

Tecnologia de control.

Disseny d'un controlador per un motor elèctric.

Guillem Casado, Albert Llebaria

Gener 2019

1 Objectius

L'objectiu del present document és mostrar i analitzar els resultats obtinguts de la implementació d'un sistema de control per un motor elèctric emprant com a controlador un Arduino Genuino Uno. Per aconseguir-ho, es duen a terme els següents punts:

- Trobar una relació entre revolucions per minut i volts, ja que l'Arduino treballa en aquestes últimes unitats.
- Obtenir el comportament de la sortida en rpm enfront a una consigna d'entrada en les mateixes unitats.
- Estimar el model a controlar amb les dades obtingudes en el punt anterior.
- Dissenyar un observador.
- Implementar un refús de perturbacions constants, si és que aquestes existeixen, emprant l'observador prèviament dissenyat.

2 Obtenció de la relació entre la sortida revolucions per minut i la entrada en volts

Donat que l'Arduino treballa en volts i la consigna es dona en revolucions per minut, cal trobar una relació entre ambdues variables. Per dur-ho a terme, es dona al PWM valors des de 40 fins a 255. Per cada unitat d'entrada, es guarda el valor de la velocitat de sortida, mitjançant una interrupció que llegeix el valor d'aquesta per cada flanc de pujada de l'encoder. En la figura 1, es pot veure la relació entre rpm i volts (PWM) obtinguts amb l'Arduino.

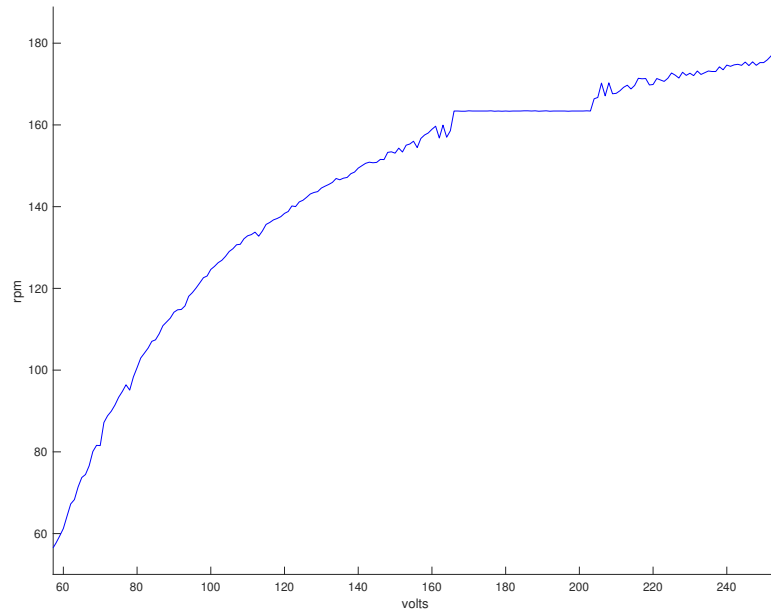


Figura 1: Relació entre rpm de sortida i entrada al PWM

Un cop es disposa de cada velocitat de sortida per cada entrada en volts, s'interpolen aquests punts mitjançant una corba de quart grau com es mostra a la figura 2.

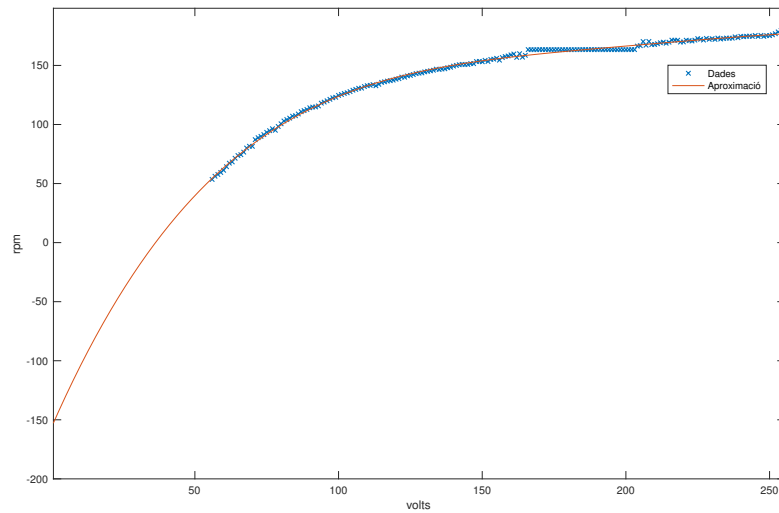


Figura 2: Interpolació de la corba de quart grau sobre les dades obtingudes.

Aquesta funció s'utilitzarà per passar cada entrada en rpm a un número de màxim 8 bits que s'introduirà en el PWM. Finalment, s'utilitza la corba per veure com respon la planta davant una entrada gràfica. Els resultats obtinguts a partir de l'Arduino són els que es mostren en la figura 3.

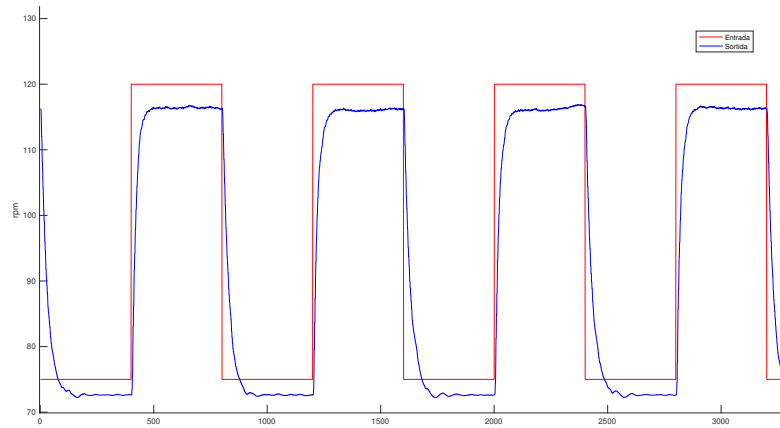


Figura 3: Resposta de la planta davant entrada graó, convertint la consigna en rpm al valor corresponent d'entrada al PWM.

Analitzant aquests valors, es veu que la resposta no segueix la consigna correctament. Faltarà doncs, tancar el llaç de control i dissenyar un controlador que millori els resultats.

3 Estimació del model de la planta a controlar

Per aquest cas en particular, no es disposa del model de la planta a controlar, ja que falta determinar alguns paràmetres d'aquest. Donat que aquest és necessari per al posterior control amb observador, es decideix estimar-lo. Per assolir-ho, en primer lloc es guarden valors de sortida en rpm obtinguts a partir de l'Arduino per diferents valors d'entrada també en aquestes unitats. En la figura 4, es poden veure aquests valors, representant les rpm reals en funció de les desitjades. Observant aquest, es pot apreciar que els valors desitjats i reals són molt semblants però que en alguns casos difereixen. Aquest fet pot ser degut a que la corba ajustada per relacionar la sortida en rpm i la entrada al PWM és obtinguda mitjançant una interpolació i pot haver-hi certs errors.

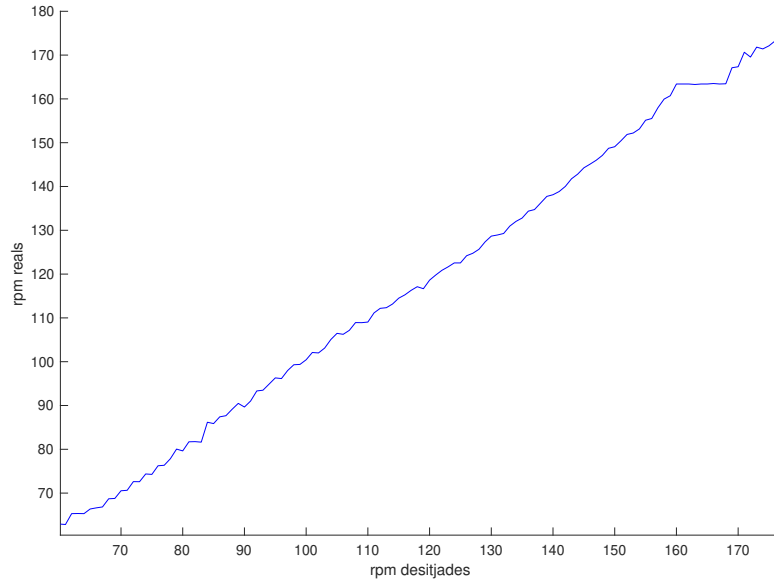


Figura 4: Relació entre rpm reals mesurades pel sensor i les desitjades introduïdes com a entrada.

A continuació, es compara la sortida real obtinguda amb una simulada a través de MATLAB. Els paràmetres del model a simular són introduïts per la funció `fininsearch`, que anirà provant diferents valors d'aquests per tal que la diferència entre la sortida real i la simulada sigui mínima. Una vegada s'arriba a una solució òptima, es guarden els valors dels paràmetres del model de manera que aquest ja es podrà emprar per a dur a terme el control amb observador. El resultat final de l'aproximació es pot veure a la figura 5

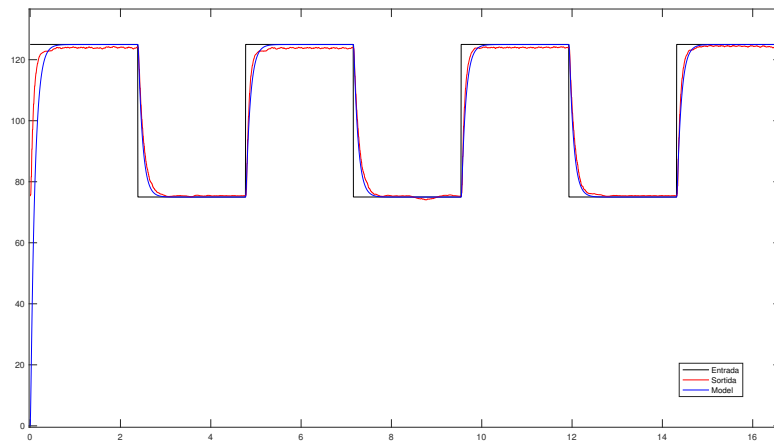


Figura 5: Comparació entre la sortida del model simulat i real en relació a l'entrada

4 Control amb observador

Disposant doncs del model estimat, es procedeix a implementar el controlador. Donat que el model té dos estats i el motor només un sensor (velocitat), farà falta un observador. En primer lloc, es simula el control mitjançant el simulink. Es proporciona una entrada graó i un controlador amb $k_1 = -0,6266$ i $k_2 = 2,7979$. A més, cal remarcar que els pols de l'observador han estat escollits tres vegades

més ràpids que els del controlador, essent aquests respectivament, $-300 \pm i$ i $-100 \pm i$.

Així doncs, un cop realitzada la simulació, es procedeix a implementar el control en el propi Arduino. El resultat de l'execució es mostra en la figura 6.

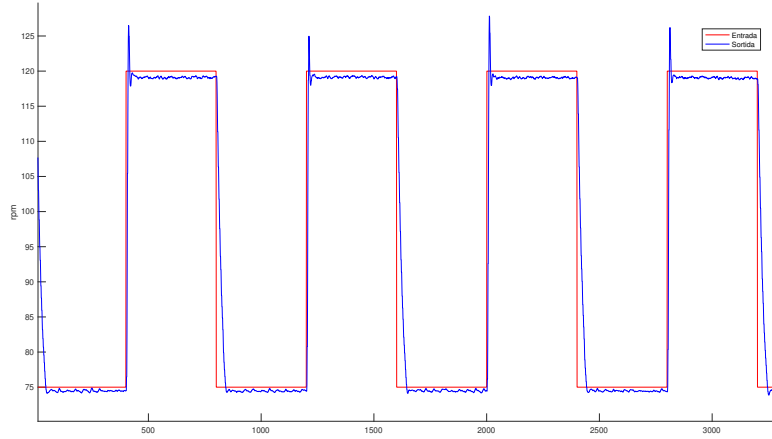


Figura 6: Sortida enfront a una entrada graó del sistema amb control amb observador.

Observant aquesta, es dedueix que la sortida sempre es troba a una distància constant de la consigna. Aquest fet pot ser degut a l'estimació del model de la planta. El fet que aquesta diferència sigui pràcticament constant en qualsevol instant de temps, permet que es pugui solucionar mitjançant un refús de pertorbacions constants amb l'observador ja implementat.

5 Control amb observador amb refús de pertorbacions constants

La última millora a dur a terme consisteix en corregir la diferència constant entre entrada i sortida mitjançant un observador amb refús de pertorbacions. Es comença simulant el nou controlador amb MATLAB. La resposta del sistema és idèntica a l'obtinguda a la simulada sense refús de pertorbacions. Això es degut a que en el model simulat no apareixen aquestes pertorbacions. D'aquesta manera, per valorar que aquest està funcionant s'ha d'implementar en el sistema real, és a dir, en l'Arduino. Els resultats de l'execució del nou codi es mostren en la figura 7. S'aprecia que l'observador està funcionant bé ja que les pertorbacions constants han deixat d'existir.

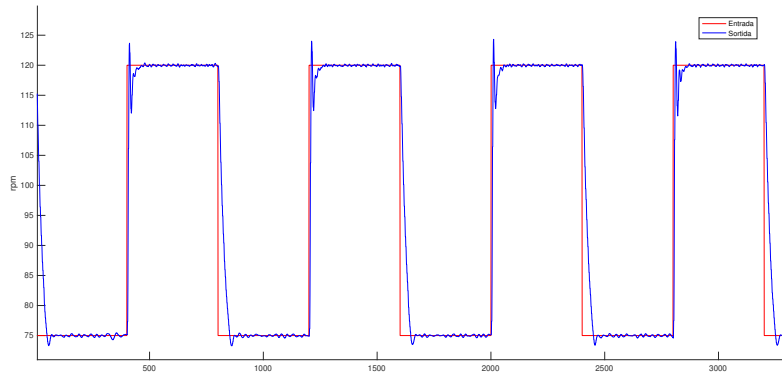


Figura 7: Sortida enfront a una entrada graó del sistema controlat amb observador amb refús de perturbacions constants.

Tot i així, continuen havent-hi algunes possibles millores. En primer lloc, en cada flanc de pujada apareix un pic molt exagerat. Per solucionar-lo, es limiten els valors que pot prendre la sortida per tal que no es dispari cada vegada en aquest punt en concret. Això provocarà que hi hagi certs valors de velocitat que no es podran obtenir però es considera que mai s'utilitzaran i, per tant, es suavitza el flanc de pujada pels valors en que es decideix que el motor pot treballar. Una altra millora seria refusar les perturbacions sinusoidals que apareixen en la sortida mitjançant un observador que les refusi. Aquestes són degudes al frec entre el sistema de reduccions del motor i l'excentricitat del rotor intrínseca de qualsevol procés productiu. Aquesta, a diferència de la primera, no s'ha pogut implementar. Malgrat això, el disseny de control dut a terme aconsegueix que la sortida segueixi pràcticament la referència (a pesar de les perturbacions sinusoidals) i de manera ràpida, ja que reacciona força bé a cada flanc de canvi de l'entrada graó.