一 工程项目:

- 1 项目名称: bldc hall
- 2 项目使用的资源与软件:
 - (1) 正点原子阿波罗 STM32H743 开发板
 - (2) 正点原子无刷电机驱动板/野火无刷电机驱动板
 - (3) Keil uvision5
 - (4) Minibalance 波形上位机显示 3.5 (可选)

二 工程目标:

1 实验现象:

- (1) 使用按键控制直流无刷电机的启停、正转、反转、加速、减速动作。
- (2) 使用速度环进行电机转速的 PID 控制。

2 实验内容:

- (1) 使用霍尔传感器,根据传感器的反馈值进行直流无刷电机的换向操作。
- (2) 按下开发板上不同的按键,直流无刷电机可以进行启停、正转、反转、加速、 减速操作。
- (3) 进行直流无刷电机的开环控制和闭环速度控制,闭环速度控制使用 PID 控制 对电机转速进行控制。

3 具体要求:

- (1) 按键控制直流无刷电机时,按下相应的按键可以使得电机正常地启停、正转、 反转、加速、减速。
- (2) 使用霍尔传感器,并根据传感器的反馈值进行换向操作。
- (3) 电机错误状态的捕获并及时进行异常处理,包括当电机堵转时、当霍尔传感 器捕获到不正确的值时,及时关闭驱动桥停止电机运转。
- (4) 根据开环、闭环控制系统的结构,进行结构化、模块化编程。
- (5) 使用 PID 控制对直流无刷电机的转速进行控制,包含位置式 PID 控制和增量式 PID 控制两种方法,转速控制精度±1%。

三 学习目标(下述内容非先后顺序):

1 学习直流无刷电机及电机驱动板的基本原理:

- (1) 了解直流无刷电机的基本概念与结构。
- (2) 掌握直流无刷电机的运行原理。
- (3) 了解直流无刷电机驱动板的驱动桥基本原理,加深原理图分析理解能力。

2 学习直流无刷电机的霍尔换向的基本原理:

- (1) 了解霍尔传感器的工作原理。
- (2) 掌握直流无刷电机正反转两种情况下,霍尔传感器的输出值的变化情况。

3 学习 STM32H743 的外设使用:

- (1) 掌握 STM32H743 的高级定时器(TIM1 或 TIM8)的使用方法,包括 3 相 PWM 互补输出等。
- (2) 掌握 STM32H743 的定时器的使用方法,包括定时中断、霍尔捕获模式等。
- (3) 了解 STM32H743 的时钟树结构及配置。

4 学习速度环闭环控制和 PID 控制:

(1) 了解电机速度环闭环控制的系统结构,每一部分对应什么元器件。

- (2) 根据开环控制、闭环控制的系统结构,编写每一部分对应的程序,增强系统 结构化、模块化编程能力。
- (3) 掌握 PID 控制的基本原理以及 PID 参数调试方法。
- (4) 掌握位置式 PID 控制和增量式 PID 控制的原理。

四 可以重复利用的资源:

- 1 工程项目目录下 Library 下面的内容,包括 STM32H7 的 HAL 库、Minibalance 波形上位机显示的程序代码。
- 2 工程项目目录下 User\fw\bldc_ctrl 目录,这里包含了直流无刷电机的开环、闭环 速度控制的源代码,以及霍尔换向的源代码。

五 注意事项:

- 1 该项目包含直流无刷电机的开环控制和闭环速度控制,具体功能使用由 design define.h 里面的宏定义决定。
- 2 系统上电前,务必检查电路接线是否正确,包括电机与驱动板的连接、驱动板和 开发板的连接;务必检查程序中换向操作是否正确,绝对不允许每一项的上下管 同时导通。
- 3 小编时间仓促,因此项目中有不完善的地方敬请大家提出建议。
- 4 学习交流群 1126635164。

六 项目环境目录介绍:

项目目录下,各文件夹的含义是(含空文件夹):

Doc 目录为项目文档,包括参考资料、设计文档、原理图等。

Library 目录为项目所使用到的库文件,包括仿真库、Monitor、Model、ThirdParty Firmware 等。

Project 目录为项目包含的工程的目录,包括 fpga 工程、firmware 工程、pcb 工程等,以及工程专用代码、脚本等。

Script 目录包含项目专用的脚本、功能等。

Sim 目录为项目包含的仿真的目录,包含仿真工程、testbench、激励文件、脚本等、以及仿真专用代码、脚本等。

User 目录包含用户主要的项目文件,包含 rtl 代码、firmware 代码等。

目前最适合的使用方法是使用 Cygwin,编辑代码、文件操作在 Cygwin 下面,软件使用在 Windows 下面,可以大幅节省开发时间。后期会开发快捷键切换目录,届时适合在 Cygwin、Linux 环境下运行。