



Projektarbeit

über das Thema

Modellbasierte Implementierung einer Vektorregelung für Synchronmaschinen

Autoren: Benjamin Ternes
benjamin.ternes@fernuni-hagen.de
Matrikelnummer: 014102076

Jan Feldkamp
jan.feldkamp@hs-bochum.de
Matrikelnummer: 012215207

Prüfer: Prof. Dr.-Ing. A. Bergmann

Abgabedatum: 4. Januar 2015

Inhaltsverzeichnis

Symbolverzeichnis	1
1 Theoretische und begriffliche Grundlagen	3
1.1 Maxwellsche Gleichungen	3
1.2 Mehrphasensysteme	5
1.3 Theorie der Drehfeldmaschinen	7
1.4 Magnetfelder	9
1.4.1 Strombelag	9
1.4.2 Durchflutung	12
1.4.3 Gleichfelder	13
1.4.4 Drehfelder	14
1.5 Einführung Synchronmaschine	14
1.5.1 Spannungsgleichungen und Ersatzschaltbild	15
1.5.2 Beschreibung der Synchronmaschine im d,q-Koordinatensystem	19
1.6 Feldorientierte Regelung	26
1.6.1 Prinzip der FOC	27
1.6.2 Beispiel einer FOC bei einer PMSM	28
2 Grundlagen der Vektorregelung	29
2.1 Raumzeigerdarstellung	29
2.2 Beschreibung in α - β -Koordinatensystem	32
2.3 Beschreibung in rotorfesten d-q-Koordinatensystem	36
2.4 Signalfussplan der Koordinatentransformationen	39
3 Modellbasierte Implementierung der Vektorregelung	41
3.1 Simulation von Systemen	41
3.2 Einführung in Simulink	42
3.2.1 Simulationsbeispiel: Das mathematische Pendel	44
3.3 Simulationsblöcke	46
3.3.1 Transformationsblöcke	47
3.3.2 Modellierung einer PMSM	48
3.3.3 Regelungstechnische Blöcke	49

4 Zusammenfassung	51
Abbildungsverzeichnis	52
Literatur	55
A Simulationsblöcke	59
A.1 Elektrische Komponenten – Subsysteme	59
A.2 Transformations Subsysteme	60

Symbolverzeichnis

Symbol	Bedeutung	Einheit
I	elektrische Stromstärke	A
Θ	elektr. Durchflutung	A
A	elektr. Strombelag	A/m
J	elektr. Stromdichte	A/m ²
H	magnetische Feldstärke	A/m
I_e	Erregerstrom	A
μ_0	magnetische Feldkonstante	Vs/Am
μ_r	relative Permeabilität	
B	magnetische Flussdichte	Vs/m ²
Φ	magnetischer Fluss	Vs
Ψ	verketteter Fluss	Vs
U_e	Erregerspannung	V
R_e	Erregerkreisverlustwiderstand	Ω
V	magnetisches Vektorpotenzial	Vs/m
V_m	magnetische Spannung	A
ω_{el}	elektr. Winkelgeschwindigkeit des Rotors	1/s
ω_{mech}	mech. Winkelgeschwindigkeit des Rotors	1/s
p	Polpaarzahl	
u_d, u_q	Statorspannungs-Komponenten im d,q-System	V
i_d, i_q	Statorstrom-Komponenten im d,q-System	A
Ψ_d, Ψ_q	Flussverkettung im d,q-System	A
R_1	Statorwiderstand	V/A
L_d, L_q	Statorinduktivität im d,q-System	Vs/A
b_s	Breite des Nutschlitzes	m

Einleitung

Die vorliegende Projektarbeit wurde während des Wintersemesters 2014/2015 von Benjamin Ternes und Jan Feldkamp verfasst. Inhaltlich setzt sich die Arbeit mit der Entwicklung von Simulationsblöcken für eine Regelung von Permanentmagnet erregten Synchronmaschinen auseinander. Die Motivation dazu entstand im Rahmen der Vorlesung „Äktorik und Leistungselektronik“ bei Herrn Prof. Dr. Arno Bergmann, im Masterstudiengang Elektrotechnik an der Hochschule Bochum. Am Institut für Systemtechnik der Hochschule, besteht der Bedarf eines vollständigen Simulationsmodells für eine feldorientierte Regelung einer PMSM. Da das Institut eng mit der Elektromobilität, dem Schwerpunkt des Fachbereiches Elektrotechnik, verknüpft ist, spielt der Umgang mit PMSM eine wichtige Rolle. Darüberhinaus sind hochdynamische Regelungen von Synchronmaschinen in nahezu jedem industriellen Bereich anzutreffen, was die Bearbeitung des Themenbereiches zusätzlich attraktiv macht. Weiterhin stellt nicht nur die Antriebstechnik eine aktuelle Thematik in der Elektrotechnik dar, auch die modellbasierte Simulation ist ein etablierter und fester Bestandteil jedes Entwicklungsprozesses. In der vorliegenden Arbeit werden beide Themenschwerpunkte miteinander verknüpft.

Ziel der Arbeit ist es zunächst, eine theoretische Grundlage für die Modellbildung einer anisotropen PMSM und für die Vektorregelung zu schaffen. Dies geschieht mit einer Literaturrecherche. Anschließend wird mit Hilfe dieser Grundlagen in Matlab/Simulink Simulationsblöcke für das Modell einer PMSM sowie für die feldorientierte Regelung erstellt. Diese soll dem Institut als Basis für den Aufbau eines gesamten Regelungssystems zur Verfügung gestellt werden.

Das Kapitel 1 beinhaltet die theoretischen Grundlagen zur Synchronmaschine, wobei hier von den Maxwell Gleichungen ausgegangen wird. Im zweiten Kapitel sind die Grundlagen zur Vektorregelung enthalten, welche für die Koordinatentransformation benötigt werden. Das dritte Kapitel beginnt mit einer Einführung in Matlab/Simulink und beinhaltet anschließend die Beschreibung der erstellten Simulationsblöcke.

1 Theoretische und begriffliche Grundlagen

Um auf die Regelung einer anisotropen Synchronmaschine einzugehen, werden im folgenden einige Grundlagen erörtert.

1.1 Maxwellsche Gleichungen

Die Grundlage für alle Betrachtungen sind die Maxwellschen Gleichungen. In Differentialform lauten diese (unter Vernachlässigung des Verschiebungsstromes \vec{D})

1. Maxwellsche Gleichung $\nabla \times \vec{H} = \vec{J} + \frac{d\vec{D}}{dt} \approx \vec{J}$
2. Maxwellsche Gleichung $\nabla \times \vec{E} = -\frac{d\vec{B}}{dt}$
3. Maxwellsche Gleichung $\nabla \cdot \vec{B} = 0$
4. Maxwellsche Gleichung $\nabla \cdot \vec{D} = \rho$

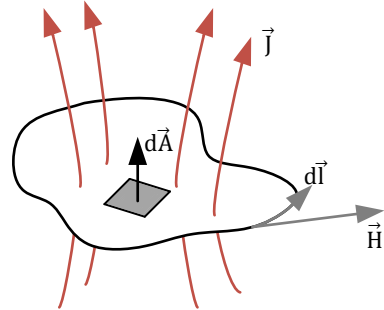
und die dazu gehörigen Materialgesetze lauten

$$\begin{aligned}\vec{B} &= \mu \vec{H} \\ \vec{D} &= \epsilon \vec{E} \\ \vec{J} &= \gamma \vec{E}\end{aligned}$$

Bei homogenen, isotropen Materialien reduzieren sich die Skalarfelder μ, ϵ und γ zu ortsunabhängigen Materialkonstanten.

Das Durchflutungsgesetz (1. Maxwellsche Gleichung in Integralform)

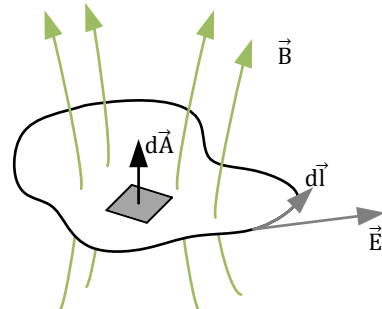
$$\oint \vec{H} d\vec{l} = \int_A \vec{J} d\vec{A} \quad (1.1)$$



Das Linienintegral der magnetischen Feldstärke \vec{H} längs eines in sich geschlossenen räumlichen Integrationsweges \vec{l} ist gleich dem gesamten elektrischen Strom, der durch die so begrenzte Fläche A hindurchtritt.

Das Induktionsgesetz (2. Maxwellsche Gleichung in Integralform)

$$\oint \vec{E} d\vec{l} = -\frac{d}{dt} \int_A \vec{B} d\vec{A} \quad (1.2)$$



Das Linienintegral der elektrischen Feldstärke \vec{E} längs eines in sich geschlossenen Integrationsweges \vec{l} ist gleich der negativen totalen zeitlichen Änderung des gesamten magnetischen Flusses, der durch die so begrenzte Fläche A hindurchtritt.

Hierbei ist

$$\int_A \vec{B} d\vec{A} = \Phi \quad (1.3)$$

der magnetische Fluss.

(3. Maxwellsche Gleichung in Integralform)

$$\int_A \vec{B} d\vec{A} = 0 \quad (1.4)$$

(4. Maxwellsche Gleichung in Integralform)

$$\int_A \vec{D} d\vec{A} = \int_V \rho dV \quad (1.5)$$

1.2 Mehrphasensysteme

Bei einpoliger Verbindung von m Wechselspannungsquellen entsteht eine Schaltung, die $(m + 1)$ Klemmen aufweist (s. h. Abbildung 1.1). Haben diese m Wechselspannungsquellen dieselbe Kreisfrequenz ω , so stellt die Schaltung die Spannungsquelle eines allgemeinen Mehrphasensystems dar.

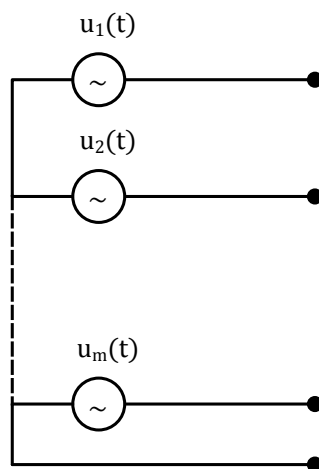


Abbildung 1.1: Spannungsquelle eines Mehrphasensystems.

Da keine Vorgaben bezüglich der Amplituden \hat{u} und der Phasenlage φ in der Definition der allgemeinen Mehrphasen-Spannungsquelle enthalten sind, kann sie z. B. durch das folgende Gleichungssystem beschrieben werden

$$\begin{aligned}
u_{1(t)} &= \hat{u}_1 \cdot \cos(\omega t - \varphi_1) \\
u_{2(t)} &= \hat{u}_2 \cdot \cos(\omega t - \varphi_2) \\
&\vdots \\
u_{m(t)} &= \hat{u}_m \cdot \cos(\omega t - \varphi_m)
\end{aligned} \tag{1.6}$$

Aus der allgemeinen Mehrphasen-Spannungsquelle entsteht eine symmetrische Mehrphasen-Spannungsquelle, wenn zusätzlich gleiche Amplituden

$$\hat{u}_1 = \hat{u}_2 = \dots \hat{u}_m$$

und gleiche Phasenwinkeldifferenz zwischen aufeinanderfolgenden Teilspannungen gefordert werden

$$\varphi_1 - \varphi_2 = \varphi_2 - \varphi_3 = \dots = \varphi_{m-1} - \varphi_m = \Delta\varphi$$

Aus Symmetrieüberlegungen ergibt sich, dass die einheitliche Phasenwinkeldifferenz eine Funktion der Phasenzahl m sein muss.

$$\Delta\varphi = \frac{\omega T}{m} = \frac{2\pi}{m} \tag{1.7}$$

Darin tritt die Periodendauer T der Teilspannungen auf. Setzt man der Einfachheit

$$\varphi_1 = 0$$

so wird die symmetrische Mehrphasen-Spannungsquelle durch das folgende Gleichungssystem beschrieben.

$$\begin{aligned}
u_1(t) &= \hat{u} \cdot \cos(\omega t) \\
u_2(t) &= \hat{u} \cdot \cos\left(\omega t - \frac{\omega T}{m}\right) \\
&\vdots \\
u_m(t) &= \hat{u} \cdot \cos\left(\omega t - (m-1)\frac{\omega T}{m}\right)
\end{aligned} \tag{1.8}$$

In der Elektrotechnik treten Systeme mit verschiedenen Phasenzahlen auf. Das Wechselstromsystem kann als Sonderfall des Mehrphasensystems mit $m = 1$ aufgefasst werden. Es kommt nur bei kleinen Leistungen zum Einsatz. Eine Ausnahme stellt die Bahnversorgung dar, die bis zu großen Leistungen generell einphasig betrieben wird. Gekennzeichnet ist diese durch die eingeprägte Frequenz von $f = 16\frac{2}{3}\text{Hz}$.

Die Phasenzahl $m = 2$ tritt bei elektrischen Kleinmaschinen auf, allerdings nur in Form eines unsymmetrischen Systems mit einer Phasenwinkeldifferenz

$$\Delta\varphi = 90^\circ \text{ bzw. } 270^\circ$$

Die Phasenzahl $m = 3$ kennzeichnet das Drehstromsystem, dass die Basis der elektrischen Energietechnik bildet. Höhere Phasenzahlen treten z. B. in der Stromrichtertechnik auf mit $m = 6, 12, 24$. Drehstromerzeuger mit Phasenzahl $m = 3$ werden generell als symmetrisches System ausgelegt. Als Klemmenbezeichnung ist die Buchstabengruppe R, S, T bzw. U, V, W üblich, wobei die gemeinsame Leitung der drei Teilspannungen mit O, N oder Mp für Mittelpunkt bezeichnet wird.

Durch die DIN-Normung wurde festgelegt, dass die Klemmenbezeichnung beim Drehstromsystem mit $L1, L2$ und $L3$ zu erfolgen hat. Die Phasenwinkeldifferenz ist $\Delta\varphi = 120^\circ$. Stellt man die Phasenspannungen $u_1(t), u_2(t), u_3(t)$ nach Abbildung 1.8 dar, so ergibt sich

1.3 Theorie der Drehfeldmaschinen

Drehfeldmaschinen sind die am häufigsten eingesetzten Antriebsmaschinen, der Grund hierfür ist die Robustheit der aktiven Bauteile und die gute Energieeffizienz. Zudem besitzen Drehfeldmaschinen ein großes Leistungsspektrum und einen großen Drehzahl- und Drehmomentstellbereich. Die wesentlichen Vertreter der Maschinenfamilie sind die Synchron- und die Asynchronmaschinen. Beide basieren auf der Wirkung eines Drehfeldes, das sich

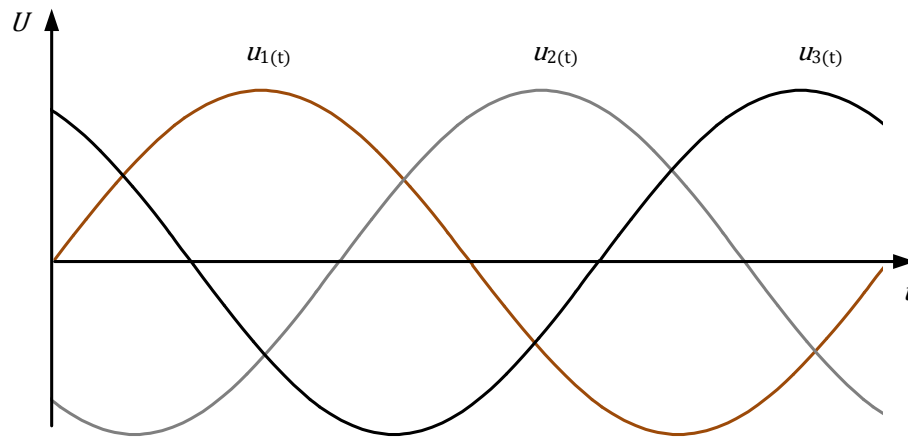


Abbildung 1.2: Phasenspannung eines symmetrischen Drehstromerzeugers.

durch den Luftspalt der Maschine bewegt. Die Synchron- und Asynchronmaschine besitzen im Ständer denselben Aufbau und erfordern zur Darstellung ihres Verhaltens eine Reihe gleicher physikalischer Begriffe. Es ist zweckmäßig die Grundlagen der Synchronmaschine in einem eigenen Kapitel zu behandeln. Dies gilt insbesondere für den Aufbau der Drehstromwicklungen sowie die Grundlagen zur Beschreibung von umlaufenden Durchflutungen und deren Felder.

Der prinzipielle Aufbau einer Drehstromwicklung lässt sich anhand aus den Anforderungen zur Erzeugung einer dreiphasigen Wechselspannung erläutern. Eine solche Drehspannung erhält man mit einer Anordnung nach Abbildung 1.9. Ein aus Dynamoblechen geschichtetes Ständerblechpaket enthält in Nuten am Bohrungsumfang gleichmäßig verteilte Leiter, die zu drei räumlich verteilten Wicklungssträngen zusammengeschaltet werden (Fischer 2009, S. 141). Der Läufer erzeugt ein Gleichfeld, das eine sinusförmige Feldverteilung längst des Luftspaltes aufbaut. Hat der Läufer eine konstante Drehzahl, so induziert das Feld in den einzelnen Spulen zeitlich sinusförmige Spannungen, die sich innerhalb eines Wicklungsstranges zu einem Wert addieren.

1.4 Magnetfelder

1.4.1 Strombelag

Das Luftspaltfeld hat die zentrale Bedeutung und muss deshalb auch berechnet werden können. Die Ursache für die Entstehung dieses Luftspaltfeldes sind die vom Strom durchflossenen Leiter in den Nuten des Stators. Unter der idealisierten Annahme eines homogenen Feldverlaufs im Bereich der Nutöffnung (s. h. Abbildung 1.3) das Feld im Luftspalt vom Feld in der Nut getrennt.

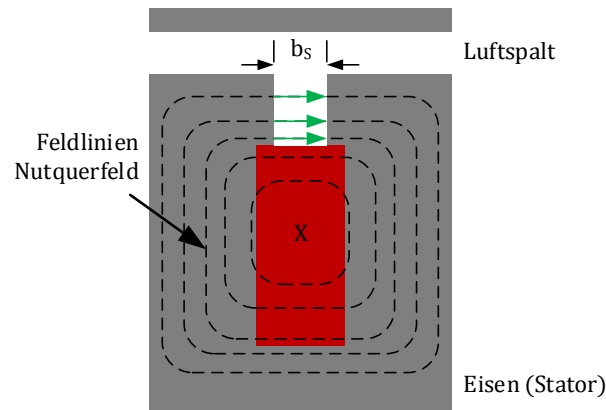


Abbildung 1.3: Abbildung des Nutzquerfeldes einer Rechtecknut im Stator.

Hierzu wird die oben abgebildete Nut betrachtet, wobei die Permeabilität des Eisens als sehr groß gegenüber derjenigen von Luft angenommen wird ($\mu_{\text{Fe}} \rightarrow \infty$). Es bildet sich ein Nutzquerfeld aus, das ist leicht aus dem Durchflutungsgesetz herzuleiten.

$$\oint \vec{H} d\vec{l} = \Theta \quad (1.9)$$

Dieses Nutzquerfeld stößt an der Grenzfläche zwischen Nutöffnung (Nutschlitz bzw. Streuschlitz) und Luftspalt an das zu berechnende Luftspaltfeld und stellt somit eine der Randbedingungen zur Berechnung des Luftspaltfeldes dar. Das Magnetische Feld in der Nutöffnung H_S , dass unter idealisierte Annahme tangential gerichtet ist, kann wiederum auch aus dem Durchflutungsgesetz berechnet werden.

$$H_S = \frac{\Theta_{\text{Nut}}}{b_S} \quad (1.10)$$

Diese Randbedingung zur Berechnung des Luftspaltfeldes kann auch anders erzeugt werden. Unter Annahme, dass die Nutdurchflutung Θ unendlich dünn auf einer glatten Eisenoberfläche gleichmäßig im Bereich der Nutöffnung b_S verteilt ist. Diese Modellvorstellung wird mit Hilfe des Strombelages beschrieben.

$$A = \frac{\Theta_{\text{Nut}}}{b_S} \quad (1.11)$$

s. h. Abbildung 1.4 zeigt die Modellvorstellung der obigen Beschreibung.

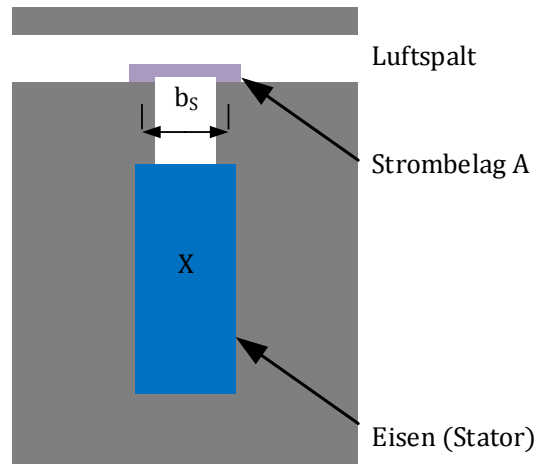


Abbildung 1.4: Vereinfachte Modellvorstellung zur Berechnung des Luftspaltfeldes mit Hilfe des Strombelags.

Bei Auswertung des Durchflutungsgesetz bei einem Umlauf um diesen Strombelag, ergibt sich für die tangentielle Feldstärke H_t an der Eisenoberfläche im Bereich des Strombelages

$$\oint \vec{H} d\vec{l} = \Theta_{\text{Nut}} \quad (1.12)$$

$$H_t \cdot b_S = A \cdot b_S \quad (1.13)$$

$$H_t = A = \frac{\Theta_{\text{Nut}}}{b_S} \quad (1.14)$$

Mit Abbildung 1.14 ist gezeigt, dass die Randbedingungen zur Berechnung des Luftspaltfeldes unverändert erhalten bleibt, wenn statt der in Nuten eingebrachten Leiter ein äquivalenter Strombelag auf der glatten Eisenoberfläche berücksichtigt wird (Die Wirkung der Nutdurchflutung wird hinreichend genau durch den über der Nutöffnung verteilten Strombelag beschrieben). Zur Berechnung des Luftspaltfeldes muss also nun das Nutenfeld nicht berücksichtigt werden. Zudem kann eine deutlich vereinfachte Geometrie zugrunde gelegt werden.

»Die Begrenzungsflächen von Stator und Rotor können als glatt angenommen werden, was in Umfangsrichtung der Maschine konstanten Luftspalt und demzufolge auch einen konstanten magnetischen Luftspaltleitwert entspricht. (Gerling 2008, *Elektrische Maschinen und Antriebe*. Bundeswehr Universität in München.)«

Weitere spezifische Darstellungen zum Strombelag. Die räumliche Verteilung des Stromes wird durch den Strombelag wiedergegeben, der als Leiterzahl \times Stromstärke pro Länge des stromdurchflossenen Umfanges bei rotatorischen Maschinen als (Hofmann 2013, S. 199)

$$A = \frac{I \cdot w}{x_S \cdot p} = \frac{2m \cdot Z \cdot I}{\pi \cdot d_i} \quad (1.15)$$

betrachtet man jetzt die Polteilung τ_p

$$\tau_p = \frac{\pi \cdot d_i}{2p} \quad (1.16)$$

so wird aus Gleichung 1.15 und Gleichung 1.16 bei voller Bewicklung über eine Polteilung

$$A = \frac{mwI}{p\tau_p} \quad (1.17)$$

»Aus dem Strombelag A wird bei rotatorischen Maschinen abhängig von der Umfangskoordinate mit $A(x)$, wenn:

- sich durch Wechsel von Hin- und Rückleiter einer Wicklung die Stromrichtung ändert,
- durch Konzentration der Wicklung der Strom in den Lücken zu Null wird.

(Hofmann 2013, S. 199)«

Der alternierende Strombelag A kann mit Hilfe der Fourier-Reihenentwicklung durch seine Grundwelle beschrieben werden

$$A_1(x) = \hat{A}_1 \cdot \cos\left(\frac{x}{\tau_p} \cdot \pi\right) \quad (1.18)$$

Die wichtigste Kenngröße zur Erzeugung der Kräfte in Maschinen sind die Feldgrößen, wobei Vernachlässigung des magnetischen Spannungsabfalls im Eisen kann laut dem Durchflutungsgesetz mit $\mu_{Fe} \gg 1$ die magnetische Spannung über den Luftspalt an jeder Stelle der Umfangskoordinate x über das Integral des Strombelages ermitteln (s. h. Abbildung ??).

$$V_\delta(x) = - \int_0^x A(x) dx \quad (1.19)$$

Das Integral erhält die Bezeichnung »Felderregerkurve« (vgl. Hofmann (2013, S. 199)). Die Felderregerkurve gibt an, welche magnetische Spannung zur Magnetfelderzeugung an der Stelle x zur Verfügung steht. Diese ist wichtig für die Berechnung von Streuungs- und Verlusteffekten in der Maschine.

1.4.2 Durchflutung

Die Durchflutung lässt sich als Integral des Strombelages entlang der Polteilung darstellen

$$\Theta = - \int_0^{\tau_p} A(x) dx \quad (1.20)$$

mit Gl. 1.16 ergibt sich nach Hofmann (2013, S. 200)

$$\Theta = - \int_0^{2(\pi/p)} A(\gamma) d\gamma \quad \text{mit} \quad \frac{x}{\tau_p} = \frac{\gamma}{\pi} \quad (1.21)$$

1.4.3 Gleichfelder

Wird der Strombelag einer Wicklung durch einen Gleichstrom gebildet, so entsteht ein örtlich, nicht zeitlich abhängiges Luftspaltfeld. Die örtliche Abhängigkeit hängt von den Wicklungsparametern ab, Abbildung 1.5 zeigt Strombelag A und Felderregerkurve B einer Vollpol-Ankerspule. Der Strombelag ist konzentriert, die Felderregerkurve wird trapezförmig an den Sinus angenähert. Der Induktionsverlauf lässt sich allgemein nach Fourier-Reihenentwicklung durch die Grundwelle beschreiben

$$B_1(x) = \hat{B}_1 \cdot \cos\left(\frac{x}{\tau_p} \cdot \pi\right) \quad (1.22)$$

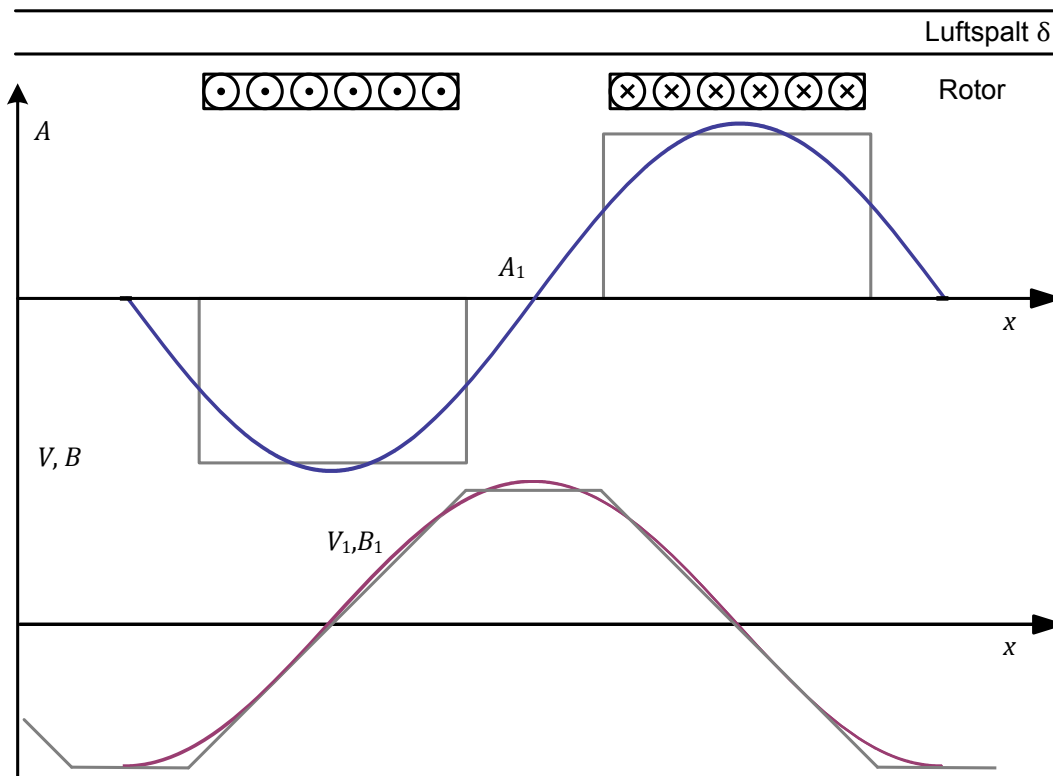


Abbildung 1.5: Strombelag, Felderreger- und Feldkurve der Vollpolmaschine.

Nutzbare Gleichfelder treten auf als:

- Erreger- und Ankerfeld in Gleichstrommaschinen
- Erregerfeld in Vollpol-Synchronmaschine

1.4.4 Drehfelder

Nach Hofmann (2013) sind Drehfelder

»[...] sind Magnetfelder, deren Welle durch den Luftspalt läuft.«

Die Erzeugung von Drehfeldern kann auf zwei Arten geschehen. Zum einen aus der Drehung eines Gleichfeldes (s. h. Abschnitt 1.4.3) oder durch die Überlagerung von räumlich verteilten und zeitlich versetzten Wechselfeldern. Bei der Synchronmaschine wird mittels Gleichstrom der Anker erregt, so entsteht zunächst ein Gleichfeld mit örtlicher Induktionsverteilung. Wird nun die das Gleichfeld erzeugende Wicklung gedreht, bekommt das Feld eine Drehgeschwindigkeit, d. h. die Felddichte verhält sich orts- und zeitabhängig.

$$B(x, t) = \hat{B} \cdot \cos\left(\frac{x}{\tau_p} \pi \pm \omega t\right) \quad (1.23)$$

Der Fall, dass sich aus der Überlagerung von räumlich verteilten und zeitlich versetzten Wechselfeldern ein Drehfeld bildet soll hier nicht weiter erläutert werden.

1.5 Einführung Synchronmaschine

Die ersten Synchronmaschinen wurden als Einphasengenerator entwickelt und gebaut, den ersten dreiphasigen Synchrongenerator entwickelten 1887 unabhängig voneinander F. A. Haselwander¹ und C. S. Bradley². Bei den Entwicklungen bildeten sich die Bauformen der Schenkelpol- und Vollpolmaschine aus. Die Weiterentwicklung der Synchronmaschine hing stark mit dem Ausbau der Energieversorgung und dem Bedarf von leistungstärkeren Generatoren zusammen. Unabhängig von der Entwicklung wurden schon sehr früh Synchronmaschinen als Antriebsmaschinen für eine konstante Drehzahlregelung oder einen Phasenbetrieb in der Industrie eingesetzt (Fischer 2009, S. 287; G. Müller und Ponick 2006, S. 485f.).

Die gleichstromgespeiste Erregerwicklung ermöglicht es, das Magnetfeld unabhängig vom Netz zu beeinflussen. Als Spannungsquelle für die Speisung der Erregerwicklung wurden sog. Gleichstromerregemaschinen eingesetzt, in der heutigen Zeit werden Wechselspannung mit

¹ Friedrich August Haselwander war ein deutscher Ingenieur, ein Erfinder der Drehstrom-Synchronmaschine und des kompressorlosen Ölators.

² Charles Schenk Bradley war ein US-amerikanischer Elektrotechniker, Erfinder und Pionier von frühen Elektromotoren. Er zählt neben F. A. Haselwander zu den Begründern des heute im Bereich der elektrischen Energietechnik eingesetzten Dreiphasenwechselstromes.

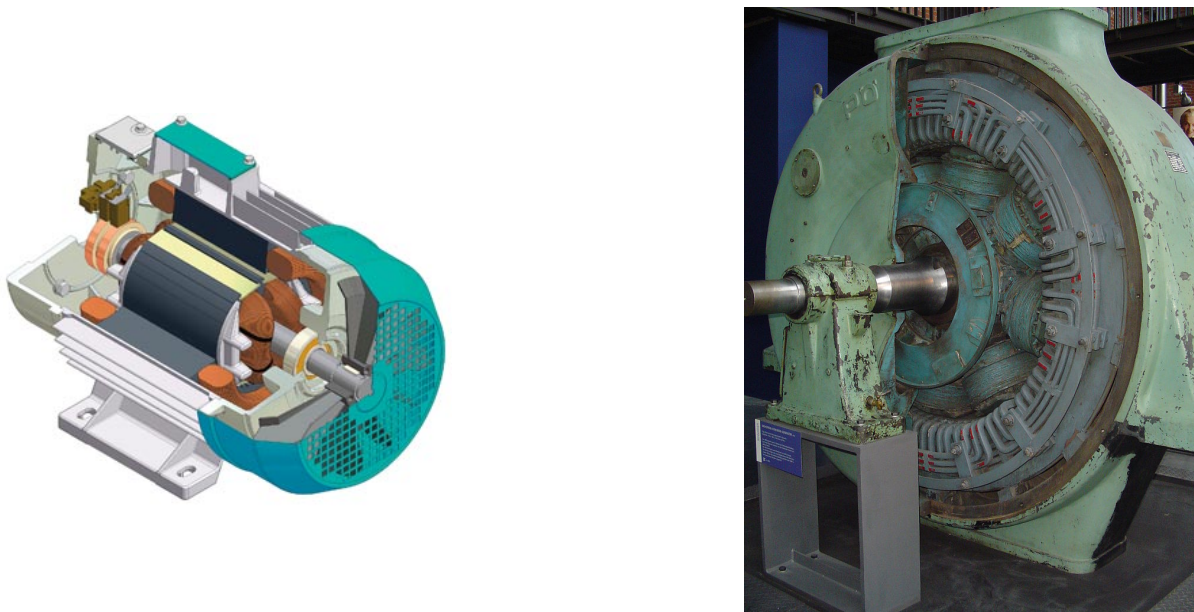


Abbildung 1.6: Abbildungen zweier Synchron Generatoren verschiedener Leistungsklassen.

Hilfe von Leistungselektronischen Schaltungen gespeist. Um die Schleifringübertragung der Erregerleistung zu umgehen, werden schleifring- bzw. bürstenlose Erregersysteme realisiert (Fischer 2009). Als Motor wurden Drephasen-Synchronmaschinen schon bald für große Leistungen eingesetzt, z. B. zum Antrieb von Pumpen und Verdichten (G. Müller und Ponick 2006, S. 486). Der Nachteil ist, dass die Drehzahl durch die Netzfrequenz festgelegt ist. Die Synchronmaschine arbeitet unabhängig von der Belastung stets mit der durch die Netzfrequenz und die ausgeführte Polpaarzahl festgelegten synchronen Drehzahl.

Heute ist es möglich mit Hilfe eines Frequenzumrichters die Drehzahl der Synchronmaschine zu steuern. Aus diesem Grund werden größere Gleichstrommaschinen durch drehzahlvariable Synchronmaschinen abgelöst. Im Bereich kleinerer Leistungen wird anstelle der Gleichstromerregung eine Erregung durch Permanentmagnete eingesetzt. Dabei verliert man die Beeinflussung des Erregerzustandes über den Erregerstrom, dafür erhält man eine elektrische Maschine die keine elektrische Verbindung zum Läufer erfordert.

1.5.1 Spannungsgleichungen und Ersatzschaltbild

Die Synchronmaschine mit Vollpolläufer ist wegen ihres konstanten Luftspaltes mathematisch leichter erfassbar, als die Synchronmaschine mit Schenkelpolläufer. Als Grundlage für weitere Betrachtungen dient dieses mathematische Modell als Grundlage. Weiterhin wird vereinbart, dass

- quasistationärer Betrieb
- Verbraucherzählpfeilsystem
- rechtsgängige Spulen
- läuferfeste, komplexe Ebene

vorliegt s. h. Abbildung 1.7.

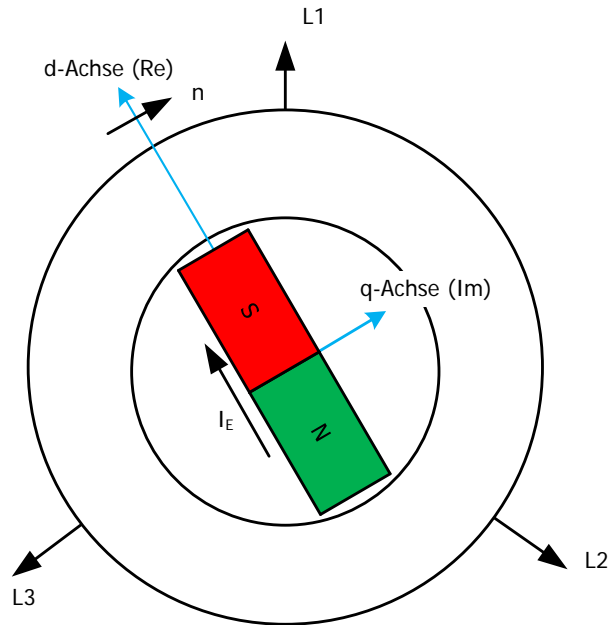


Abbildung 1.7: Veranschaulicht das mit n rotierende d, q -System, in dem der Maschinenzustand durch ruhende Zeiger ausgedrückt wird.

Der Ständerkreis kann in den Läuferkreis keine Spannung induzieren, weil Ständerfeld und Läuferfeld gleiche Drehzahl haben und somit im Läufer keine ständerbedingten Flussänderungen entstehen. Mit dieser Erkenntnis und den oben genannten Voraussetzungen wird der Läuferkreis durch die Gleichung

$$U_e = I_e \cdot R_e \quad (1.24)$$

beschrieben.

Die Induktivität L_e bringt wegen

$$\frac{di_e}{dt} = 0$$

keinen Beitrag. Die Spannungsgleichung für den Ständerkreis ergibt sich zu

$$U_1 = R_1 \underline{I}_1 + jX_1 \underline{I}_1 + jX_h \underline{I}_\mu \quad (1.25)$$

Bei der Synchronmaschine entsteht die Magnetisierungsstrombelagswelle aus der Ständer- und der Läuferstrombelagswelle. Der Magnetisierungsstrom setzt sich entsprechend zusammen

$$\underline{I}_\mu = \underline{I}_1 + \underline{I}'_e \quad (1.26)$$

Damit ergibt sich für die Ständerspannung U_1

$$U_1 = R_1 \underline{I}_1 + jX_1 \underline{I}_1 + jX_h \underline{I}_1 + jX_h \underline{I}'_e \quad (1.27)$$

Der vom Ständerstrom unabhängige Term wird als eingeprägte Spannung aufgefasst. Die Polradspannung

$$\underline{U}_p = jX_h \underline{I}'_e \quad (1.28)$$

ist über den Erregerstrom einstellbar. Die Ständerhauptreaktanz X_h korrespondiert mit dem Drehfeld. Die Hauptfeldspannung

$$\underline{U}_h = jX_h \underline{I}_1 + \underline{U}_p \quad (1.29)$$

hat wie das Drehfeld zwei Komponenten, eine ständerbedingte und eine polradbedingte.

Haupt- und Streureaktanz des Ständerkreises werden häufig zur synchronen Reaktanz zusammengezogen

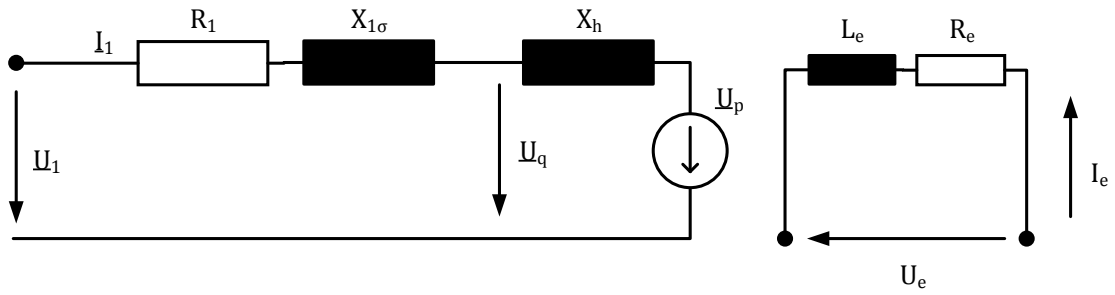


Abbildung 1.8: Ersatzschaltbild der Synchronmaschine.

$$X_d = X_1 + X_h \quad (1.30)$$

Die daraus folgende relative synchron Reaktanz ist eine wichtige Kenngröße der Synchronmaschine.

$$x_d = \frac{I_1}{U_1} \cdot X_d \quad (1.31)$$

Als Richtwert gilt

$$x_d = 1.2 \dots 1.5 \text{ Vollpolläufer} x_d = 0.6 \dots 1.6 \text{ Schenkelpolläufer}$$

Der Ständerkreisverlustwiderstand ist etwa mit

$$R_1 \approx 0.07 X_d \quad (1.32)$$

anzusetzen.

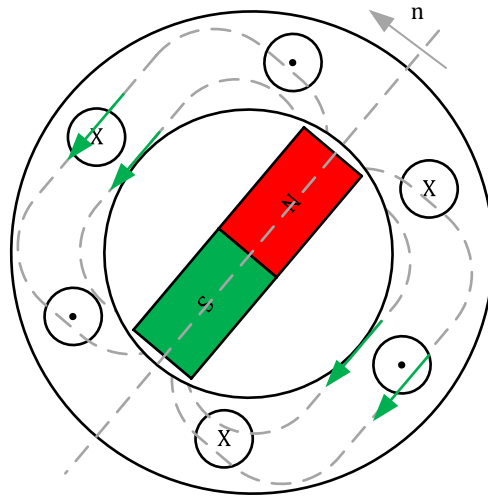


Abbildung 1.9: Erzeugung einer mehrphasigen Spannung durch ein räumlich sinusförmiges Läuferdrehfeld.

1.5.2 Beschreibung der Synchronmaschine im d,q-Koordinatensystem

Im folgenden wird angenommen, dass die Speisung des Polrads durch Permanentmagneten ersetzt wird. In diesem Fall verbleiben nur die drei Statorwicklungen als stromdurchflossene Wicklungen. Wesentlich bei den nachstehenden Überlegungen ist es, ob die Synchronmaschine als symmetrische Maschine (Vollpolläufer) oder als unsymmetrische Maschine (Schenkelpolläufer) konzipiert ist. Die Wahl der Konzipierung hat Auswirkungen auf die Möglichkeit, Feldschwähebetrieb zu erreichen oder nur bedingt und dann mit Einschränkungen (Schröder 2000, S. 291).

Wird die Synchronmaschine in der Statorwicklung mit einer sinusförmigen Spannung versorgt, so ist diese als (PMSM) permanentmagneterregte Synchronmaschine definiert. Bei einer trapezförmigen Speisung der Statorwicklung wird die Maschine als (BLDC) bürstenlose Gleichstrommaschine bezeichnet. Der einfachste Fall für die Ermittlung des Signalflussplanes ist die Annahme, dass die Maschine an der Statorwicklung eine sinusförmige Spannung anliegt und die Maschine symmetrisch konzipiert wurde. Bei einer symmetrisch konzipierten Synchronmaschine werden die Reluktanzeinflüsse nicht wirksam. Aufgrund der besonderen konstruktiven Situation wird für den Rotor das mit dem Rotor umlaufende Koordinatensystem el jetzt mit den allgemein verwendeten Achsenbezeichnungen d und q gewählt (s. h. Abbildung 1.10). Damit wird die Kreisfrequenz ω_{el} des umlaufenden Koordinatensystems $el(d, q)$ auf die mit der Polpaarzahl p umgerechnete mechanische Winkelgeschwindigkeit ω_m des Rotors festgelegt ist.

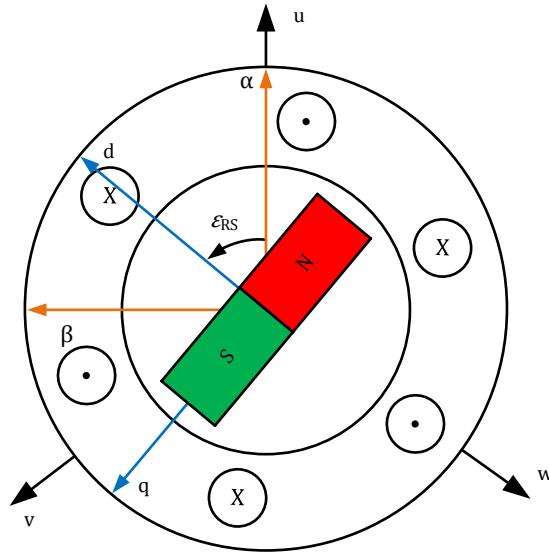


Abbildung 1.10: Darstellung der Synchronmaschine im dq-Koordinatensystem.

$$\omega_{el} = p \cdot \omega_m \quad (1.33)$$

Auf die grundlegenden elektrischen Effekte reduziert kann eine PMSM nach Abbildung ?? dargestellt werden; drei konzentrierte Induktivitäten im Ständerblechpaket zusammen mit dem Permanentmagneten im Rotor. Für die Herleitung der Zusammenhänge wird an dieser Stelle nicht weiter eingegangen, hierfür wird auf einschlägige Literatur verwiesen (G. Müller und Ponick 2006; Fischer 2009; Schröder 2000; Kremser 2004).

Das Induktionsgesetz besagt, dass die in einer Spule induzierte Spannung gleich der entgegengesetzten Änderung der durch die Wicklung der Spule fließenden Flussverkettung ist (Kellner 2012).

$$u_q = -\frac{d}{dt}\Psi \quad (1.34)$$

Entsprechend Abbildung 1.12 ergeben die die Grundgleichungen einer PMSM ganz allgemein zu

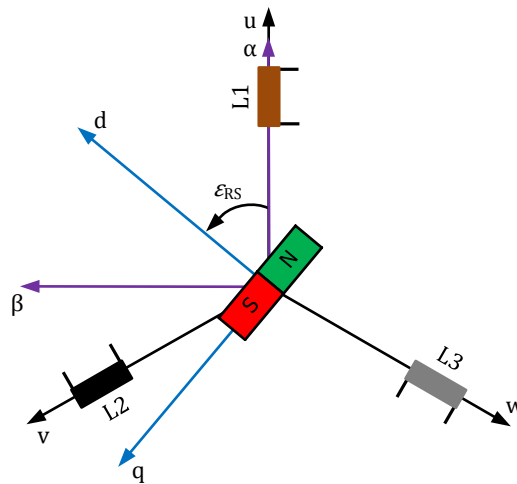


Abbildung 1.11: Graphische Veranschaulichung der verschiedenen Koordinatensysteme: dreiphasig (u, v, w), ständerfest (α, β) und rotorfest (d, q).

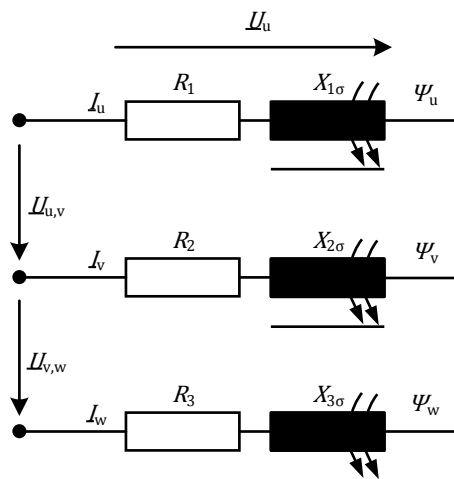


Abbildung 1.12: Allgemeines Netzwerk des Ständers einer Drehstrommaschine.

$$\begin{aligned}
 u_u &= R_1 i_u + \frac{d}{dt} \Psi_u \\
 u_v &= R_1 i_v + \frac{d}{dt} \Psi_v \\
 u_w &= R_1 i_w + \frac{d}{dt} \Psi_w
 \end{aligned} \tag{1.35}$$

Es wird im Folgenden davon ausgegangen, dass das dreiphasige System symmetrisch und damit nullsystemfrei ist. Damit lassen sich komplexe Zahlen zur Darstellung der Ströme und Spannungen verwenden. Der Komplexe Spannungszeiger in ständerfesten Koordinaten lautet

$$\underline{u}^{\alpha,\beta} = \frac{2}{3}(u_u + \underline{a}u_v + \underline{a}^2u_w) \quad \text{mit } \underline{a} = e^{j2\pi/3} = -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2} \quad (1.36)$$

Eine ausführliche Beschreibung der Raumzeigerdefinition ist in Abschnitt 2.1 beschrieben.

»Das innere Drehmoment berechnet sich aus den Luftspaltgrößen und enthält daher keine mechanischen Verluste, wie zum Beispiel Reibungsverluste, die in den Motorlagern auftreten. Bei einer in Sternschaltung betriebenen Maschine, deren Sternpunkt nicht geerdet ist, in Verbindung mit symmetrisch vorgegebenen Klemmenspannungen ist kein Nullsystem vorhanden. Daher wird zur Vereinfachung der Berechnungen davon ausgegangen, dass das betrachtete System kein Nullsystem besitzt, auch wenn die vom Umrichter erzeugten Spannungen in der Realität nicht ideal sind und die Nullsystemfreiheit nicht für Motoren in Dreiecksschaltung zutrifft (Kellner 2012, S. 25).«

Es gilt:

$$u_u + u_v + u_w = 0 \quad (1.37)$$

Aus den Gleichungen (1.35), (1.36) und (1.37) ergibt sich dann in ständerfesten Koordinaten abhängig von Phasenströmen und -flussverkettungen

$$\underline{u}^{\alpha,\beta} = \frac{2}{3} \left[(R_1 i_u + \frac{d}{dt} \Psi_u) \cdot (1 - \underline{a}^2) + (R_1 i_v + \frac{d}{dt} \Psi_v) \cdot (\underline{a} - \underline{a}^2) \right] \quad (1.38)$$

So ergibt sich die Darstellung von Real- und Imaginärteil des Spannungszeigers in ständerfesten Koordinaten nach Kellner (2012) zu:

$$\text{Re}\{\underline{u}^{\alpha,\beta}\} = (R_1 i_u + \frac{d}{dt} \Psi_u) = u_u \quad (1.39)$$

$$\text{Im}\{\underline{u}^{\alpha,\beta}\} = (R_1 i_u + \frac{d}{dt} \Psi_u) \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} + (R_1 i_v + \frac{d}{dt} \Psi_v) \cdot \frac{2}{\sqrt{3}} = \frac{u_u + 2u_v}{\sqrt{3}} \quad (1.40)$$

Damit kann die komplexe Spannungsgleichung in α, β -Koordinaten geschrieben werden:

$$\underline{u}^{\alpha, \beta} = R_1 \cdot \underline{i}^{\alpha, \beta} + \frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{\alpha, \beta} \quad (1.41)$$

mit

$$\underline{i}^{\alpha, \beta} = i_u + \underline{a} \cdot i_v + \underline{a}^2 \cdot (-i_u - i_v) \quad (1.42)$$

$$\underline{\Psi}^{\alpha, \beta} = \Psi_u + \underline{a} \cdot \Psi_v + \underline{a}^2 \cdot (-\Psi_u - \Psi_v) \quad (1.43)$$

Zusätzlich zum ständerfesten Koordinatensystem kann ein läuferfestes Koordinatensystem eingeführt werden. Der Vorteil ist, dass die läuferfesten Koordinaten Gleichgrößen sind, während die ständerfesten Koordinaten Wechselgrößen sind. Die Eigenschaft der läuferfesten Koordinaten wird für die feldorientierte Regelung verwendet (Schröder 2001; Nuss 2010; Fuest und Döring 2004). Es ist mit den läuferfesten Koordinaten möglich, das Motormodell entsprechend Gleichung (1.35) darzustellen. Die läuferfesten Koordinaten werden durch Drehung des α, β -Koordinatensystems um den elektrischen Läuferwinkel ϵ_{RS} gewonnen. Für einen beispielhaften Zeiger $\underline{\xi}$ gilt nach Kellner (2012)

$$\underline{\xi}^{\alpha, \beta} = \xi \cdot e^{j\epsilon_\xi} = \underline{\xi}^{d, q} \cdot e^{j\epsilon_{el}} \quad (1.44)$$

$$\underline{\xi}^{d, q} = \xi \cdot e^{j(\epsilon_\xi - \epsilon_{el})} = \underline{\xi}^{\alpha, \beta} \cdot e^{-j\epsilon_{el}} \quad (1.45)$$

Mit Hilfe der Gleichung (1.44), lässt sich allgemein der Spannungszeiger umschreiben zu:

$$\underline{u}^{\alpha, \beta} = \underline{u}^{d, q} \cdot e^{j\epsilon_{el}} = R_1 \underline{i}^{d, q} \cdot e^{j\epsilon_{el}} + \frac{d}{dt} (\underline{\Psi}^{d, q} e^{j\epsilon_{el}}) \quad (1.46)$$

Durch Anwendung der Produktregel kann der Fluss umgeschrieben werden.

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{\alpha, \beta} &= \frac{d}{dt} (\underline{\Psi}^{d, q} e^{j\epsilon_{el}}) \\ &= e^{j\epsilon_{el}} \cdot \frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{d, q} + \underline{\Psi}^{d, q} \frac{d}{dt} e^{j\epsilon_{el}} \end{aligned} \quad (1.47)$$

$$= \left(\frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{d, q} + j \cdot \omega_{el} \underline{\Psi}^{d, q} \right) e^{j\epsilon_{el}} \quad (1.48)$$

Damit ergibt sich der komplexe Zeiger als und vereinfacht Gleichung (1.50):

$$\underline{u}^{d,q} e^{j\epsilon_{el}} = R_1 \underline{i}^{d,q} \cdot e^{j\epsilon_{el}} + \left(\frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{d,q} + j \cdot \omega_{el} \underline{\Psi}^{d,q} \right) e^{j\epsilon_{el}} \quad (1.49)$$

$$\underline{u}^{d,q} = R_1 \underline{i}^{d,q} + \frac{d}{dt} \underline{\Psi}^{d,q} + j \cdot \omega_{el} \underline{\Psi}^{d,q} \quad (1.50)$$

Die Beziehung (1.50) beschreibt den Spannungsraumzeiger in den rotorfesten d, q -Koordinaten. Bei Synchronmaschinen entsprechen die rotorfesten Koordinaten gleichzeitig den flussorientierten Koordinaten, da der Permanentmagnetfluss mit dem Läufer rotiert. Gleichung (1.50) kann gemäß

$$u_d + j u_q = R_1 (i_d + j i_q) + \frac{d}{dt} (\Psi_d + j \Psi_q) + j \omega_{el} (\Psi_d + j \Psi_q) \quad (1.51)$$

Eine Trennung von Real- und Imaginärteil ergibt die bekannten, üblicherweise verwendeten Gleichungen (Schröder 2001)

$$u_d = R_1 i_d + \frac{d}{dt} \Psi_d - \omega_{el} \Psi_q \quad (1.52)$$

$$u_q = R_1 i_q + \frac{d}{dt} \Psi_q + \omega_{el} \Psi_d \quad (1.53)$$

Allgemein kann das innere Drehmoment einer einpolpaarigen elektrischen Maschine und damit auch im Speziellen einer PMSM nach Kellner (2012) aus dem in Richtung der Motorwelle zeigenden Vektorprodukt aus Ständerfluss und Ständerstrom berechnet werden:

$$M_i = \frac{3}{2} (\underline{\Psi}^{d,q} \times \underline{i}^{d,q}) \quad (1.54)$$

Das innere Drehmoment M_i für eine elektrische Maschine mit pp Polpaaren kann schließlich nach Auswertung des Vektorproduktes ermittelt werden:

$$M_i = \frac{3p}{2} (\Psi_d i_q - \Psi_q i_d) \quad (1.55)$$

Um das System vollständig zu beschreiben, fehlt noch die mechanische Bestimmungsgleichung

$$M_i - M_{\text{Last}} = J \frac{d}{dt} \omega_{\text{mech}} = \frac{J}{pp} \frac{d}{dt} \omega_{\text{el}} \quad (1.56)$$

Hierbei steht M_{Last} für das Lastmoment, J für die Trägheit des Systems und pp für die Polpaarzahl der elektrischen Maschine. Alle hergeleiteten Gleichungen beziehen sich auf die Annahme des Grundwellenmodells. Im nächsten Schritt ist es wichtig die Flüsse durch Induktivitäten zu ersetzen. Dafür werden oft linearisierte Gleichungen verwendet (Schröder 2001), bei dem Modell sind alle Parameter konstant. Dementsprechend einfach ist es, die Ableitungen der Flussverkettungen zu bestimmen. Beim linearen Maschinenmodell gibt es definitionsgemäß keine Sättigungserscheinungen (G. Müller, Vogt und Ponick 2008; Schröder 2001). Alle elektrischen Parameter und damit auch die Induktivitäten der elektrischen Maschine sind damit konstant. Aus dieser Annahme folgt nach (Schröder 2001):

$$\Psi_d = \Psi_{pm} + L_d i_d \quad (1.57)$$

$$\Psi_q = L_q i_q \quad (1.58)$$

Die in Richtung der d -Achse ausgerichteten Permanentmagnete rufen eine als konstant angenommene Flussverkettung Ψ_{pm} hervor (Kellner 2012). Daraus ergeben sich in Gleichung (1.52), (1.53) und (1.55) eingesetzt die Grundgleichungen des linearisierten Maschinenmodells zu:

$$u_d = R_1 i_d + L_d \frac{di_d}{dt} - \omega_{\text{el}} L_q i_q \quad (1.59)$$

$$u_q = R_1 i_q + L_q \frac{di_q}{dt} + \omega_{\text{el}} L_d i_d + \omega_{\text{el}} \Psi_{pm} \quad (1.60)$$

$$M_i = \frac{3p}{2} (\Psi_{pm} i_q + (L_d - L_q) i_d i_q) \quad (1.61)$$

Die beiden Spannungsgleichungen können gemäß Abbildung 1.13 graphisch dargestellt werden. Erkennbar ist, dass in der Abbildung 1.13 die beiden Gleichungen nur über die Spannungsquellen miteinander verkoppelt sind. Löst man obenstehende Gleichung mit der mechanischen Gleichung (1.56) nach den Ableitungen von i_d , i_q und ω_{el} auf, so ergeben sich die linearen Gleichungen der PMSM in Zustandsform zu:

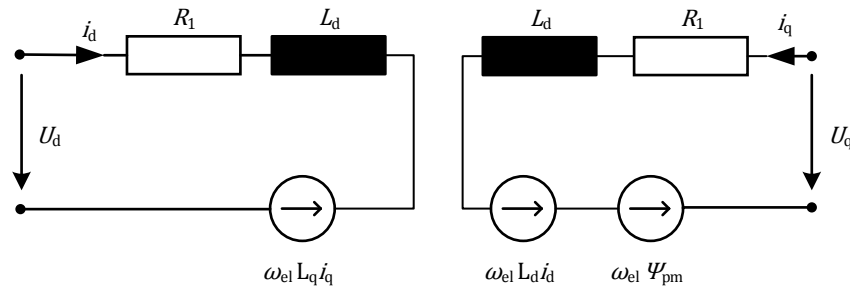


Abbildung 1.13: Graphische Darstellung der Gleichungen (1.59) und (1.60).

$$\frac{di_d}{dt} = -\frac{R_1}{L_d}i_d + \omega_{el}\frac{L_q}{L_d}i_q + \frac{1}{L_d}u_d \quad (1.62)$$

$$\frac{di_q}{dt} = -\omega_{el}\frac{L_d}{L_q}i_d - \frac{R_1}{L_q}i_q + \frac{1}{L_q}u_q - \frac{\omega_{el}}{L_q}\Psi_{pm} \quad (1.63)$$

$$\frac{d\omega_{el}}{dt} = \frac{3p^2}{2J}(L_d - L_q)i_q i_d + \frac{3p^2}{2J}\Psi_{pm}i_q - \frac{p}{J}M_{Last} \quad (1.64)$$

1.6 Feldorientierte Regelung

Die Feldorientierte Regelung auch unter »FOC« bekannt (engl. Field Oriented Control), in Europa als »vector control« zu finden, ist ein Regelverfahren für Drehstrommaschinen. In vielen Anwendungen werden Gleichstrommaschinen als Antriebe eingesetzt, da die Einstellmöglichkeiten der Drehzahl in weiten Bereichen auszeichnet. Drehstromantriebe werden hingegen oft mit einer festen Drehzahl betrieben. Da die Drehzahl abhängig von der Frequenz der Speisespannung ist, kann eine Drehzahländerung nur durch eine Frequenzänderung des speisenden Netzes geschehen. Historisch gesehen war dies früher eine große Herausforderung, die mittlerweile durch die Weiterentwicklung der Leistungselektronik einfach zu realisieren ist. Damit ist man in der Lage Drehstromantriebe mit variabler Drehzahl zu betreiben und verschiedene Arbeitspunkte anzufahren. Im Gegensatz zu Gleichstrommaschinen besitzen Drehstrommotoren keinen mechanischen Kommutator und damit auch keinem nennenswerten mechanischen Verschleiß. Zusammen mit der Leistungselektronik lassen sich heute kompakte Antriebe mit einem guten Wirkungsgrad realisieren. Die feldorientierte Regelung stellt dabei ein geeignetes Verfahren dar, die Synchronmaschine in der Drehzahl zu regeln.

1.6.1 Prinzip der FOC

Das Prinzip der Feldorientierten Regelung beruht auf der Feldorientierung. Dabei wird ein Koordinatensystem (d,q-Koordinatensystem) auf dem Rotor gelegt, so rotiert das Koordinatensystem mit dem Rotor und dem magnetischen Feld. Somit lassen sich die gleichen Gleichungen wie bei der Gleichstrommaschine verwenden (s. h. Abb. 1.15).

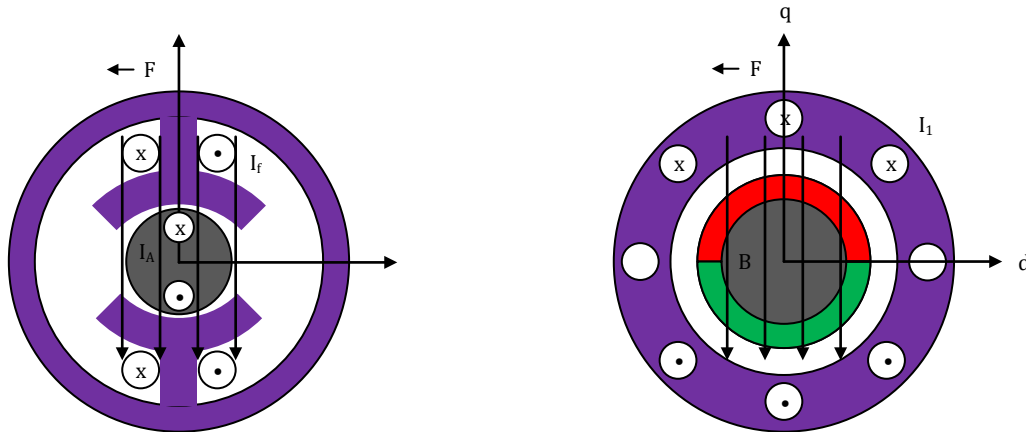


Abbildung 1.14: Veranschaulichung der Feldorientierten Regelung im Vergleich mit einer DC-Maschine.

Gleichung (1.55) beschreibt das Drehmoment der elektrischen Maschine als Ergebnis des Kreuzproduktes zwischen Ständerflussverkettung und Ständerstrom. Das Drehmoment der Maschine ist daher genau dann optimal, wenn Statorfluss und Statorstrom orthogonal zueinander stehen. Ist die Lage des Statorflusses bekannt, kann der Stromzeiger orthogonal dazu eingestellt werden. Das Drehmoment der Maschine ist dann nur noch von der Amplitude des Statorstromes abhängig. Aus regelungstechnischer Sicht kann die feldorientiert geregelte Synchronmaschine mit der Gleichstrommaschine verglichen werden (Thur 2006). Wird der Fluss in der Statorwicklung durch Sensoren ermittelt, spricht man von direkter Feldorientierung. Diese Methode ist sehr präzise, in der Praxis ist sie jedoch nur mit Sondermaschinen realisierbar (Thur 2006). Im Allgemeinen wird der Ständerfluss durch ein Modell wie bspw. die Integration der Ständerspannung ermittelt. Die unterschiedlichen Konzepte zur Feldorientierung unterscheiden sich genau in diesem Modell. Alle diese Methoden werden als indirekte Feldorientierung bezeichnet (Thur 2006).

1.6.2 Beispiel einer FOC bei einer PMSM

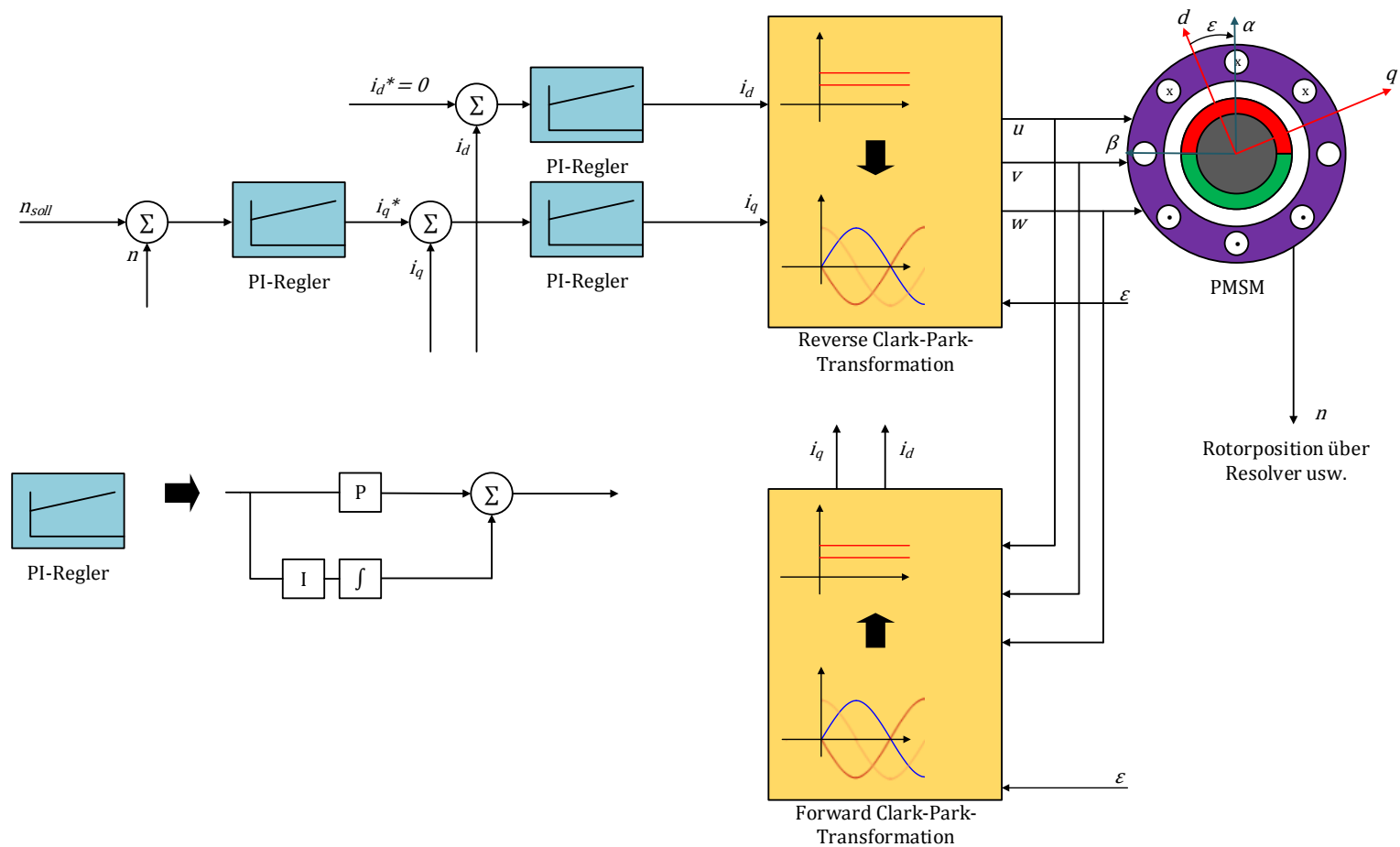


Abbildung 1.15: Blockschaltbild der Feldorientierten Regelung anhand einer PMSM.

2 Grundlagen der Vektorregelung

In modernen Antriebssystemen ist es häufig unerlässlich, entscheidende Maschinengrößen wie Drehzahl oder Drehmoment auf einen gewünschten Wert einzustellen. Dabei kamen der Vergangenheit häufig Gleichstrommaschinen zum Einsatz, welche sich durch gute Regel- und Einstelleigenschaften bei den geforderten Parametern auszeichnen. Große Fortschritte in den Bereichen der Leistungselektronik und Reglerkomponenten führen dazu, dass Antriebe wesentlich einfacher mit Synchronmaschinen realisiert werden können. Dabei haben Drehfeldmaschinen, aufgrund fehlender mechanischer Kommutation den Vorteil, dass kein nennenswerter Verschleiß auftritt.

Entscheidend für den Aufbau einer geregelten PMSM ist die Vektor- bzw. feldorientierte Regelung. Die Maschine wird näherungsweise mit sinusförmigen Strömen gespeist. Ebenso besitzen alle weiteren auftretenden elektrischen Größen wie Spannungen, Flüsse oder Felder aufgrund ihres Zeitverhaltens annähernd Sinusform (Nuss 2010, S. 1). Die Idee der Vektorregelung ist es nun, nicht die zeitlichen Momentanwerte der Ströme zu verändern, sondern die erfassten Wechselgrößen in ein Zwei-komponentiges rotierendes Koordinatensystem zu übertragen. Dabei beschreibt eine Komponente das Drehmoment, während die andere Komponente die magnetische Flussdichte darstellt. Diese Größen werden regelungstechnisch verwertet und zurück transformiert.

2.1 Raumzeigerdarstellung

Die stationären Zusammenhänge der elektrischen Größen in der Maschine, welche ursächlich aus dem Zusammenhang von Ψ und B herrühren, können zunächst mithilfe komplexer Zeitzeiger beschrieben werden. Dabei lassen sich die Statorströme, i_u , i_v , und i_w einer Drehfeldmaschine mit identischer Amplitude \hat{i}_s und Statorkreisfrequenz ω_s und der in Kapitel 1.2 angeführten Phasenverschiebung $\Delta\varphi = 120^\circ$ als

$$\begin{aligned} i_{s,n} &= \operatorname{Re}\{i_{s,n}\} = \operatorname{Re}\{\hat{i}_{s,i} \cdot e^{j\omega_s t}\} = \operatorname{Re}\left\{\hat{i}_s \cdot e^{j(\omega_s t + 0 - (n-1) \cdot \frac{2\pi}{3})}\right\} \\ &= \hat{i}_s \cdot \cos\left(\omega_s t + \varphi_0 - (n-1) \cdot \frac{2\pi}{3}\right) ; \text{ mit } n = 1, 2, 3 \end{aligned} \quad (2.1)$$

mit den komplexen Zeitzeigern

$$\underline{i}_{s,n} = \hat{i}_{s,n} \cdot e^{j\omega_s t} ; \text{ mit } n = 1, 2, 3 \quad (2.2)$$

und den komplexen Amplituden

$$\hat{i}_{s,n} = \hat{i}_s \cdot e^{j(\omega_s t + 0 - (n-1) \cdot \frac{2\pi}{3})} ; \text{ mit } n = 1, 2, 3 \quad (2.3)$$

entwickeln. Die folgende Abbildung 2.1 veranschaulicht die vorangegangenen Gleichungen 2.1, 2.2 sowie 2.3 und stellt beispielhaft den Zeitzeiger $i_{s,u}$ dar.

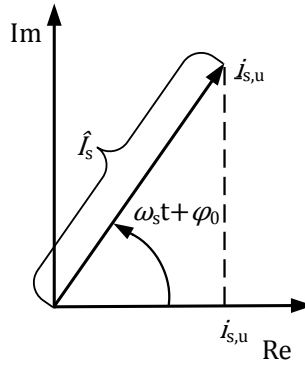


Abbildung 2.1: Beispielhafte Lage eines Zeitzeigers.

Da das Ziel darin besteht, den dynamischen Rotationsvorgang einer PMSM zu modellieren, ist die Verwendung eines Zeitzeigers, mit dem nur stationäre Vorgänge beschrieben werden können, nicht angebracht. Hier ist es zweckmäßig, einen Operator so zu entwickeln, dass dieser in der Lage ist, dynamische Vorgänge zu beschreiben, ohne dazu Nebenbedingungen wie beispielsweise die Periodizität heranzuziehen. Bei der Entwicklung bieten sich die Statorphasenströme $i_{s,u}$, $i_{s,v}$, und $i_{s,w}$ des Dreiphasensystems an. Diese stehen zu jedem Zeitpunkt zur Verfügung. Es sei angemerkt, dass dabei die Nullbedingung erfüllt ist. Die Summe der Statorphasenströme muss immer Null sein, was beim Einsatz von Drehfeldmaschinen idr. gegeben ist. Dadurch ist es auch immer möglich mit Kenntnis zweier Größen auf die Dritte zu schließen, da gilt:

$$i_{s,u} + i_{s,v} + i_{s,w} = 0 \quad (2.4)$$

Nun ist der zweikomponentige Zeitzeiger immer um mindestens zwei Momentanwerte erweiterbar. Ein hierfür geeigneter Ansatz zur Erzeugung eines Raumzeigers wurde erstmals in kovacs1959 veröffentlicht:

$$\underline{i}_s(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ \underline{i}_{s,u}(t) + \underline{i}_{s,v}(t) \cdot e^{j\frac{2\pi}{3}} + \underline{i}_{s,w}(t) \cdot e^{j\frac{4\pi}{3}} \right\} \quad (2.5)$$

Um jetzt aufzeigen zu können, dass der Ansatz aus 2.5 im stationären Zustand mit dem entsprechenden Statorstromzeitzeiger übereinstimmt und schlussendlich den Raumzeiger zu erzeugen, werden zunächst in 2.5 die Statorstrommomentanwerte aus 2.1 eingesetzt. Dadurch erhält man

$$\underline{i}_s(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ \hat{i}_s \cdot \cos(\omega_s t + \varphi_0) + \hat{i}_s \cdot \cos\left(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{2\pi}{3}\right) \cdot e^{j\frac{2\pi}{3}} + \hat{i}_s \cdot \cos\left(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{4\pi}{3}\right) \cdot e^{j\frac{4\pi}{3}} \right\} \quad (2.6)$$

Wird nun die Cosinus-Funktion durch die entsprechende exponentielle Darstellung ersetzt, folgt hieraus

$$\begin{aligned} \underline{i}_s(t) = \frac{2}{3} \cdot \hat{i}_s \cdot \left\{ \frac{1}{2} \cdot (e^{j(\omega_s t + \varphi_0)} + e^{-j(\omega_s t + \varphi_0)}) + \right. \\ \left. \frac{1}{2} \cdot (e^{j(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{2\pi}{3})} + e^{-j(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{2\pi}{3})}) \cdot e^{j\frac{2\pi}{3}} + \right. \\ \left. \frac{1}{2} \cdot (e^{j(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{4\pi}{3})} + e^{-j(\omega_s t + \varphi_0 - \frac{4\pi}{3})}) \cdot e^{j\frac{4\pi}{3}} \right\} \end{aligned} \quad (2.7)$$

Nach ausmultiplizieren der Terme folgt mit $1 + e^{j\frac{4\pi}{3}} + e^{j\frac{8\pi}{3}} = 0$ das Ergebnis und somit der Raumzeiger

$$\underline{i}_s = \frac{2}{3} \cdot \hat{i}_s \cdot \left\{ \frac{3}{2} \cdot e^{j(\omega_s t + \varphi_0)} + \frac{1}{2} \cdot e^{-j(\omega_s t + \varphi_0)} \cdot \left(1 + e^{j\frac{4\pi}{3}} + e^{j\frac{8\pi}{3}} \right) \right\} = \hat{i}_s \cdot e^{j(\omega_s t + \varphi_0)} \quad (2.8)$$

Das Ergebnis von 2.8 entspricht strukturell dem in 2.1 angegebenen Statorstromzeitzeiger. Dadurch ist sichergestellt, dass der Ansatz aus 2.5 in der Lage ist als Gesamtzeiger, bestehend aus den Momentanwerten der Statorströme, zu fungieren. Die folgende Abbildung 2.2 zeigt zur Veranschaulichung eine zweipolige Drehfeldmaschine mit zugehörigem Zeigerdiagramm, welches den Statorstromraumzeiger beinhaltet.

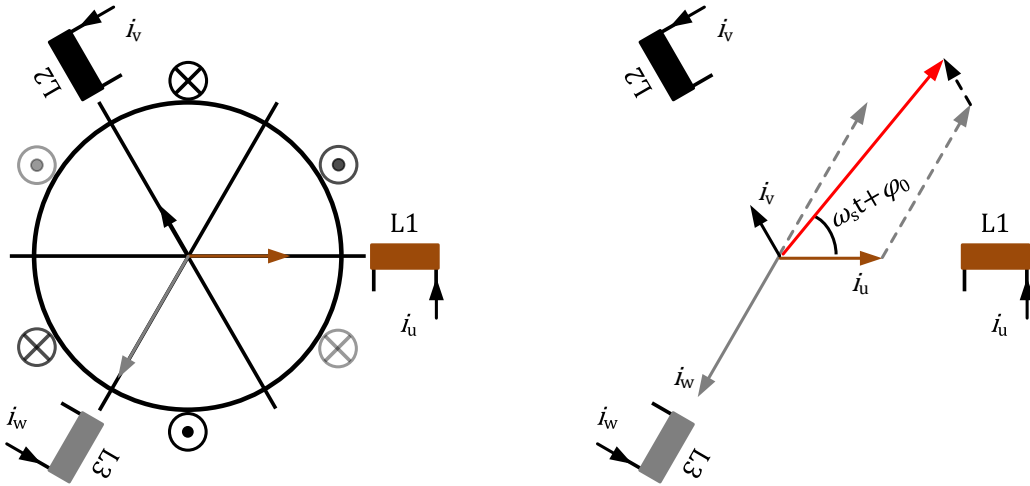


Abbildung 2.2: zweipolige Drehfeldmaschine

Mit der Einführung des Raumzeigers ist die theoretische Grundlage dafür geschaffen, die PMSM mit einer feldorientierten Regelung zu versehen. Da sich, wie Eingangs beschrieben, alle Größen in der Drehfeldmaschine näherungsweise sinusförmig verhalten, ist die Stromraumzeigerdarstellung aus 2.5 für alle anderen dreiphasigen Größen als allgemeine Raumzeigerdarstellung definierbar.

$$\underline{a}(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ \underline{a}_u(t) + \underline{a}_v(t) \cdot e^{j\frac{2\pi}{3}} + \underline{a}_w(t) \cdot e^{j\frac{4\pi}{3}} \right\} \quad (2.9)$$

Im Folgenden werden die in der Praxis benötigten Transformationsvorschriften erläutert, welche das Wechseln zwischen Phasen- und Raumzeigergrößen erlauben.

2.2 Beschreibung in α - β -Koordinatensystem

Als Grundlage für das Wechseln zwischen Phasen- und Raumzeigergrößen dient zunächst die Definition aus 2.9. Die Definitionsgleichung lässt sich in Real- und Imaginärteil aufspalten.

Es kommt so zu folgender Aufteilung

$$\operatorname{Re} \underline{a}(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ a_u(t) + a_v(t) \cdot \cos \frac{2\pi}{3} + a_w(t) \cdot \cos \frac{4\pi}{3} \right\} \quad (2.10)$$

$$\operatorname{Im} \underline{a}(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ a_v(t) \cdot \sin \frac{2\pi}{3} + a_w(t) \cdot \sin \frac{4\pi}{3} \right\} \quad (2.11)$$

In Zusammenhang mit der Clarke Transformationsvorschrift ist es üblich, den Realteil in α - und den Imaginärteil als β -Koordinaten auszudrücken. Daher ist die Clarke Transformation im deutschsprachigen Bereich auch α - β -Transformation bekannt. Um im Weiteren die in der Praxis notwendige Transformationsmatrix zu erhalten, werden die Trigonometrischen Ausdrücke numerisch dargestellt. Aus 2.10 und 2.11 folgt somit

$$a_\alpha(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ a_u(t) - \frac{1}{2} \cdot a_v(t) - \frac{1}{2} \cdot a_w \right\} \quad (2.12)$$

$$a_\beta(t) = \frac{2}{3} \cdot \left\{ \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot a_v(t) - \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot a_w \right\} \quad (2.13)$$

Der entstandene Raumzeiger in α - β -Koordinaten ist in allgemeiner Form als

$$\underline{a}(t) = a_\alpha(t) + j a_\beta(t) \quad (2.14)$$

darstellbar. Um die α - und β -Komponente des entstandenen Raumzeigers besser nachvollziehen zu können, zeigt die Abbildung 2.3 eine beispielhafte Lage des Zeigers in α - β -Koordinaten.

Nachdem sich der Raumzeiger im neuern Koordinatensystem darstellen lässt, ist es nun entscheidend, eine mathematische Transformationsvorschrift aufzustellen, die sich an 2.12 und 2.13 orientiert. Übertragen in eine Matrix lautet die Transformation:

$$\begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \end{bmatrix} = \frac{2}{3} \cdot \underline{T}' \begin{bmatrix} a_u \\ a_v \\ a_w \end{bmatrix} \quad (2.15)$$

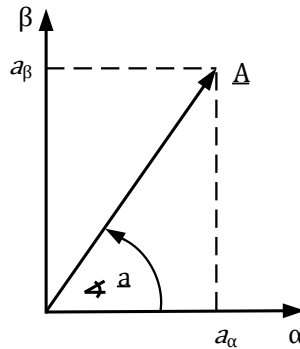


Abbildung 2.3: Beispielhafte Lage des Raumzeigers im α - β -Koordinatensystem.

mit der Transformationsmatrix

$$\underline{T}' = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \quad (2.16)$$

Mit dieser Matrix ist es möglich, die dynamische Drehfeldgrößen eines dreiphasigen Systems auf zwei Größen zu reduzieren sowie Momentanwerte und Amplitude in einem Raumzeiger darzustellen. Der Faktor $\frac{2}{3}$ normiert dabei a_α und a_β auf den Betrag der entsprechenden Eingangsgrößen.

Für eine Regelung fehlt eine Rücktransformationsvorschrift, mit deren Hilfe die α - und β -Komponente wieder in ein Dreiphasensystem gebracht werden kann. Die inverse Matrix bildet sich aus der Transformationsmatrix 2.16. Da es sich hier aber um eine nichtquadratische Matrix handelt, ist diese zunächst nicht invertierbar. Folglich muss die Matrix um eine Eingangsgröße erweitert werden. Dabei bietet sich die Nullbedingung des Systems an. Bindet man die Kontengleichung aus 2.4 in 2.16 ein, folgt für die vektorielle Transformationsbeziehung

$$\begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \\ a_0 \end{bmatrix} = \underline{T} \cdot \begin{bmatrix} a_u \\ a_v \\ a_w \end{bmatrix} \quad (2.17)$$

mit der Transformationsmatrix

$$\underline{T} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \quad (2.18)$$

Die auf diese Art entstandene quadratische Matrix ist eindeutig invertierbar. Daher folgt für

$$\begin{bmatrix} a_u \\ a_v \\ a_w \end{bmatrix} = \underline{T}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \\ a_0 \end{bmatrix} \quad (2.19)$$

die inverse Transformationsmatrix

$$\underline{T}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 1 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 1 \end{bmatrix} \quad (2.20)$$

Für die Praxisanwendung reicht die vereinfachte inverse Clarke-Transformation mit der Beziehung

$$\begin{bmatrix} a_u \\ a_v \\ a_w \end{bmatrix} = \underline{T}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \end{bmatrix} \quad (2.21)$$

und der Transformationsmatrix

$$\underline{T}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \quad (2.22)$$

aus. Da die Nullkomponente der Phasengröße aufgrund der symmetrischen Belastung null ist, kann auch a_0 null gesetzt werden, was dem Wegfall der letzten Spalte von \underline{T}^{-1} entspricht. Zusammenfassend ist die Transformation in der folgenden Grafik [2.4](#) erkennbar.

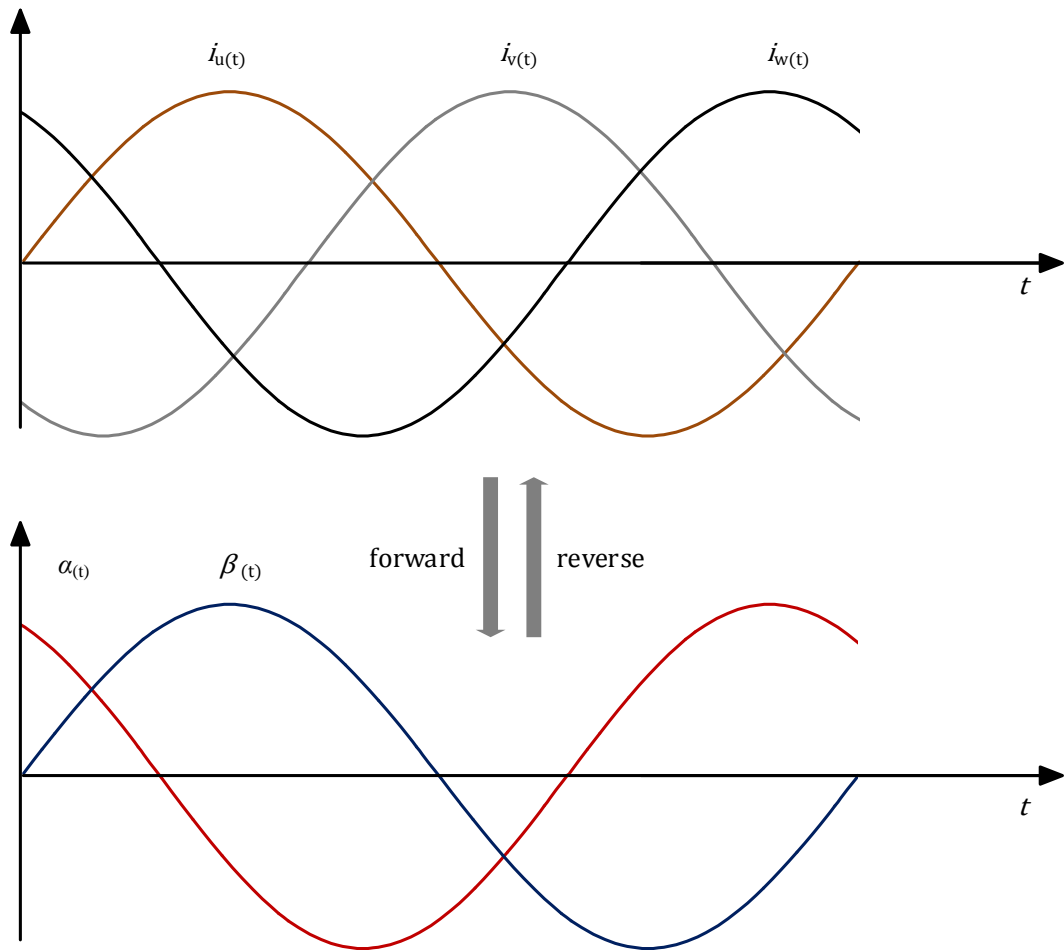


Abbildung 2.4: Clarke Transformation

2.3 Beschreibung in rotorfesten d-q-Koordinatensystem

Für die Regelung von Drehfeldmaschinen hat es sich als praktikabel herausgestellt, die Beschreibung des im Vorfeld beschriebenen ortsfesten Koordinatensystems in ein, mit der Winkelgeschwindigkeit des Rotors, rotierendes Koordinatensystem zu überführen. Daher wird die Darstellung auch rotorfest genannt. Die Vorteile dieser Koordinatenbeschreibung liegen zum einen in einer einfacheren Darstellbarkeit elektrophysikalischer Zusammenhänge und zum anderen dass die Raumzeigergrößen näherungsweise Gleichgrößen sind. Dadurch lassen sich klassische Regelverfahren auf die Maschine anwenden. Das Regelverhalten ähnelt dem der Gleichstrommaschine, welche sich durch eine gute Regelbarkeit auszeichnet. Für die folgende Park Transformation dient die zuvor durchgeführte Clarke Transformation als

Grundlage. Zur Verdeutlichung der Transformationsvorschriften dient die nachfolgende Abbildung 2.5 am Beispiel eines Statorstromraumzeigers

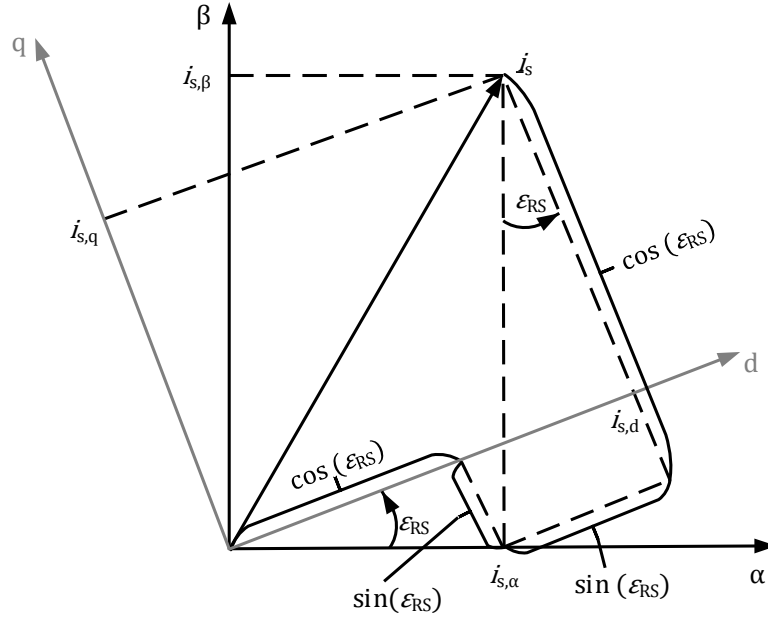


Abbildung 2.5: Zusammenhang zwischen α - β -Koordinaten und d-q-Koordinaten

Hier ist neben dem ortsfesten α - β -Koordinatensystem auch das rotierende Koordinatensystem erkennbar. Das rotierende System wird als d-q-Koordinatensystem bezeichnet, wobei d für direct axis und q für quadrature axis steht. Der für die Transformation entscheidende Winkel ist hier mit ε_{RS} gekennzeichnet. Mit Hilfe der Abbildung lässt sich nun die Transformationsbeziehung zwischen α - β -Koordinaten und d-q-Koordinaten aufstellen.

$$\begin{bmatrix} a_d \\ a_q \end{bmatrix} = \underline{T}' \cdot \begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \end{bmatrix} \quad (2.23)$$

Die Transformationsmatrix lautet dann

$$\underline{T}' = \begin{bmatrix} \cos \varepsilon_{RS} & \sin \varepsilon_{RS} \\ -\sin \varepsilon_{RS} & \cos \varepsilon_{RS} \end{bmatrix} \quad (2.24)$$

Da die Matrix quadratisch ist, kann diese ohne weiteres invertiert werden. Die Rücktransformation von d-q-Koordinaten in α - β -Koordinaten ist für die Regelung ebenfalls

von entscheidender Bedeutung, um aus dem rotierenden Raumzeiger im letzten Schritt wieder die drei Phasengrößen zu erhalten. Es gilt für die Rücktransformation also die Beziehung

$$\begin{bmatrix} a_\alpha \\ a_\beta \end{bmatrix} = \underline{T}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} a_d \\ a_q \end{bmatrix} \quad (2.25)$$

mit der Transformationsmatrix

$$\underline{T}^{-1} = \begin{bmatrix} \cos \varepsilon_{RS} & -\sin \varepsilon_{RS} \\ \sin \varepsilon_{RS} & \cos \varepsilon_{RS} \end{bmatrix} \quad (2.26)$$

Dieser Transformationsschritt ist der Abbildung 2.6 zu entnehmen.

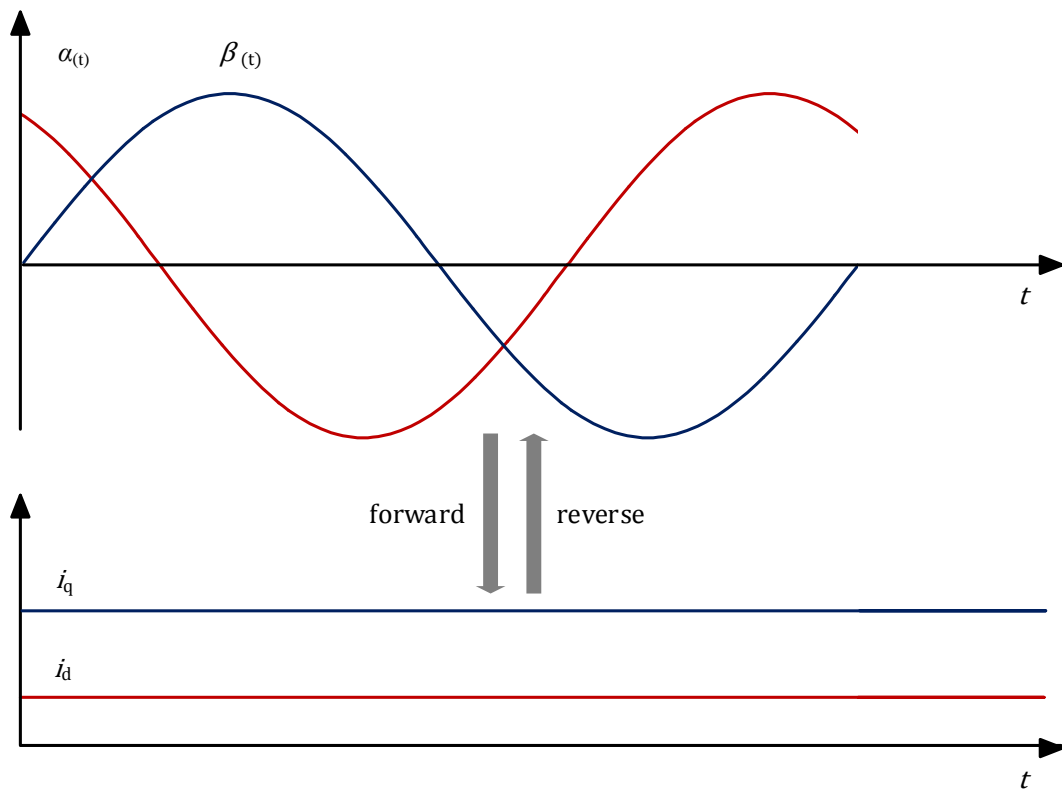


Abbildung 2.6: Park Transformation

2.4 Signalfussplan der Koordinatentransformationen

In diesem Abschnitt mit Hilfe der Transformationsvorschriften aus den vorherigen Abschnitten 2.2 und 2.3 vorbereitend ein Signalfussplan entwickelt werden. Dieser Plan soll im praktischen Teil in das Simulationsmodell integriert werden können. Zur einfacheren Darstellung der Clarke- und Parktransformation werden zunächst die benötigten Signalfussbilder eingeführt.

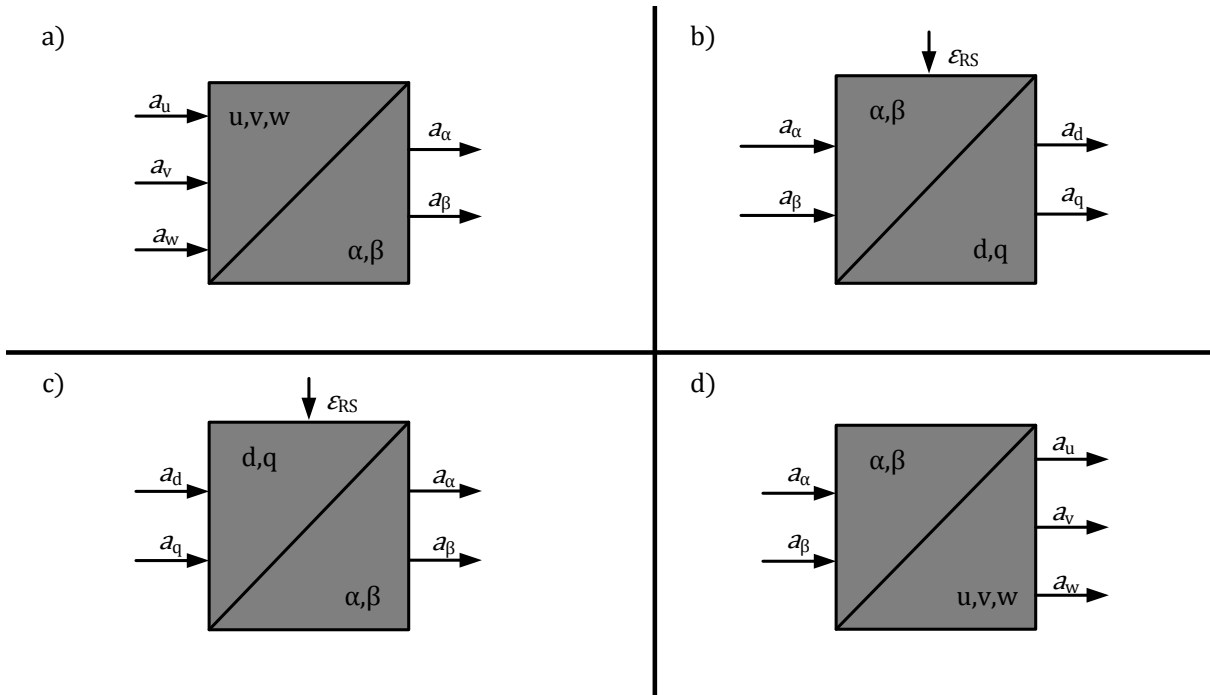


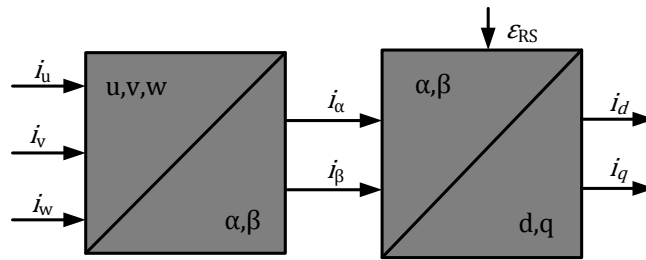
Abbildung 2.7: Blockschaltbilder der Transformationen

In Teil a) der Abbildung 2.7 ist das Blockbild der Clarke-Transformation und in Teil b) die Park-Transformation dargestellt. Bei der Parktransformation wird der Winkel ε_{RS} , um den das α - β -Koordinatensystem zum d-q-System verschoben ist, zugeführt. Die entsprechenden Rücktransformationen sind in Teil c) und d) der Grafik veranschaulicht.

Innerhalb des Reglermodells werden die Hin- und Rücktransformationen direkt aufeinander folgen. Daher sind in der nachstehenden Abbildung 2.8 die Clarke-Park-Transformation, sowie die Park-Clarke-Transformation als zusammenhängendes Blockbild mit den Stromkomponenten aufgezeigt.

Mit Hilfe der Blockbilder kann jetzt die sowohl die vollständige Hintransformation eines Dreiphasensystems in ein rotatorisches, zweikomponentiges Bezugssystem, als auch die

a)



b)

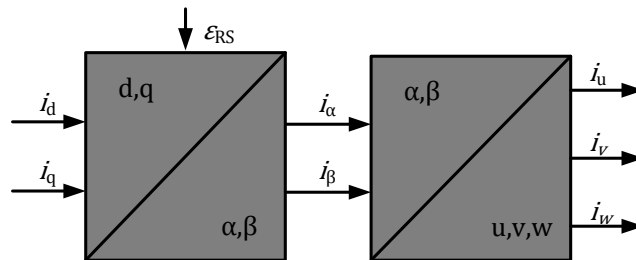


Abbildung 2.8: Blockschaltbilder der Transformationen

entsprechende Rücktransformation, als Signalfussbild skizziert werden.

3 Modellbasierte Implementierung der Vektorregelung

Die Einführung in das Kapitel stellt dem Leser zunächst eine grundlegende Einführung in die Simulationstechniken und dem Anwenderprogramm Simulink dar. Simulink ist ein Programm, welches mit MATLAB gekoppelt ist, in Simulink kann der Anwender Simulationen durchführen. Aufgrund der Komplexität von Simulink soll an dieser Stelle nicht weiter auf die Toolboxes eingegangen werden. Somit erhalten auch Leser ohne Erfahrungen mit dem Softwarepaket, die zum weiteren Verständnis der Arbeit benötigten Grundkenntnisse. Der Vorteil bei der Nutzung von MATLAB basiert zum einen darauf, dass die Software etablierter Quasistandard in der Industrie und an Hochschulen ist und zum anderen auf der Benutzerfreundlichkeit bei der Durchführung von Projektarbeiten (Scherf 2010). Dem versierten Anwender der Software sei geraten, diesen Abschnitt zu überspringen.

3.1 Simulation von Systemen

Simulationen sind heute unverzichtbar bei der Entwicklung und Optimierung von Systemen und der Erforschung von Zusammenhängen komplexer Systeme und Prozesse (Brychta und K. Müller 2004). Die meist umfangreichen Prozesse und Systeme werden dazu in Modellen nachgebildet. Dieses Verfahren eignet sich gut zur Analyse der Systemeigenschaften. Dabei können die eingesetzten Simulationsmittel unterschiedlich ausfallen.

1. Das System wird maßstäblich oder stark vereinfacht mit den wesentlichen Komponenten aufgebaut.
2. Das System wird durch ein anderes physikalisches Modell nachgebildet.
3. Das System wird durch ein mathematisches Modell beschrieben.

Bei umfangreichen Simulationen bietet es sich an, das System in »Subsysteme« zu unterteilen (s. h. Abbildung 3.1), so dass die Modellierung mit Simulink übersichtlicher wird. Der Vorteil gegenüber der konventionellen Modellierung von umfangreichen Systemen, ist

es, dass Fehler früher erkannt und einzelne Systeme auf physikalische Richtigkeit geprüft werden können.

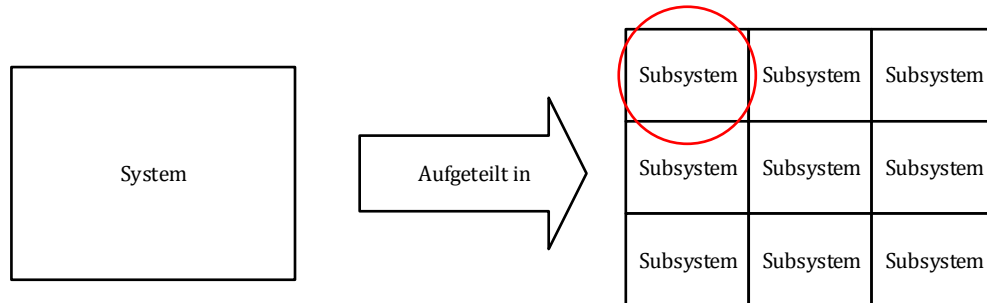


Abbildung 3.1: Semantische Darstellung zur Unterteilung eines Systemes in Subsysteme.

Das eingekreiste System kann so isoliert und gekapselt beschrieben werden. Dazu sind die Abhängigkeiten zwischen benachbarten Subsystemen zu erfassen und bei der Kapselung geeignet zu verwerfen. Auch Subsysteme lassen sich in weitere Subsysteme zerlegen (s. h. [Abbildung 3.2](#)).

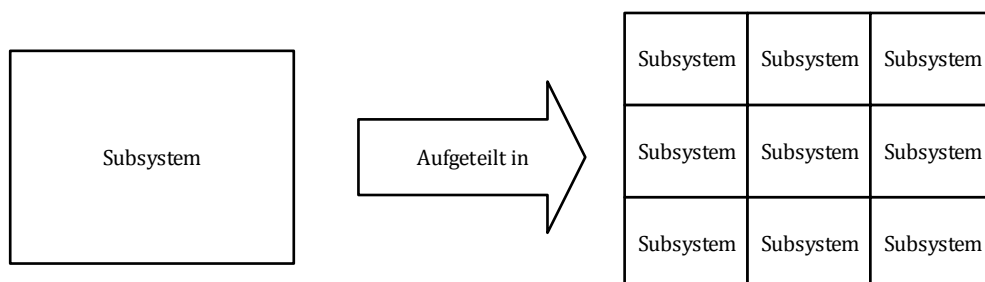


Abbildung 3.2: Semantische Darstellung zur Unterteilung eines Subsystems in weitere Subsysteme.

Bei der Modellierung sollte auf die Übersichtlichkeit der Systeme geachtet werden.

3.2 Einführung in Simulink

Simulink ist ein grafikorientiertes Softwaretool zur Simulation und Analyse von linearen und nichtlinearen mathematischen Modellen. Simulink ist als Unterprogramm von Matlab

implementiert und greift auf dessen numerischen Lösungsalgorithmen zu. Bei dem Simulationswerkzeug Simulink handelt es sich um eine *Toolbox* der Programmierumgebung Matlab. Sie dient mit ihrer speziell konzipierten Grafikoberfläche der Simulation dynamischer Systeme. Im Gegensatz zur zeilenorientierten Programmierung mit alphanumerischen Zeichen wird in Simulink das Systemmodell mittels des *Simulink Library Browsers* einer nach Funktionen unterteilten Bibliothek entnommen und in das Eingabefenster »gezogen«. Dort werden sie per Mausklick sinnvoll miteinander verbunden. In den meisten Simulationen handelt es sich bei dynamischen Systemen um zeitabhängige, lineare (oder nichtlineare) Vorgänge, die sich auf Basis von Differentialgleichungen beschreiben lassen. Die Modelle entstehen meistens auf Basis idealisierter Gleichungen.

In der Systemtechnik wird zur Beschreibung häufig eine andere Form bevorzugt (Blockschaltbildern). Dabei wird versucht, das Verhalten des Systems durch eine grafische Darstellung zu erfassen. Einzelne Blöcke werden durch gezielte Verbindungen, den Signalflüssen, miteinander verbunden. Da Simulink auf dieser Art der Darstellung basiert, ist es offensichtlich, dass sich viele in Form von Blockschaltbildern vorliegende Systeme unmittelbar in Simulink programmieren und simulieren lassen. Nach dem Aufbau des Systems im Eingabefenster, müssen die Blöcke parametrisiert werden. Anschließend kann die Simulation gestartet werden und das Ergebnis grafisch dargestellt werden. Die Simulation von Simulinkmodellen basiert auf iterativen Näherungsverfahren (Runge-Kutta, Adams, usw.). Das zeitliche Verhalten der simulierten Systeme wird daher in den wenigsten Fällen völlig identisch mit dem Differentialgleichungen erreicht. Bei korrekter Programmierung und guter Parameterwahl wird es diesem sehr Nahe kommen.

Eine umfassende Hilfe über Simulink findet man nach Öffnen der Matlab-Entwicklungsumgebung im *Popup-Menü Help*. Dieses Menü stellt eine Windows-typische Hilfe für die gesamte Matlab-Produktfamilie zur Verfügung. Ist Simulink bereits geöffnet, so führt die Auswahl der Hilfe im *Library Browser* oder im Eingabefenster direkt zur Simulink-Hilfe. Darüber hinaus werden in der Simulink-Hilfe viele Beispiele als lauffähige Programme zur Verfügung gestellt. Diese findet man in der Hilfe unter *Demos*.

Um mit Simulink arbeiten zu können, muss zunächst die Matlab-Entwicklungsumgebung in den Arbeitsspeicher geladen werden. Der Start von Simulink kann über die Kommandozeile mit »simulink« erfolgen.

Wie bereits erwähnt, werden (zeitkontinuierliche) dynamische Systeme durch Differentialgleichungen beschrieben, wie z. B. die normierte Bewegungsgleichung eines gedämpften Schwingers.

$$\ddot{y}(t) + 2 \cdot d \cdot \omega_0 \cdot \dot{y}(t) + \omega_0^2 y(t) = u(t)$$

Wenn das System durch ein Blockschaltbild beschrieben wird, so betrachtet man nichts anderes, als die Lösung der Differentialgleichung. In diesem Fall ist Simulink ein numerischer Differentialgleichungslöser für dieses Projekt.

3.2.1 Simulationsbeispiel: Das mathematische Pendel

Zur Modellbildung und Simulation eines dynamischen Pendels sei zunächst die folgende Abbildung 3.3 gegeben:

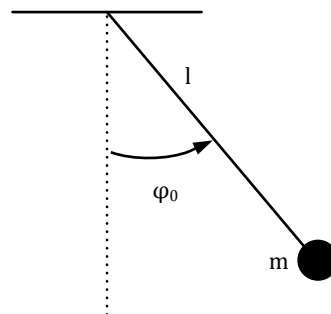


Abbildung 3.3: Fadenpendel

Es gelten folgende Momente:

Bezeichnung:	Mathematisches Modell:
Rückstellmoment	$F_Z = m \cdot g \cdot \sin(\varphi)$
Beschleunigungsmoment	$F_B = J \cdot \varphi = m \cdot l^2 \cdot \ddot{\varphi}$
Reibungsmoment	$F_R = d \cdot l^2 \cdot \dot{\varphi}$
Summe aller Kräfte	$\sum F = 0$

Die Bewegung des Pendels wird mit folgenden Werten simuliert:

Physikalische Bezeichnung:	Wert:
m	2.3 kg
d	0.2 Nms
l	1.1 m
g	9.81 m/s ²
φ	40°

Als nächster Schritt werden die physikalischen Systembeschreibungen in einer Gesamtformel zusammengefasst.

$$\sum M = M_R + M_B + M_{\text{Reib}} = 0 \quad (3.1)$$

$$\sum M = m \cdot g \cdot \sin(\varphi) + J \cdot \varphi = m \cdot l^2 \cdot \ddot{\varphi} + d \cdot l^2 \cdot \dot{\varphi} = 0 \quad (3.2)$$

Wird nun die Differentialgleichung 3.2 nach der höchsten Ableitung $\ddot{\varphi}$ umgestellt, ergibt sich:

$$\ddot{\varphi} = -\dot{\varphi} \cdot \frac{d}{m} - \frac{g}{l} \cdot \sin(\varphi) \quad (3.3)$$

Anschließend kann in der Simulink-Umgebung das Modell entsprechend 3.2 aufgebaut werden.

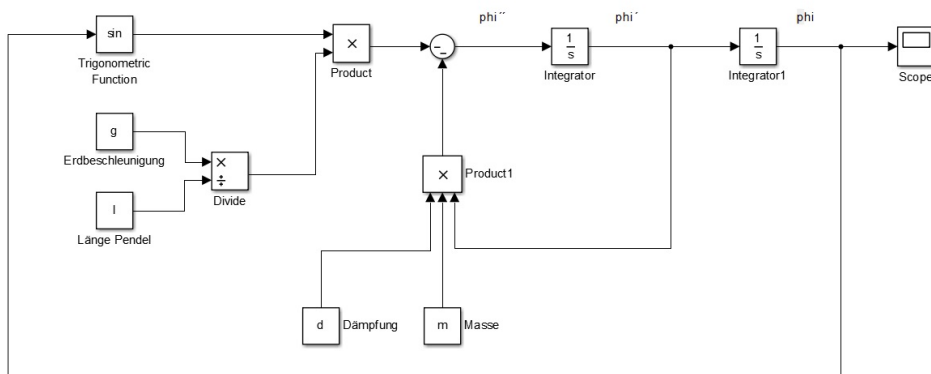


Abbildung 3.4: Modell des mathematischen Pendels in Matlab Simulink.

Mit Hilfe dieser Blöcke lassen sich $\dot{\varphi}$ und φ erzeugen. Die Simulink Bibliothek bietet eine Vielzahl von mathematischen Operatoren in Form von Blockbildern. Mit Hilfe dieser Blöcke und der Signalflusspfeile lässt sich die Gleichung in das Simulationsmodell übertragen. Ist das Modell aufgebaut, werden die Simulationsparameter ausgewählt. Simulink arbeitet numerisch, daher muss ein Integrationsverfahren zur Lösung der DGLs ausgewählt werden. Voreingestellt ist das Dormand-Prince-Verfahren mit variabler Schrittweite.

Diese Methode liefert in den meisten Anwendungen gute Ergebnisse (Scherf 2010). Zur Verifizierung der Simulationsergebnisse ist es für den Anwender unumgänglich, sich im Vorfeld Gedanken zum erwartenden Ergebnis zu machen. Im vorliegenden Beispiel sollte der Winkel φ eine gedämpfte Schwingung in Abhängigkeit von der Zeit erzeugen. Das Ergebnis der Simulation erhält der Anwender beim Anwählen des Blockbildes „Scope“.

3.3 Simulationsblöcke

Dieser Abschnitt zeigt alle Elemente der implementierten Vektorregelung in Matlab Simulink. In Abbildung 3.5 ist die gesamte Vektorregelung dargestellt.

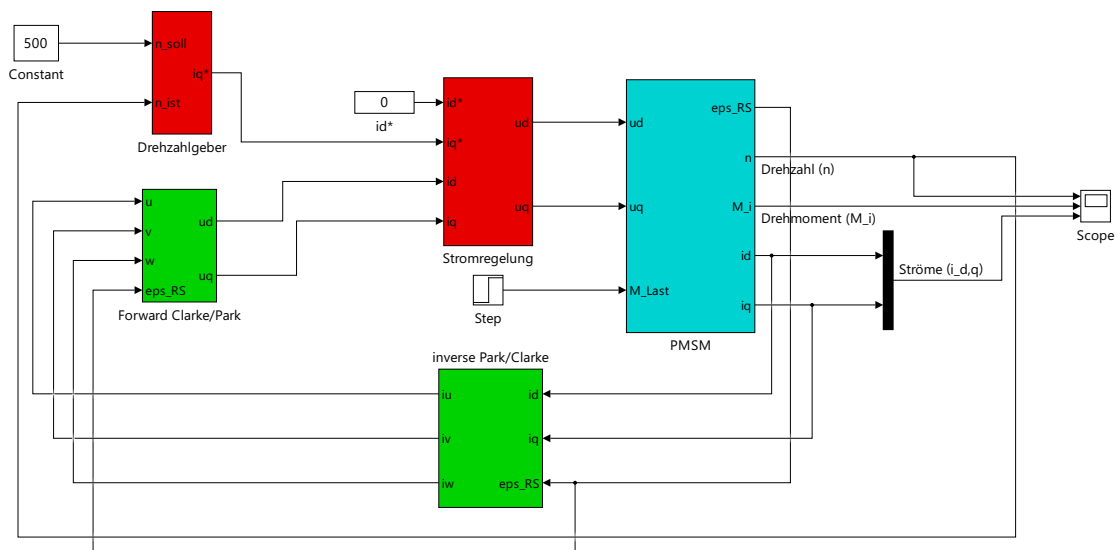


Abbildung 3.5: Darstellung der Simulationsblöcke in Simulink.

Farbig gekennzeichnet sind reglungstechnische Elemente (rot), Transformationen (grün) und das mathematische Maschinenmodell einer anisotropen Synchronmaschine (cyan). Als »Step« modelliert ist der Lastsprung, die Drehmoment Anforderung an das System. Im Folgenden sollen alle Subsysteme entsprechend der Funktionsweise erörtert werden.

3.3.1 Transformationsblöcke

Der Aufbau der Koordinatentransformationen leitet aus Abschnitt 2.2 ab. Hierbei basiert der Block der α - β -Transformation aus den Zusammenhängen von (2.15) und (2.16), während die Rücktransformation, die inverse α - β -Transformation mit Hilfe von (2.21) und (2.22) erstellt ist. Weiterhin orientieren sich die Umsetzungen in Simulink an den Blockschaltbildern aus 2.7 und 2.8. Um die Koordinatentransformation zu vervollständigen ist die d-q-, oder Park Transformation, von entscheidender Bedeutung. Der Block für die d-q-Transformation setzt wird mit dem Zusammenhang 2.23 und der Matrix 2.24 erstellt.

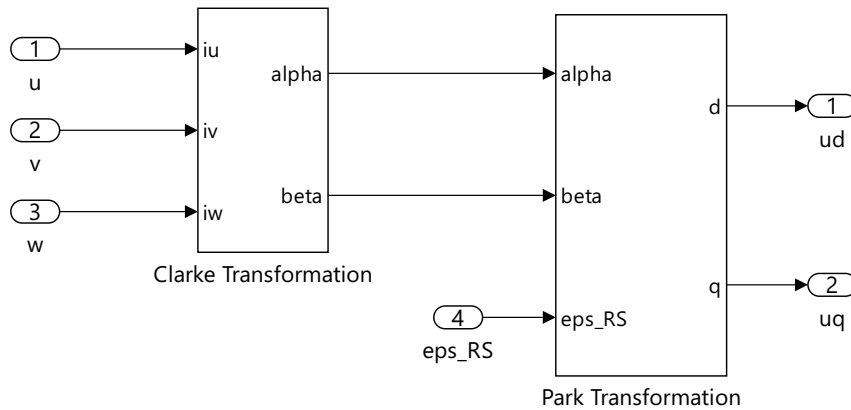


Abbildung 3.6: Aufbau Clarke-Park Transformation

Die inverse d-q-Transformation ist mit Hilfe der Matrizen 2.25 sowie 2.26 aufgebaut. An dieser Stelle ist es aus übersichtlichkeitsgründen sinnvoll, die Transformationsblöcke als Subsystem zusammenzufassen. Es ergibt sich für die Clarke-Park Transformation somit ein Block mit drei Eingängen für die drei Wechselgrößen und einem Eingange für ε_{RS} , sowie zwei Ausgängen für d- und q-Komponente. Ebendieses wird auch für die Rücktransformation gemacht. Hier ergibt sich ein Subsystem mit drei Eingängen. Zwei für d- und q-Größe sowie ebenfalls ein Eingang für ε_{RS} . Es ergeben sich drei Ausgänge für das rückgeführte Dreiphasensystem.

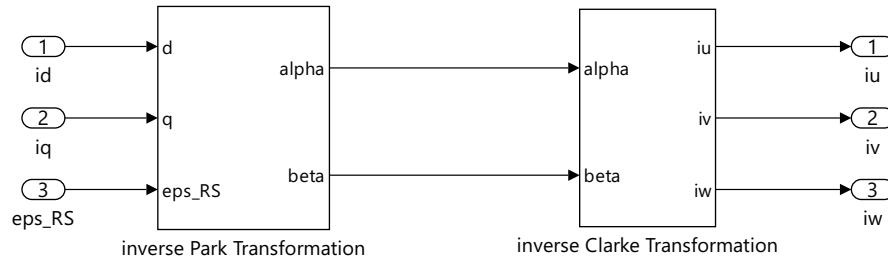


Abbildung 3.7: Aufbau inverse Clarke-Park Transformation

3.3.2 Modellierung einer PMSM

Als Grundlage für die Betrachtung der PMSM gilt der Abschnitt 1.5.2. Die grundlegenden Gleichung dazu sind (1.59), (1.60) und (1.61). Aus den Gleichungen ergibt sich im Simulink das Modell. Das Modell wird in zwei Systeme unterteilt:

- Mechanical system
- Electrical system

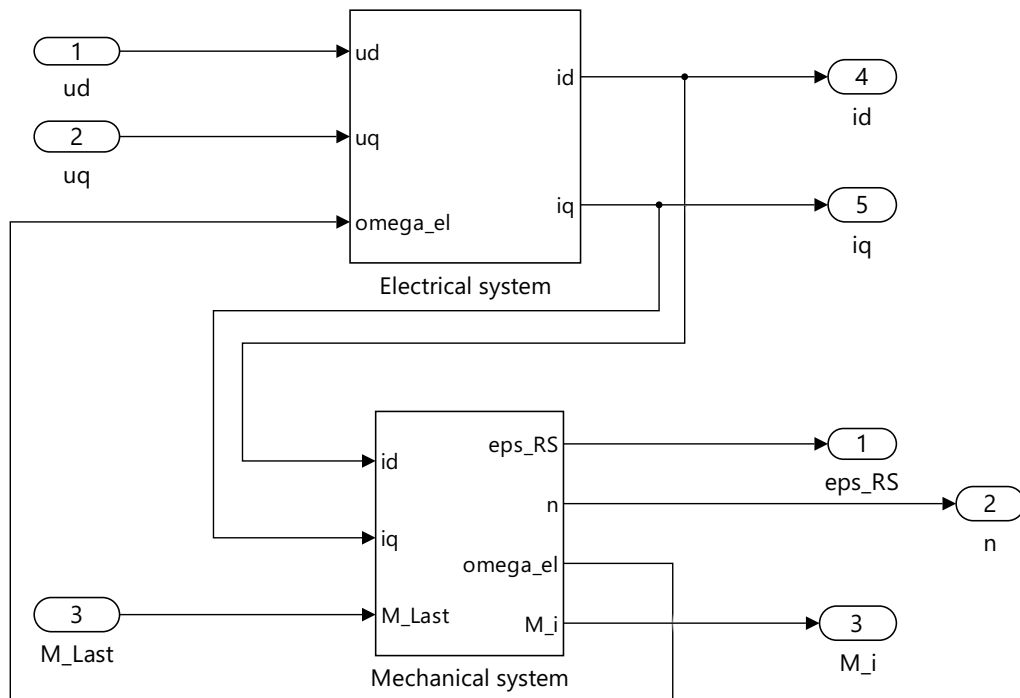


Abbildung 3.8: Aufbau des Subsystems: PMSM, mit der Unterteilung in: Electrical system und Mechanical system.

Bei dem »Mechanical system« wird die Differentialgleichung der elektrischen Winkelgeschwindigkeit beschrieben s. h. Gleichung (1.61). Das »Electrical system« beschreibt hingegen die Differentialgleichungen der Ströme und somit die elektrischen Parameter einer PMSM. Die Überführung der Maschinengleichungen erfolgt dabei dem gleichen Prinzip wie in Abschnitt 3. Zunächst wird auf das »Electrical system« eingegangen, welches in Abbildung A.1 dargestellt ist. Die dabei modellierten Gleichungen (1.62) und (1.63) werden entsprechend umgesetzt, dabei entsteht das Modell auf Basis eines vereinfachten Modells (s. h. Abschnitt 1.5.2 – Linearisierte Gleichungen (Spannungsgleichungen im rotorfesten System)) – das Modell wird ohne Eisenverluste und Sättigungseffekte, wie Wirbelstromverluste, modelliert. Aus der Bestimmungsgleichung (1.61) folgt die elektrische Winkelgeschwindigkeit ω_{el} (s. h. Gleichung (1.64)).

3.3.3 Regelungstechnische Blöcke

Wie in der Abbildung 3.5 erkennbar ist, sind regelungstechnische Elemente enthalten. Zum einen ein Drehzahlgeber (s. h. Abbildung 3.9) und zum anderen die Stromregelung (s. h. Abbildung 3.10). Wie schon im Abschnitt 1.6 erörtert, regelt die Stromregelung den i_q -Strom – damit wird das benötigte Drehmoment realisiert. Der Drehzahlgeber führt dem System die eingestellte Drehzahl zur Verfügung, so dass die Kombination aus Drehzahlgeber und Stromregelung an einem gemeinsamen Strang ziehen. Die Stromregelung wird durch zwei einfache PI-Regler realisiert. Auch der Drehzahlgeber wird lediglich durch einen PI-Regler realisiert. Komplexere Regler werden für die feldorientierte Regelung nicht benötigt (Perassi 2006; Kellner 2012).

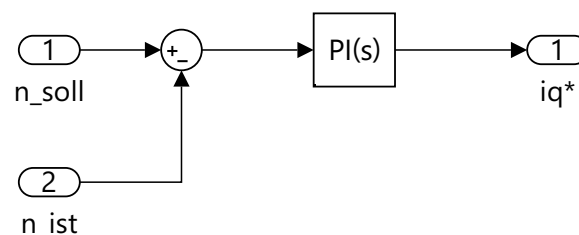


Abbildung 3.9: Aufbau der Drehzahlregelung.

Der PI-Block aus der »Simulink → Modeling → Block Libraries → Continuous« Bibliothek ist standardmäßig als »Continuous-time« Block konfiguriert. Hinter dem Block stecken ähnlich wie in Abbildung 1.15 veranschaulicht eine einfache mathematische Gleichung. Zudem sei gesagt, dass eine Parallele Regelstruktur angenommen wird:

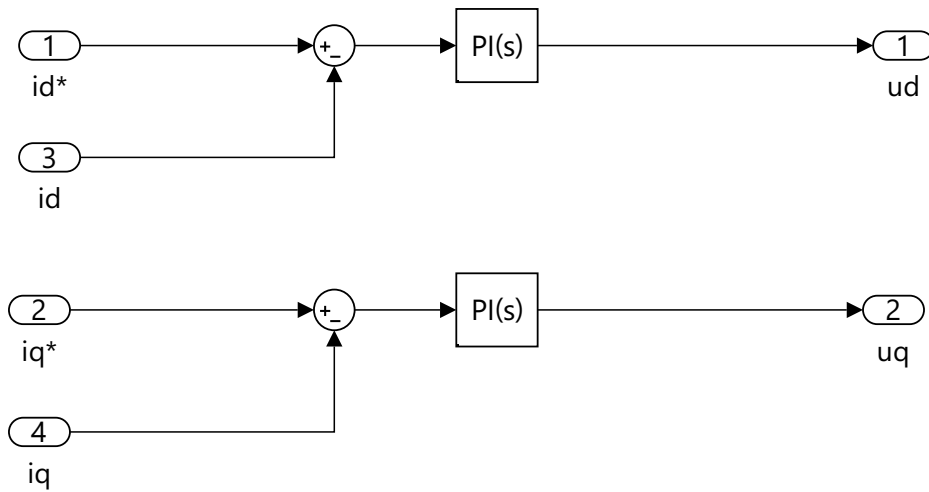


Abbildung 3.10: Aufbau der Stromregelung.

$$P + I \cdot \frac{1}{s} \quad (3.4)$$

Dabei steht P für die Verstärkung des Reglers und I für die Verstärkung des Integralen Anteils.

»[...] Specify the proportional gain P. [...] Specify the integral gain I. [...] (Mathworks Help – PID Controller, Discrete PID Controller. In: Simulink → Modeling → Block Libraries → Continuous)«

4 Zusammenfassung

Die Zielsetzung des Projektes ist die vollständige Implementierung einer Vektorregelung für Synchronmaschinen in Matlab Simulink unter Verwendung der Bibliotheken für Texas Instruments DSPs. Zu den Aufgabenstellungen die erfüllt werden sollen gehört eine ausführliche Literaturrecherche zum Maschinenmodell einer anisotropen Synchronmaschine und die Implementierung des mathematischen Modells in Simulink. Im Rahmen des Projektes wurde eine ausführliche und übersichtliche Dokumentation zu den oben aufgeführten Aufgaben erstellt. Beiliegend eine CD mit dem Maschinenmodell und benutzten Simulink Bausteinen. Der Vergleich mit der Texas Instrument Bibliothek gestaltete sich als schwierig und sehr aufwändig. Die Lauffähigkeit der Modelle stellte sich als nicht stabil heraus, da Änderungen an den Parametern zu unerwünschten Effekten führte. Bestehende Modelle der TI-Bibliothek sind nicht zum Vergleich geeignet gewesen, da diese mit einer Raumzeigermodulation modelliert sind und somit nicht zum Vergleich mit dem Starren Netz möglich waren.

Die Implementierung der Vektorregelung (s. h. Abschnitt [3](#))

Abbildungsverzeichnis

1.1	Spannungsquelle eines Mehrphasensystems.	5
1.2	Phasenspannung eines symmetrischen Drehstromerzeugers.	8
1.3	Abbildung des Nutquerfeldes einer Rechtecknut im Stator.	9
1.4	Vereinfachte Modellvorstellung zur Berechnung des Luftspaltfeldes mit Hilfe des Strombelags.	10
1.5	Strombelag, Felderreger- und Feldkurve der Vollpolmaschine.	13
1.6	Abbildungen zweier Synchron Generatoren verschiedener Leistungsklassen.	15
1.7	Veranschaulicht das mit n rotierende d, q -System, in dem der Maschinen- zustand durch ruhende Zeiger ausgedrückt wird.	16
1.8	Ersatzschaltbild der Synchronmaschine.	18
1.9	Erzeugung einer mehrphasigen Spannung durch ein räumlich sinusförmiges Läuferdrehfeld.	19
1.10	Darstellung der Synchronmaschine im dq-Koordinatensystem.	20
1.11	Graphische Veranschaulichung der verschiedenen Koordinatensysteme: drei- phasig (u, v, w), ständerfest (α, β) und rotorfest (d, q).	21
1.12	Allgemeines Netzwerk des Ständers einer Drehstrommaschine.	21
1.13	Graphische Darstellung der Gleichungen (1.59) und (1.60).	26
1.14	Veranschaulichung der Feldorientierten Regelung im Vergleich mit einer DC-Maschine.	27
1.15	Blockschaltbild der Feldorientierten Regelung anhand einer PMSM.	28
2.1	Beispielhafte Lage eines Zeitzeigers.	30
2.2	zweipolige Drehfeldmaschine	32
2.3	Beispielhafte Lage des Raumzeigers im α - β -Koordinatensystem.	34
2.4	Clarke Transformation	36
2.5	Zusammenhang zwischen α - β -Koordinaten und d-q-Koordinaten	37
2.6	Park Transformation	38
2.7	Blockschaltbilder der Transformationen	39
2.8	Blockschaltbilder der Transformationen	40
3.1	Semantische Darstellung zur Unterteilung eines Systemes in Subsysteme.	42
3.2	Semantische Darstellung zur Unterteilung eines Subsystems in weitere Subsysteme.	42

3.3	Fadenpendel	44
3.4	Modell des mathematischen Pendels in Matlab Simulink.	45
3.5	Darstellung der Simulationsblöcke in Simulink.	46
3.6	Aufbau Clarke-Park Transformation	47
3.7	Aufbau inverse Clarke-Park Transformation	48
3.8	Aufbau des Subsystems: PMSM, mit der Unterteilung in: Electrical system und Mechanical system.	48
3.9	Aufbau der Drehzahlregelung.	49
3.10	Aufbau der Stromregelung.	50
A.1	Aufbau des elektrischen Subsystems.	59
A.2	Aufbau des mechanischen Subsystems.	59
A.3	Aufbau der Clarke-Transformation.	60
A.4	Aufbau der Park-Transformation.	61

Literatur

- Binder, Andreas (2012). *Elektrische Maschinen und Antriebe: Übungsbuch - Aufgaben mit Lösungsweg*. Berlin: Springer.
- Bolte, Ekkehard (2012). *Elektrische Maschinen*. Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg. (Besucht am 14.07.2014).
- Bronstein, I. N. u. a. (2012). *Taschenbuch der Mathematik*. 8. Aufl. Frankfurt am Main: Verlag Harri Deutsch.
- Brychta, Peter und Kai Müller (2004). *Technische Simulation*. Würzburg: Vogel.
- Felderhoff, Rainer und Udo Busch (2006). *Leistungselektronik*. 4. Aufl. München: Hanser.
- Fischer, Rolf (2009). *Elektrische Maschinen*. 14. Aufl. München: Hanser.
- Fuest, Klaus und Peter Döring (2004). *Elektrische Maschinen und Antriebe: Lehr- und Arbeitsbuch ; mit zahlreichen durchgerechneten Beispielen und Übungen sowie Fragen und Aufgaben zur Vertiefung des Lehrstoffes*. Wiesbaden: Vieweg.
- Gerke, Wolfgang (2012). *Elektrische Maschinen und Aktoren: Eine anwendungsorientierte Einführung*. (Besucht am 13.07.2014).
- Grune, Rayk (2012). »Verlustoptimaler Betrieb einer elektrisch erregten Synchronmaschine für den Einsatz in Elektrofahrzeugen«. Dissertation. TU Berlin.
- Hagmann, Gert (2008). *Grundlagen der Elektrotechnik*. 13. Aufl. Ulm: AULA.
- Hahn, Ulrich (2007). *Physik für Ingenieure*. München: Oldenbourg.
- Henke, Heino (2011). *Elektromagnetische Felder: Theorie und Anwendung*. 4. Aufl. Berlin: Springer.
- Hofmann, Wilfried (2013). *Elektrische Maschinen: [Lehr- und Übungsbuch]*. München [u.a.]: Pearson.

- Kellner, Sven (2012). »Parameteridentifikation bei permanenterregten Synchronmaschinen«. Dissertation. TU Erlangen-Nürnberg.
- Kiel, Jürgen (2005). »Regelung permanenterregter Synchronmaschinen ohne mechanischen Geber für den industriellen Einsatz«. Dissertation. Universität Paderborn.
- Knorrenschild, Michael (2014). *Mathematik für Ingenieure 2: Angewandte Analysis im Bachelorstudium*. München: Hanser.
- Kofler, Michael und Hans-Gert Gräbe (2002). *Mathematica: Einführung, Anwendung, Referenz*. München [u.a.]: Addison-Wesley.
- Kornmeier, Martin (2013). *Wissenschaftliches schreiben leicht gemacht*. 6. Aufl. Bern: Haupt UTB.
- Kovács, K. und I. Rácz (1959). *Transiente Vorgänge in Wechselstrommaschinen*. Budapest: Verlag der ungarischen Akademie der Wissenschaften.
- Kremser, Andreas (2004). *Elektrische Maschinen und Antriebe: Grundlagen, Motoren und Anwendungen*. Stuttgart [u.a.]: Teubner.
- Lingnau, Anselm (2007). *LaTeX hacks*. Köln: O'Reilly.
- Lutz, Holger und Wolfgang Wendt (2012). *Taschenbuch der Regelungstechnik*. 9. Aufl. Frankfurt am Main: Verlag Harri Deutsch.
- Müller, Germar und Bernd Ponick (2006). *Elektrische Maschinen*. Weinheim: Wiley-VCH.
- Müller, Germar, Karl Vogt und Bernd Ponick (2008). *Berechnung elektrischer Maschinen*. Weinheim: Wiley-VCH-Verl.
- Nuss, Uwe (2010). *Hochdynamische Regelung elektrischer Antriebe*. Berlin; Offenbach: VDE-Verl.
- Papula, Lothar (2003). *Mathematische Formelsammlung*. 8. Aufl. Wiesbaden: Vieweg.
- (2009a). *Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler: Band 1, Ein Lehr- und Arbeitsbuch für das Grundstudium*. 12. Aufl. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag.
 - (2009b). *Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler: Band 2, Ein Lehr- und Arbeitsbuch für das Grundstudium*. 12. Aufl. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag.

- Perassi, Hector (2006). »Feldorientierte Regelung der permanenterregten Synchronmaschine ohne Lagegeber für den gesamten Drehzahlbereich bis zum Stillstand«. Dissertation. TU Ilmenau.
- Riefenstahl, Ulrich (2010). *Elektrische Antriebssysteme: Grundlagen, Komponenten, Regelverfahren, Bewegungssteuerung*. 3. Aufl. Vieweg+Teubner Verlag.
- Scherf, Helmut (2010). *Modellbildung und Simulation dynamischer Systeme eine Sammlung von Simulink-Beispielen*. München: Oldenbourg.
- Schlosser, Joachim (2014). *Wissenschaftliche Arbeiten schreiben mit LaTeX : Leitfaden für Einsteiger*. 5. Aufl. Heidelberg u. a.: mitp.
- Schröder, Dierk (2000). *Elektrische Antriebe: Grundlagen*. Berlin u.a.: Springer.
- (2001). *Regelung von Antriebssystemen*. Berlin [u.a.]: Springer.
- Stöcker, Horst (2010). *Taschenbuch der Physik*. 6. Aufl. Frankfurt am Main: Verlag Harri Deutsch.
- Ternes, Benjamin (2012). »Beitrag zur internationalen ANSYS Konferenz in Kassel – Simulation des Synchronprozesses«. In: *Nutzung des Tools EM-Praktikum und ANSYS in den Lehrveranstaltungen der Elektrischen Maschinen*. CADFEM, S. 108–112.
- (2013). »Softwaregestützte Berechnung von Stator- und Rotoroberströmen in Abhängigkeit der Drehzahl eines asynchronen Käfigläufermotors auf Basis der Oberfeldtheorie«. Bachelorarbeit. FH Dortmund, University of Applied Science und Arts.
- Theisen, M. R. (2013). *Wissenschaftliches Arbeiten*. 16. Aufl. München: Vahlen.
- Thur, Joachim (2006). »Antriebssystem für höchste Geschwindigkeiten zur feldorientierten Regelung von permanenterregten Hochfrequenzspindeln ohne Drehgeber und ohne Signalrechner«. 00000. Diss. Universität Wuppertal. URL: <http://elpub.bib.uni-wuppertal.de/servlets/DerivateServlet/Derivate-1084/de0601.pdf> (besucht am 31.12.2014).
- Unbehauen, Heinz (2008). *Regelungstechnik I: Klassische Verfahren zur Analyse und Synthese linearer kontinuierlicher Regelsysteme, Fuzzy-Regelsysteme*. 15. Aufl. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag.
- (2009). *Regelungstechnik II: Zustandsregelungen, digitale und nichtlineare Regelsysteme*. Auflage: 9., durchges. u. korr. Aufl. 2007. 2., korr. Nachdruck 2009. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag. 447 S.

- Unbehauen, Heinz (2011). *Regelungstechnik III: Identifikation, Adaption, Optimierung*. Auflage: 7., korr. Aufl. 2011. Wiesbaden: Vieweg+Teubner Verlag. 616 S.
- Wökl-Bruhn, Henning (2009). »Synchronmaschine mit eingebetteten Magneten und neuartiger variabler Erregung für Hybridantriebe«. Dissertation. TU Carolo-Wilhelmina zu Braunschweig.
- Zambada, Jorge und Debraj Deb (2010). »Sensorless Field Oriented Control of a PMSM«. In: *Microchip Technology Inc.* URL: http://e2e.ti.com/cfs-file.ashx/___key/communityserver-discussions-components-files/38/5008.MC-PMSM-FOC-AN1078B.pdf (besucht am 28.12.2014).

A Simulationsblöcke

A.1 Elektrische Komponenten – Subsysteme

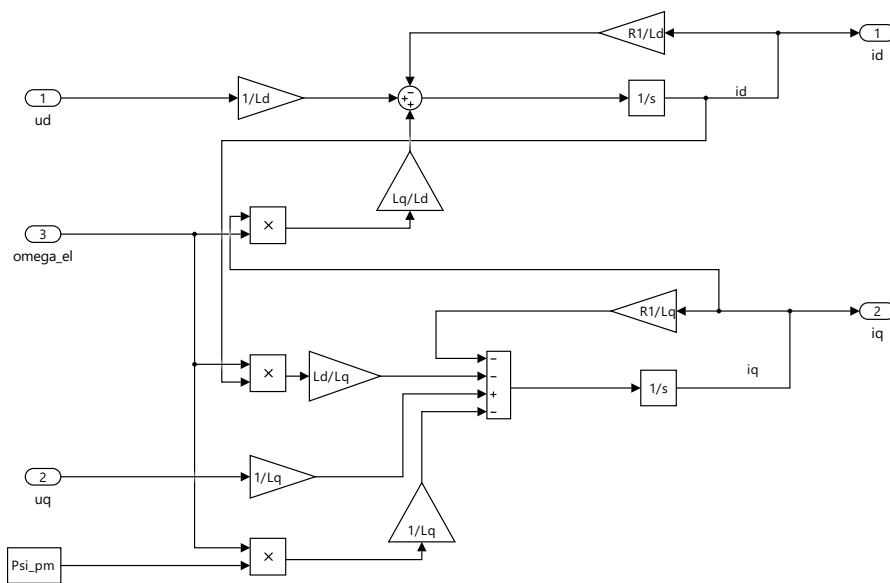


Abbildung A.1: Aufbau des elektrischen Subsystems.

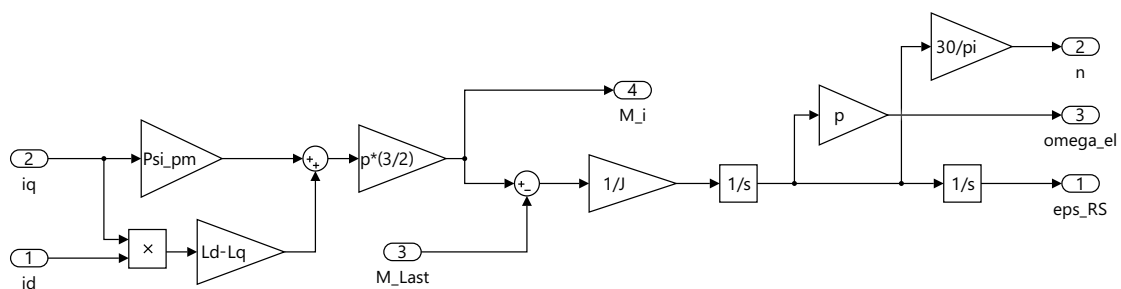


Abbildung A.2: Aufbau des mechanischen Subsystems.

A.2 Transformations Subsysteme

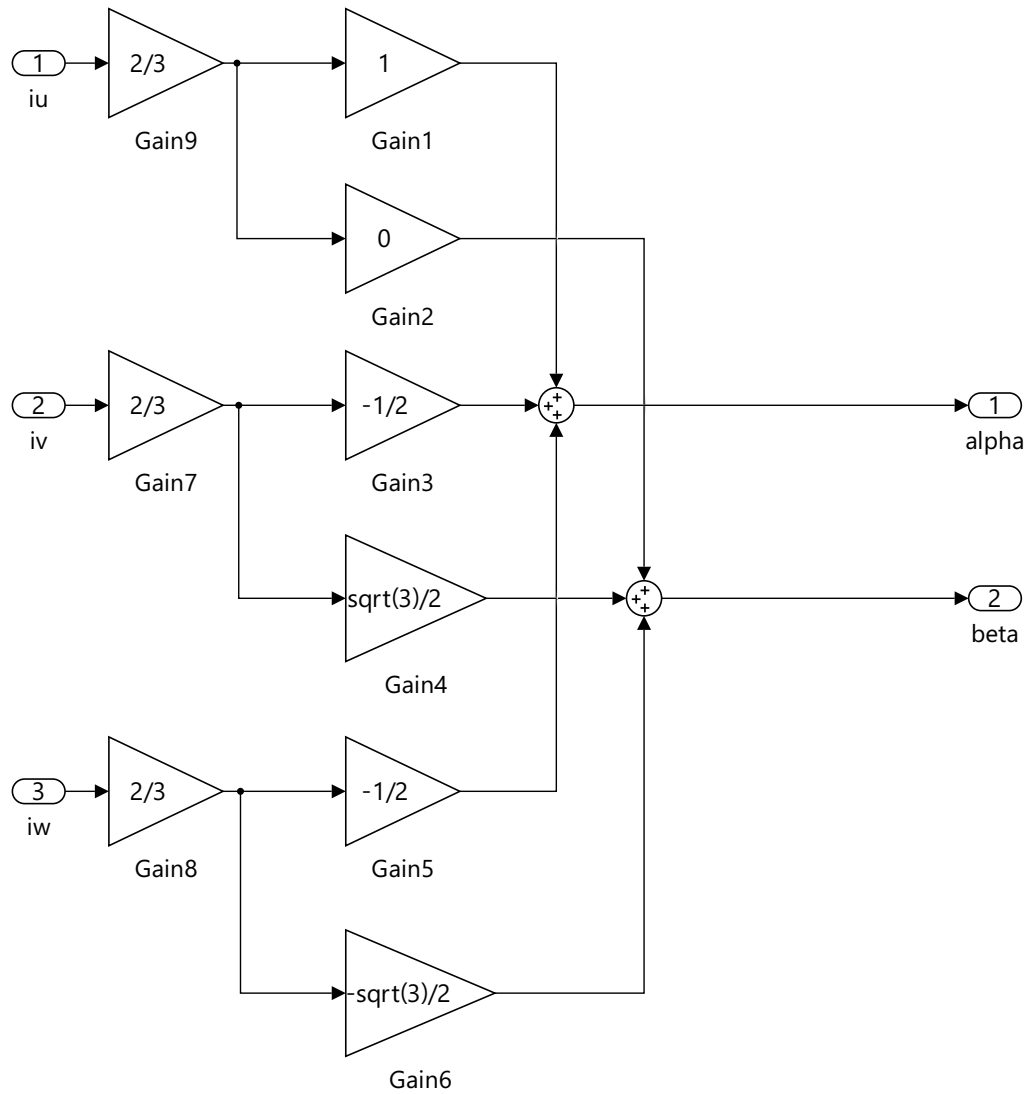
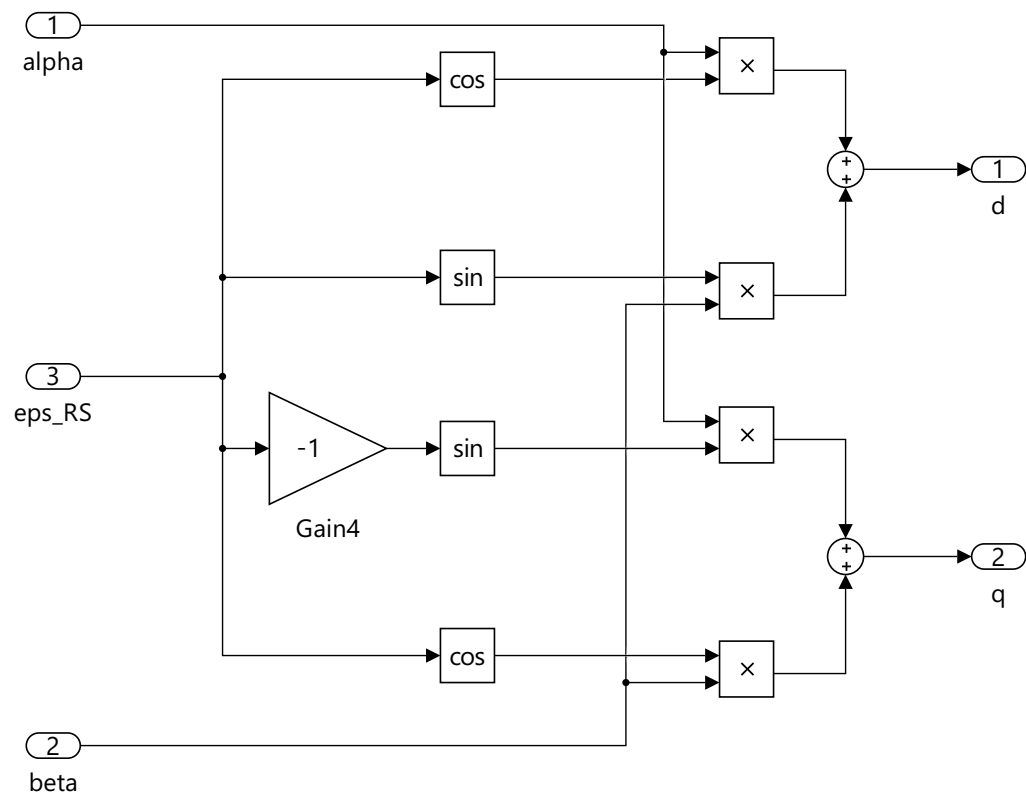


Abbildung A.3: Aufbau der Clarke-Transformation.

**Abbildung A.4:** Aufbau der Park-Transformation.