prekidne rutine tajmera TIM15. Tada se poziva funkcija `handle_zero_crossing` koja bilježi trenutnu vrijednost brojača komutacijskog tajmera TIM3 i postavlja zastavicu `zc_flag`. Na tu zastavicu reagira glavna petlja, koja izračunava period između dva prolaska kroz nulu te, koristeći taj podatak i empirijski određen koeficijent faznog pomaka, određuje vremensku odgodu do iduće komutacije. Izračunata vrijednost odgode upisuje se kao novi period u tajmer TIM3. Po isteku zadanog vremena, TIM3 generira prekid u kojem se postavlja zastavica `commutate_flag`, što signalizira glavnoj petlji da izvrši sljedeći poziv funkcije `motor_step` i time zatvori ciklus.



Vremenski dijagram sinkronizacije komutacije (PEMS, detekcija nule, odgoda od 30 el. stupnjeva i trenutak komutacije)

Obrada rubnih slučajeva

Tijekom naglih promjena brzine ili opterećenja, može doći do desinkronizacije. Implementirana su dva mehanizma za oporavak. Ako rotor urani i prolazak kroz nulu se dogodi *prije* prozora za detekciju, sustav to registrira te proglasi trenutak na početku prozora detekcije kao prolazak kroz nulu. Ovo efektivno skraćuje trajanje trenutnog koraka, ubrzava stator pokušava "pobjeći" rotoru. S druge strane, ako rotor kasni i prolazak kroz nulu se ne dogodi unutar prozora, sustav označava kraj prozora kao trenutak detekcije, čime se sljedeći korak produžuje i polje statora usporava čime "čeka" rotor. Ove korekcije osiguravaju stabilnost upravljačke petlje.

5.3.3. Regulacija brzine u zatvorenoj petlji

Nakon uspješnog prijelaza u zatvorenu petlju, aktivira se vanjska regulacijska petlja koja održava brzinu vrtnje motora na zadanoj vrijednosti, sukladno modelu prikazanom u poglavlju 3.5.

Procjena brzine vrtnje

Brzina rotora izračunava se na temelju vremena između dvije uzastopne detekcije prolaska PEMS-a kroz nulu. To vrijeme, spremljeno u varijablu `zc_period`, odgovara periodu od 60 električnih stupnjeva. Kako bi se ublažile oscilacije i dobila stabilna procjena, primijenjen je digitalni filter tipa pomičnog prosjeka (eng. *moving average*). U red (`queue_t`) kapaciteta šest elemenata pohranjuje se zadnjih šest izmjerenih perioda, što odgovara jednom punom električnom okretaju, te se iz njihovog prosjeka računa procijenjena brzina. Brzina u okretajima u minuti (RPM) računa se prema izrazu:

$$\omega_{RPM} = \frac{60 \cdot f_{timer}}{N_{pp} \cdot 6 \cdot T_{avg}} \quad (5.1)$$

gdje je f_{timer} frekvencija tajmera TIM3, N_{pp} broj parova polova motora, a T_{avg} prosječan broj taktova tajmera za jedan komutacijski korak. Kako bi se optimizirali proračuni u stvarnom vremenu, u kodu je predizračunata konstanta `RPM_CONSTANT`:

$$RPM_CONSTANT = \frac{60 \cdot f_{timer}}{N_{pp} \cdot 6} \quad (5.2)$$

Za frekvenciju tajmera f_{timer} od 8 MHz te broj parova polova N_{pp} od 7 (za motor A2212), vrijednost konstante iznosi 11428571, kao što je prikazano u implementaciji na slici 5.1.

```
1 // Definicija konstante
2 const uint32_t RPM_CONSTANT = 11428571;
3
4 // Izracun prosjecnog perioda (T_avg)
5 current_com_period =
6     (context.last_steps.queue[0]) + (context.last_steps.queue[1]) +
7     (context.last_steps.queue[2]) + (context.last_steps.queue[3]) +
8     (context.last_steps.queue[4]) + (context.last_steps.queue[5]);
9 current_com_period /= 6;
10
11 // Izracun brzine pomocu konstante
12 current_speed = (uint32_t)(RPM_CONSTANT / current_com_period);
```

Slika 5.1. Implementacija izračuna brzine pomoću predizračunate konstante.

Digitalna implementacija PI regulatora

Budući da mikrokontroler STM32G071RB nema jedinicu za računanje s pomičnim zare-
zom (eng. *Floating-Point Unit, FPU*), regulator je implementiran korištenjem aritmetike
s nepomičnim zarezom (eng. *fixed-point*). Korišten je format Q12, gdje se 32-bitni cijeli
broj interpretira tako da 12 najnižih bitova predstavlja decimalni dio, kao što je prikazano
u isječku koda 5.2.

Regulator se izvršava periodički, a okida ga tajmer TIM17. Funkcija `PID_calculate`
računa pogrešku kao razliku između zadane (`target_speed`) i procijenjene trenutne br-
zine (`current_speed`). Na temelju te pogreške i empirijski podešenih pojačanja ($K_P =$
4, $K_I = 0.006$), izračunava se nova izlazna vrijednost. Ta vrijednost se preslikava na
faktor ispunje signala PWM-a (vrijednost između `DUTY_MIN` i `DUTY_MAX`) i upisuje u od-
govarajući *compare* registar tajmera TIM1. Implementiran je i *anti-windup* mehanizam
koji ograničava akumulaciju integralnog člana pogreške (`error_sum`) kada je izlaz regu-
latora zasićen, čime se poboljšava odziv sustava pri velikim promjenama zadane brzine.



Blok dijagram implementirane PI regulacijske petlje

```

1 // Isjecak iz funkcije PID_calculate u datoteci pid.c
2 int32_t PID_calculate(PIDController *pid, int32_t setpoint,
3                       int32_t measurement) {
4     // Greska u broju okretaja (counts)
5     int32_t error_counts = setpoint - measurement;
6
7     // Normalizacija greske u Q12 format (per-unit)
8     int32_t error_q12 = ((int64_t)error_counts << Q) / INPUT_SCALE;
9
10    // --- Proporcionalni clan ---
11    int32_t P_q12 = ((int64_t)pid->Kp * error_q12) >> Q;
12
13    // --- Integralni clan s anti-windup provjerom ---
14    pid->error_sum += ((int64_t)pid->Ki * error_q12) >> Q;
15    if (pid->error_sum > pid->integral_limit)
16        pid->error_sum = pid->integral_limit;
17    if (pid->error_sum < -pid->integral_limit)
18        pid->error_sum = -pid->integral_limit;
19    int32_t I_q12 = pid->error_sum;
20
21    // --- Ukupni izlaz (P + I) u Q12 formatu ---
22    int32_t u_q12 = P_q12 + I_q12;
23
24    // Skaliranje iz Q12 formata na raspon faktora ispune
25    int32_t output = pid->output_min +
26        (int32_t)((((int64_t)u_q12 * (pid->output_max - pid->output_min)) >> Q));
27
28    // Ogranicavanje izlaza (saturation)
29    if (output > pid->output_max) output = pid->output_max;
30    if (output < pid->output_min) output = pid->output_min;
31
32    return output;
33 }

```

Slika 5.2. Implementacija PI regulatora aritmetikom s nepomičnim zarezom.

6. Zaključak

Literatura

- [1] R. Austin, *Unmanned Aircraft Systems: UAVS Design, Development and Deployment*. Chichester, UK: Wiley, 2010.
- [2] O. Solomon i P. Famouri, “Dynamic performance of a permanent magnet brushless dc motor for uav electric propulsion system - part i”, u *IECON 2006 - 32nd Annual Conference on IEEE Industrial Electronics*, 2006., str. 1400–1405. <https://doi.org/10.1109/IECON.2006.347808>
- [3] NXP Semiconductors, “3-phase bldc motor control with hall sensors”, NXP Semiconductors, Application Note AN2355, 2005., pristupljeno: 1. srpnja 2025. [Mrežno]. Adresa: <https://www.nxp.com/docs/en/application-note/AN2355.pdf>
- [4] Leksikografski zavod Miroslav Krleža. (2007) elektromotor, beskolectorski. Tehnički leksikon, mrežno izdanje. [Mrežno]. Adresa: <https://tehnicki.lzmk.hr/clanak/elektromotor-beskolectorski>
- [5] D. Mohanraj, R. Arul david, R. Verma, K. Sathiyasekar, A. B. Barnawi, B. Chokkalingam, i L. Mihet-Popa, “A review of bldc motor: State of art, advanced control techniques, and applications”, *IEEE Access*, sv. 10, str. 54 833–54 869, 2022. <https://doi.org/10.1109/ACCESS.2022.3175011>
- [6] Leksikografski zavod Miroslav Krleža. (2007) elektromotor sa stalnim magnetima. Tehnički leksikon, mrežno izdanje. [Mrežno]. Adresa: <https://tehnicki.lzmk.hr/clanak/elektromotor-sa-stalnim-magnetima>
- [7] D. van Niekerk, “Design, development and testing of a solar-powered un-manned aerial vehicle for remote sensing applications”, M.Tech Dissertation, Cape Peninsula University of Technology, 2023., pristupljeno: 1. srpnja

2025. [Mrežno]. Adresa: https://www.researchgate.net/publication/380743096_MTECH_Dissertation_of_Daniel_van_Niekerk_Final_Version
- [8] Joe Evans, Ph.D, “The three phase induction motor”, <http://www.pumped101.com/motorintro.pdf>, pristupljeno: 1. srpnja 2025.
- [9] N. Padmaraja, “Brushless dc (bldc) motor fundamentals”, Microchip Technology Inc., Application Note AN885, 2003., pristupljeno: 1. srpnja 2025. [Mrežno]. Adresa: <https://ww1.microchip.com/downloads/en/AppNotes/00885a.pdf>
- [10] FAULHABER MICROMO LLC. (2024., 3) Datasheet: 3216...bxth series brushless dc-servomotors. [Mrežno]. Adresa: https://www.faulhaber.com/fileadmin/Import/Media/EN_3216_BXTH_DFF.pdf
- [11] maxon group. (2024., 3) Ec 8 brushless dc motor. [Mrežno]. Adresa: https://www.maxongroup.com/medias/sys_master/root/9399220961310/Cataloge-Page-EN-203.pdf
- [12] B. Akin i M. Bhardwaj, “Sensorless trapezoidal control of bldc motors”, Texas Instruments, Application Report SPRABQ7A, September 2015., revidirano u rujnu 2015. Pristupljeno: 2. srpnja 2025. [Mrežno]. Adresa: <https://www.ti.com/lit/an/sprabq7a/sprabq7a.pdf>
- [13] STMicroelectronics, “Sensorless bldc motor control and bemf sampling methods with st7mc”, STMicroelectronics, Application Note AN1946, 2007., pristupljeno: 2. srpnja 2025. [Mrežno]. Adresa: https://www.st.com/resource/en/application_note/cd00020086-sensorless-bldc-motor-control-and-bemf-sampling-methods-with-st7mc-stmicroelectronics.pdf
- [14] M. Re-casens, “Accurate startup techniques for the amt49406”, Allegro MicroSystems, Application Note 296259, 2021., pristupljeno: 2. srpnja 2025. [Mrežno]. Adresa: <https://www.allegromicro.com/-/media/files/application-notes/an296259-amt49406-accurate-startup-techniques.pdf>

Sažetak

Upravljanje brzinom vrtnje istosmjernih motora bez četkica kod bespilotnih letjelica

Vlado Perković

Ovaj diplomski rad obrađuje elektroničko upravljanje brzinom istosmjernih motora bez četkica prvenstveno namijenjenih za bespilotne letjelice. Fokus je na razvoju i implementaciji upravljanja motorom bez osjetila korištenjem metode komutacije u šest koraka.

Detaljno je opisana metoda komutacije u šest koraka te tehnike pulsno-širinske modulacije za upravljanje naponom i strujom motora. Objašnjena je detekcija protuelektromotorne sile za dobivanje informacije o položaju rotora, te su opisane faze pokretanja i rada motora, od početnog poravnanja do prelaska na zatvorenu petlju. Implementirano je rješenje upravljanja brzinom na odabranom sklopovlju koje uključuje sklop za elektroničko upravljanje brzine, motor *A2212/13T* 1000KV i razvojnu ploču FRDM-MCXA 153 s mikrokontrolerom NXP.

Ključne riječi: istosmjerni motor bez četkica; BLDC; elektroničko upravljanje brzinom; ESC; bespilotne letjelice; dronovi; komutacija u šest koraka; protuelektromotorna sila; PEMS; upravljanje bez osjetila

Abstract

Electronic speed control of a brushless DC motor for drones

Vlado Perković

This thesis addresses the electronic speed control of brushless DC motors, primarily intended for unmanned aerial vehicles. The focus is on the development and implementation of sensorless motor control using the six-step commutation method.

The six-step commutation method and pulse-width modulation techniques for motor voltage and current control are described in detail. Counter-electromotive force detection for obtaining rotor position information is explained, and the motor's startup and operating phases, from initial alignment to closed-loop transition, are detailed. The speed control solution is implemented on selected hardware, which includes an electronic speed controller, an *A2212/13T* 1000KV motor, and an FRDM-MCXA 153 development board with an NXP microcontroller.

Keywords: brushless DC motor; BLDC; electronic speed control; ESC; unmanned aerial vehicles; UAV; drones; six-step commutation; back-electromotive force; back-EMF; sensorless control