

DESENVOLVIMENTO DE MANCAL MAGNÉTICO PARA RODAS DE RE- AÇÃO

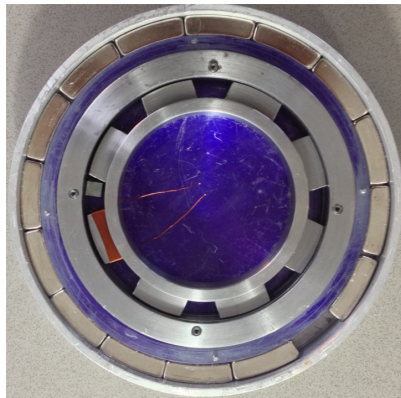
~~Qualificação Mestrado~~

6 de outubro de 2015

Rafael Corsi Ferrão

rafael.corsi@maua.br

<http://www.maua.br>



1. Introdução
 - 1.1 Rodas de Reação
 - 1.2 Revisão
2. O mancal magnético
3. Estator externo
4. Estator Interno
5. Modelagem dinâmica
6. Controlador
7. Considerações Finais

INTRODUÇÃO

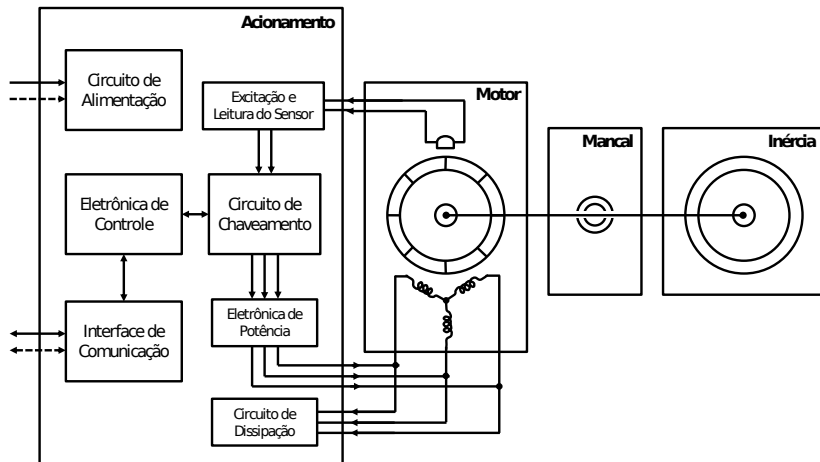
RODAS DE REAÇÃO

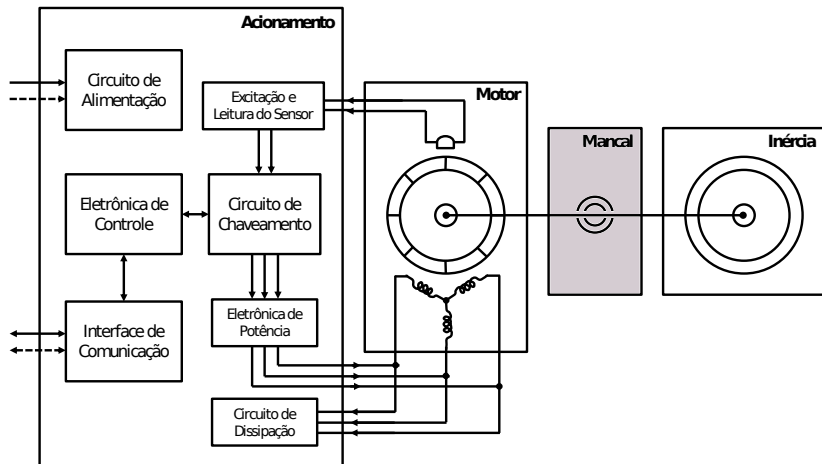
- ▶ atuador eletromecânico
- ▶ conservação de momento angular



é constituída de :

- ▶ Motor de corrente contínua sem escovas (BLDC)
- ▶ Inércia
- ▶ Mancal
- ▶ Eletrônica



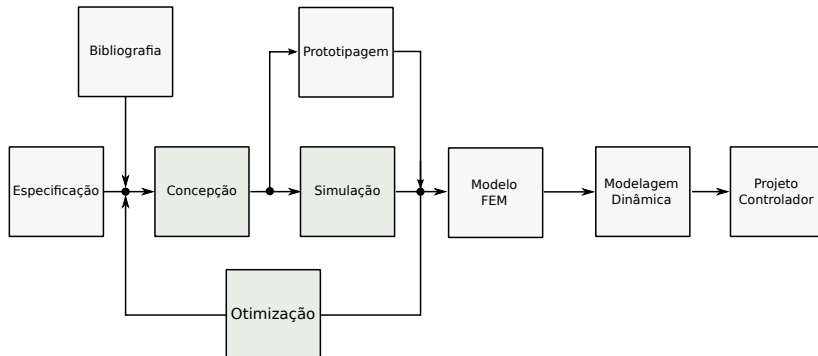


Solução mais usual porém apesar de sua aparente simplicidade apresenta sérios desafios:

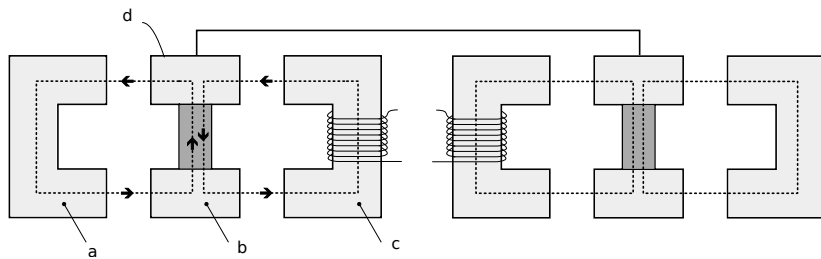
- ▶ Lubrificantes (Ciclos térmicos, radiação, pressão atmosférica)
 - ▶ Fluida
 - ▶ Seca
- ▶ Eventual necessidade de um selamento hermético
- ▶ Difícil modelagem

Mancal magnético:

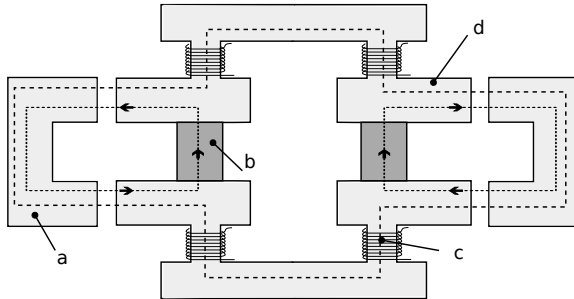
- ▶ solução sem contato mecânico entre o estator e rotor
- ▶ confiabilidade depende basicamente da eletrônica
- ▶ validação em ambiente terrestre
- ▶ eliminação da zona morta
- ▶ aumento na complexidade da malha de controle



- ▶ tipos de mancais magnéticos
- ▶ teoria de funcionamento
- ▶ mancais com aplicação em rodas de reação



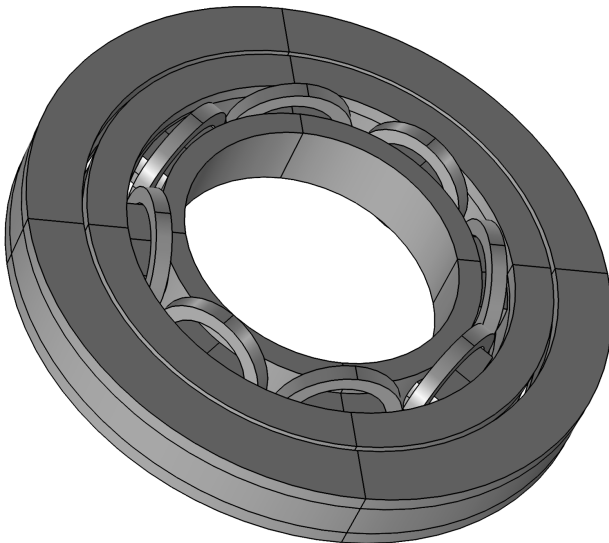
(1998) Bernus

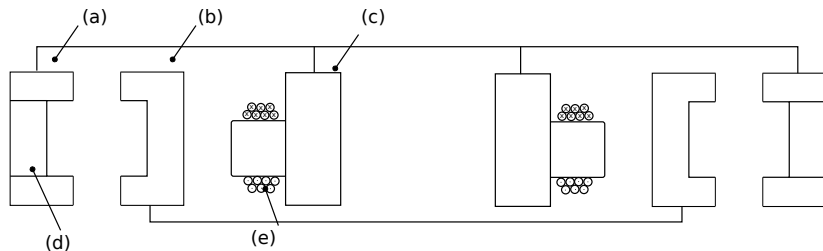


(2001) Scharf

O MANCAL MAGNÉTICO

- ▶ dois graus de liberdade ~~ativo~~ **ativos** (radial)
- ▶ graus de liberdade ~~passivo~~ estabilizados por ímãs permanentes
- ▶ geometria plana **passivos**
- ▶ mancal localizado ~~externo~~ ao motor
- ▶ ímãs no estator **externamente**
- ▶ escalonável





Corte longitudinal do mancal magnético

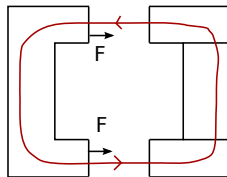
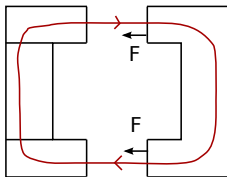
ESTATOR EXTERNO

Objetivo :

- ▶ Estabilizar passivamente o eixo radial
- ▶ Estabilizar passivamente em *tilt*

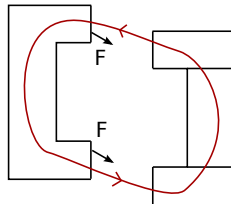
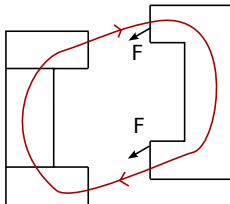
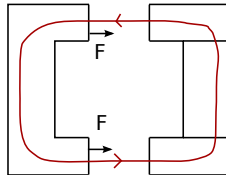
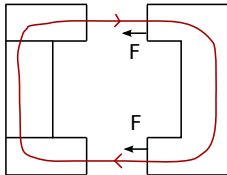
Objetivo :

- ▶ Estabilizar passivamente o eixo radial
- ▶ Estabilizar passivamente em *tilt*



Objetivo :

- ▶ Estabilizar passivamente o eixo radial
- ▶ Estabilizar passivamente em *tilt*



Dado a definição da geometria, como escolher as dimensões ?

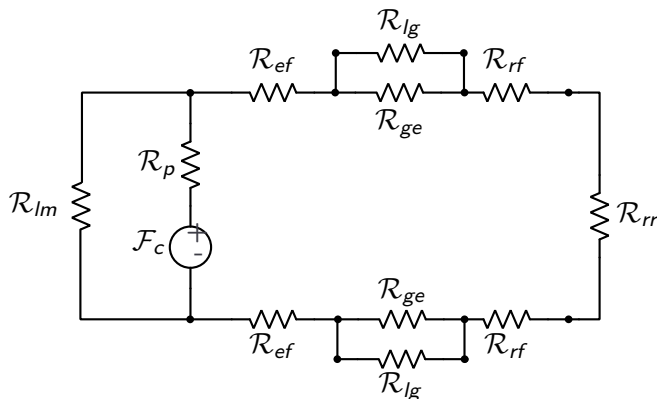
Dada

Dado a definição da geometria, como escolher as dimensões ?

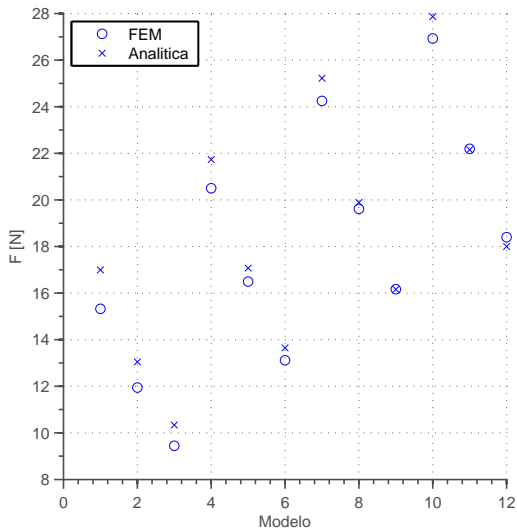
Duas possibilidades :

- ▶ Elementos finitos
 - ▶ alto custo computacional
 - ▶ resultado mais preciso
- ▶ Modelagem analítica
 - ▶ baixo custo computacional
 - ▶ resultado menos preciso

- ▶ Modelo não linear : $B(H) = \mu(H)H$
- ▶ Curva de magnetização do ímã : $B_m = B_r + \frac{B_r}{H_c} H_m$
- ▶ Solução por Newton-Raphson



Para combinações distintas de parâmetros:



Método escolhido :

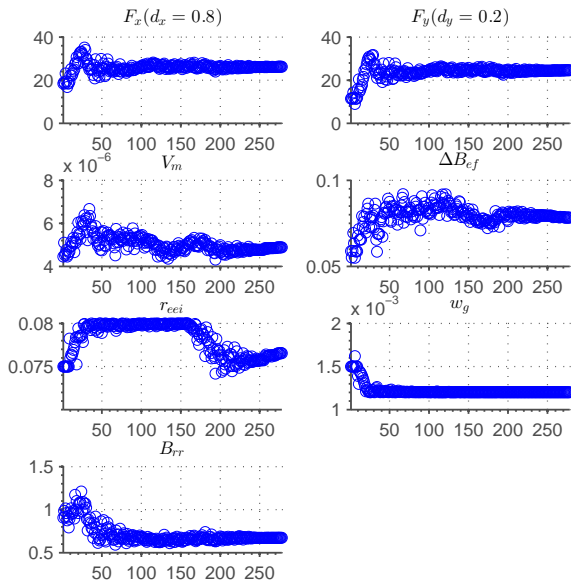
- ▶ Nelder-Mead Simplex com restrição de fronteira

Parâmetros otimizados:

- ▶ Largura e altura : ferro externo, ferro interno, ímã
- ▶ tamanho do entreferro e raio externo total

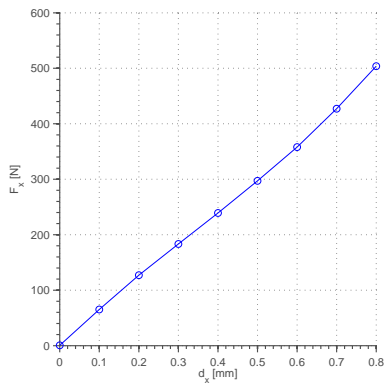
Funcional visa alcançar uma :

- ▶ Maior
 - ▶ Força radial; entreferro
- ▶ Menor
 - ▶ Força axial; variação do campo magnético; raio; volume

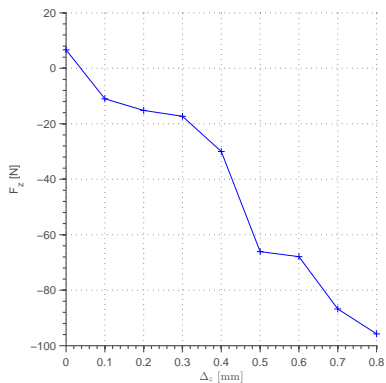


w_{gi}	N	h_n	w_n	w_{fei}	[mm]
0.7	300	10.8	14.9	6	

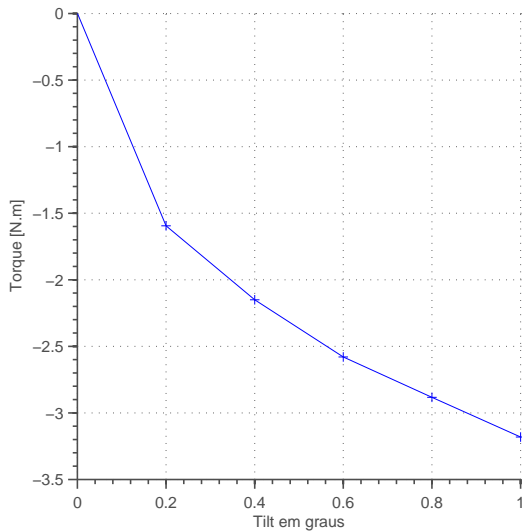
- ▶ Rigidez axial : $140N/mm$
- ▶ Rigidez radial: $625N/mm$
- ▶ Rigidez Tilt : $3.3N/grau$



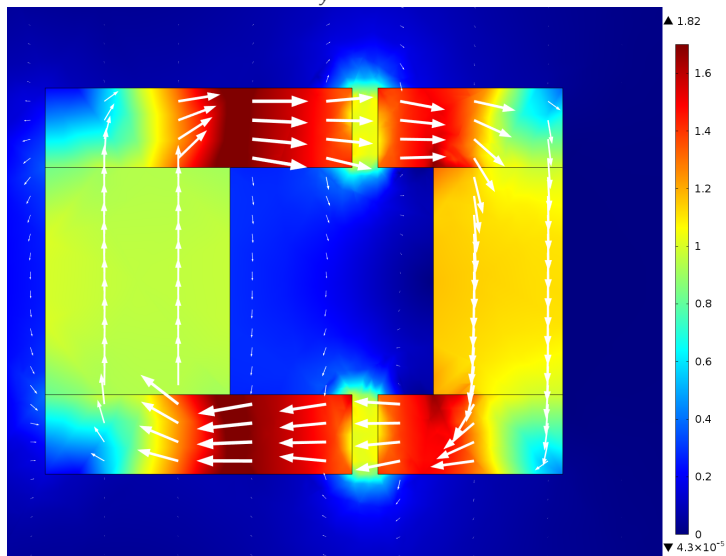
(a) Plano x,y



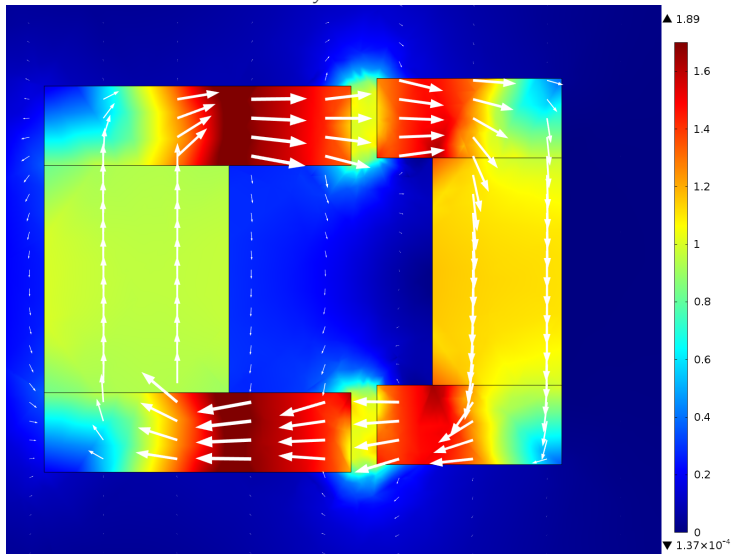
Axial - Equilíbrio



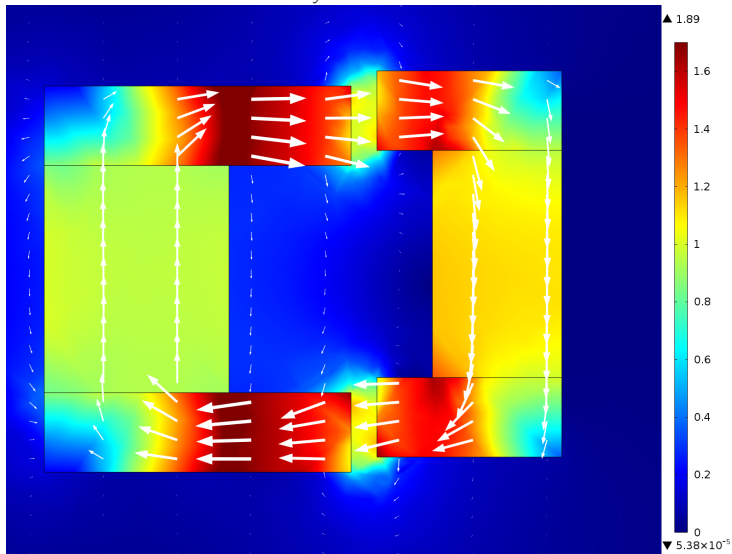
$$d_y = 0.0mm$$



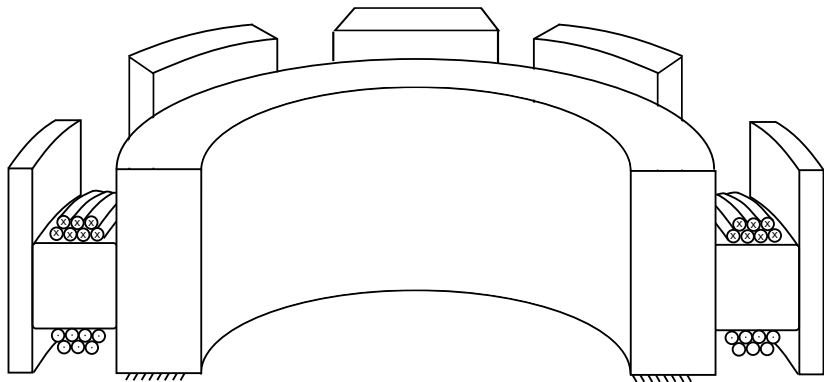
$$d_y = 0.4mm$$

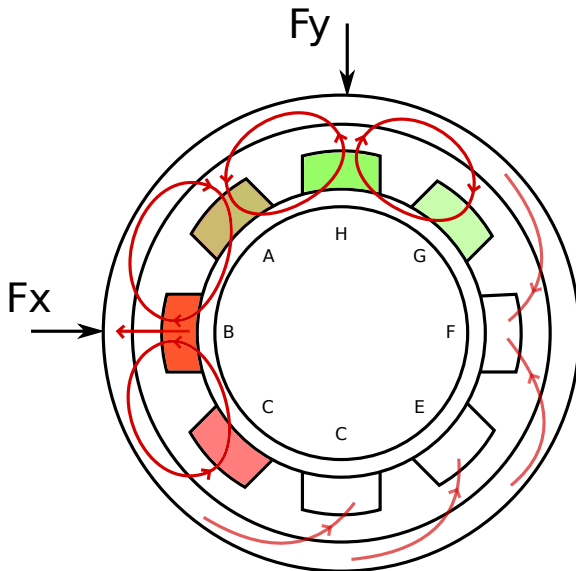


$$d_y = 0.8mm$$

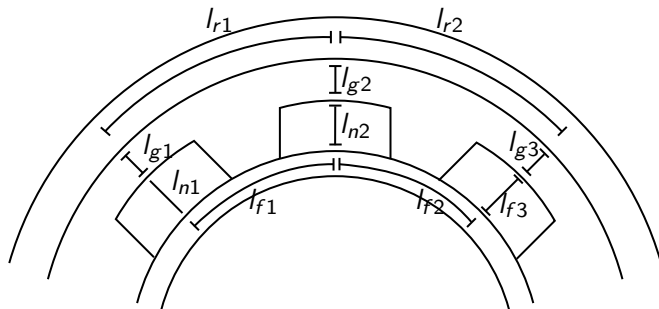


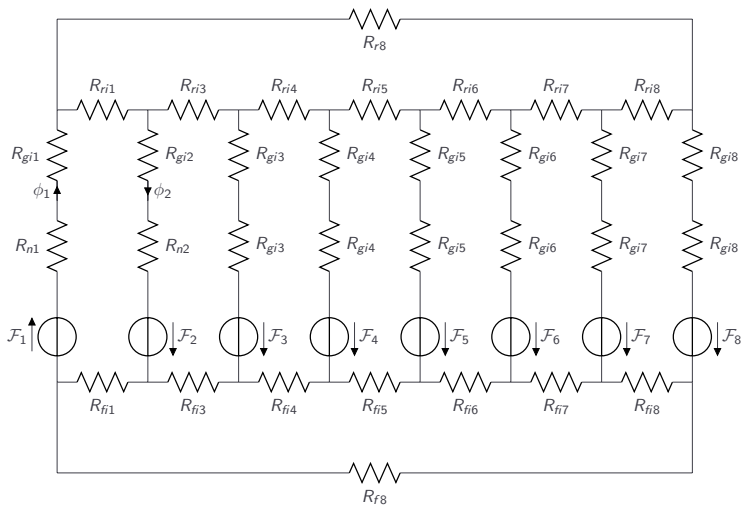
ESTATOR INTERNO

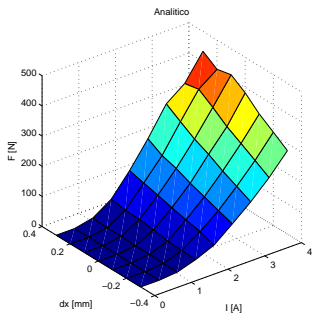




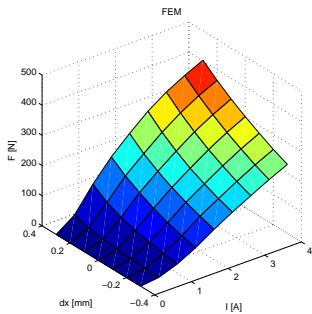
Como definir as dimensões dessa parte do mancal ?
Da mesma maneira que na anterior, por otimização utilizando modelagem analítica.







Analítico



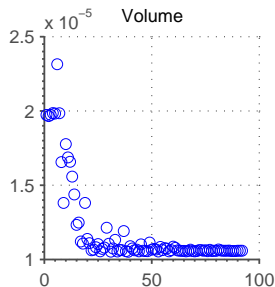
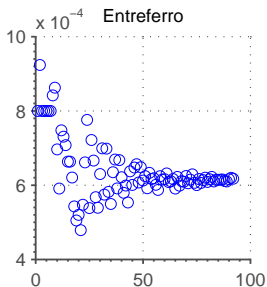
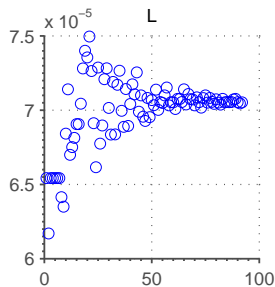
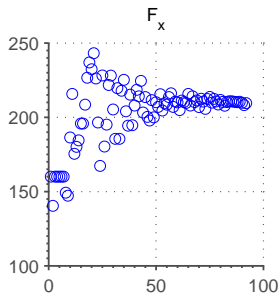
FEM

Parâmetros otimizados:

- ▶ número de voltas do embobinamento; altura do núcleo; comprimento; entreferro; raio externo.

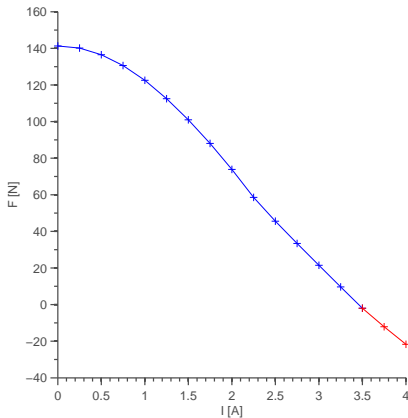
Funcional visa alcançar uma :

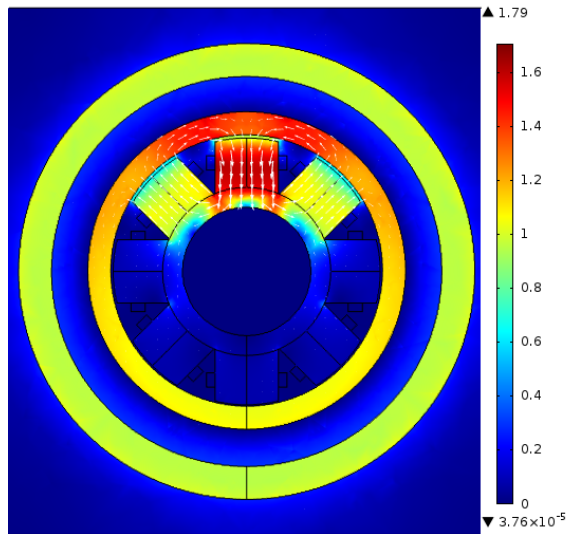
- ▶ Maior
 - ▶ Força de atração; entreferro;
- ▶ Menor
 - ▶ Indutância; Volume;



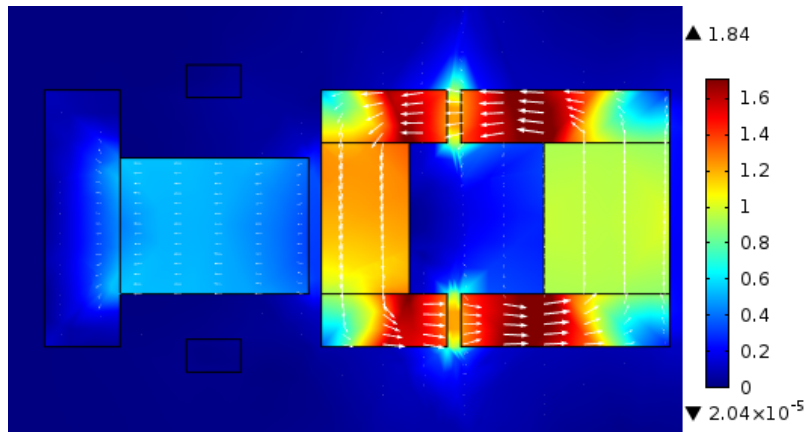
	h_{fee}	Δw_{fee}	w_m	h_m	g_{ne}	Δw_{rf}	w_{rr}	r_{eei}
L_n	4.2	10	10	12	1.4	7	6	70

Força de atração (N) x Corrente (A)

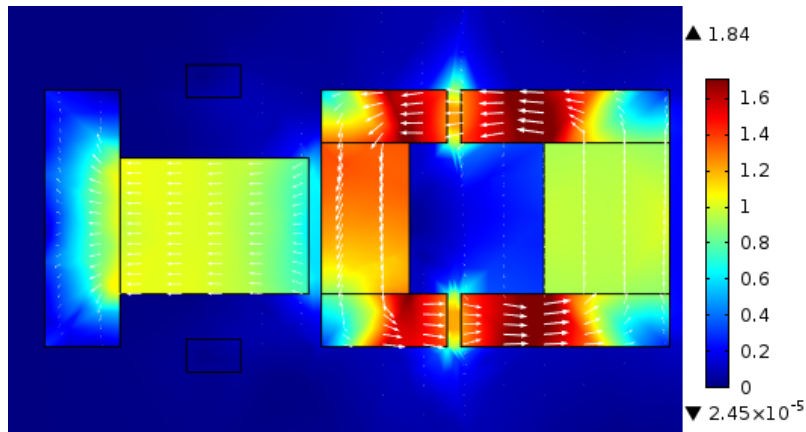


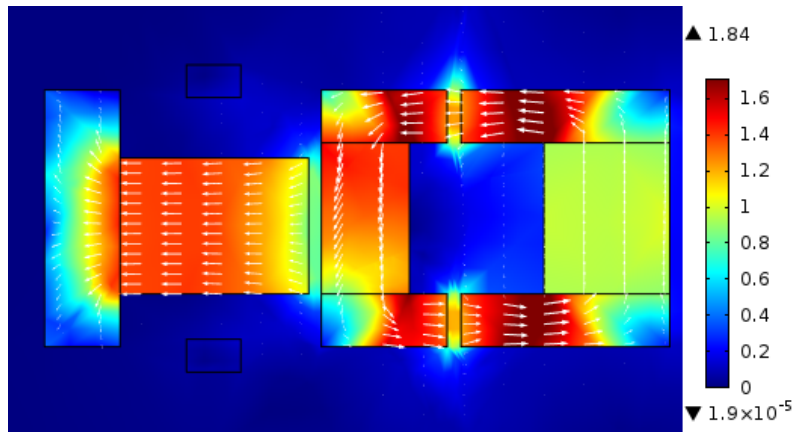


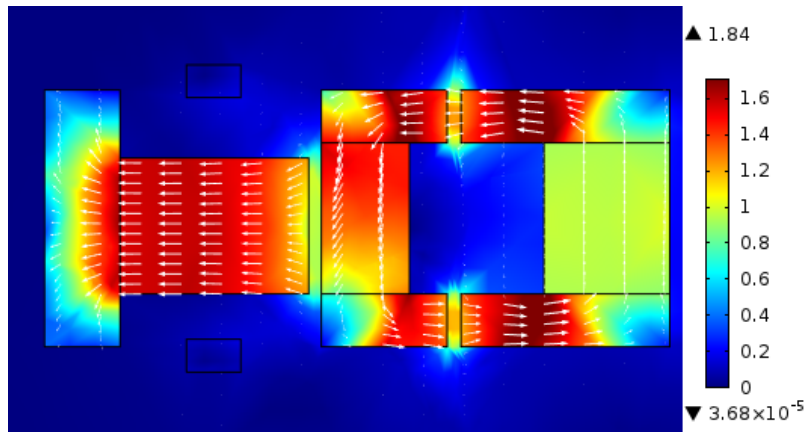
$dx = 0.3\text{mm}; l=1\text{A}.$



$dx = 0.3\text{mm}; I=1\text{A}.$

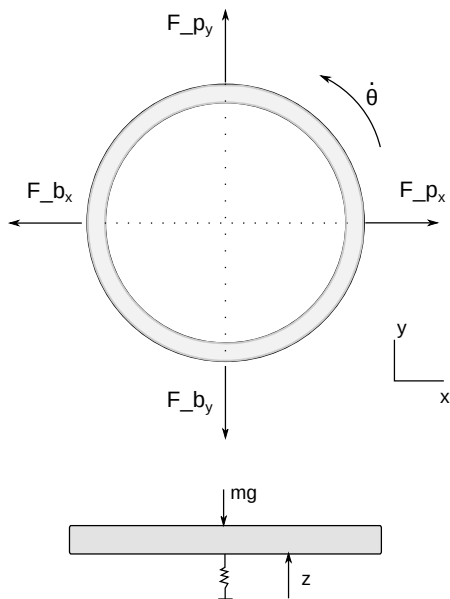






$dx = 0.3\text{mm}; I=4\text{A}.$

MODELAGEM DINÂMICA



$$T = \frac{1}{2} I_z \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2)$$

$$V = m g z + \frac{1}{2} K_z z^2$$

Modelo :

$$I \ddot{\theta} = 0$$

$$m \ddot{x} = K_p x - F_{bx}(x, i)$$

$$m \ddot{y} = K_p y - F_{by}(y, i)$$

$$m \ddot{z} = K_z z + mg$$

Problema:

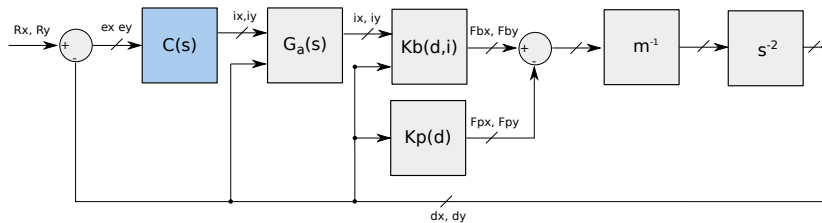
- ▶ Dinâmica atrelada \dot{a} a bobina
- ▶ valor da indutância varia com a posição e corrente

Solução:

- ▶ Equação linearizada para ponto de operação ($dx = 0$)
- ▶ dados levantados via modelo FEM

$$L(x) = -1.206 \cdot 10^{-5} x + 2.807 \cdot 10^{-5}$$

$$M(x) = -6.756 \cdot 10^{-6} x + 1.867 \cdot 10^{-6}$$



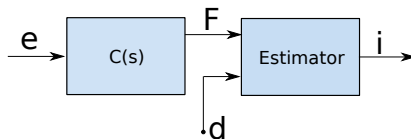
CONTROLADOR

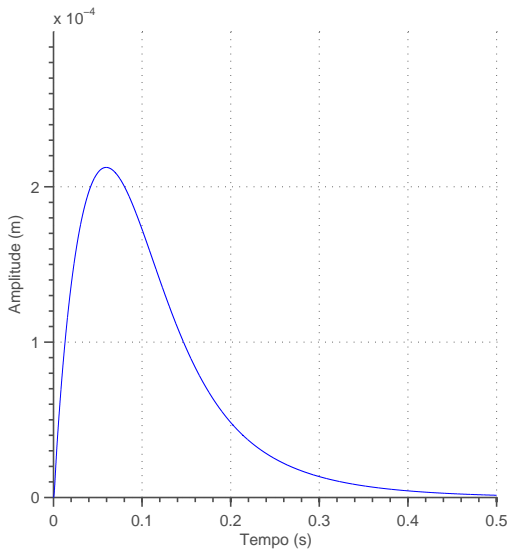
Premissas:

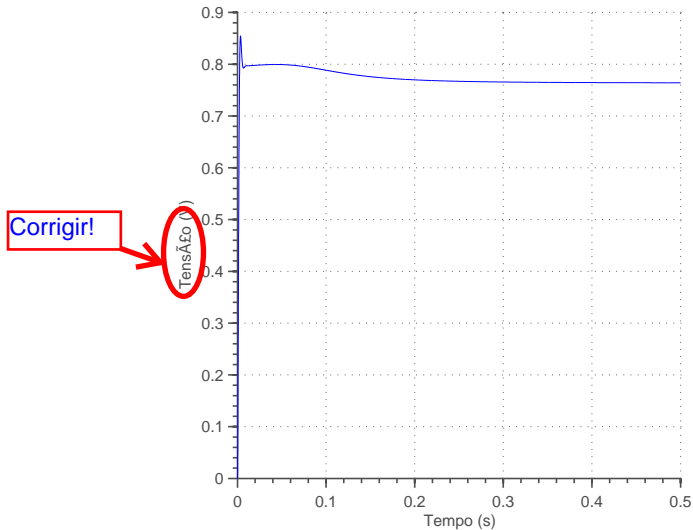
- ▶ Estabilizar o rotor no ponto de operação
- ▶ saturação de corrente
- ▶ controle SISO
- ▶ PID

Dada

Dado a não linearidade do atuador, optou-se por trabalhar com o controle de força e não corrente







CONSIDERAÇÕES FINAIS

- ▶ Uma topologia nova
- ▶ Processo de otimização permite o projeto de mancais com novas especificações
- ▶ Escolha de novos materiais
- ▶ Construção de um protótipo
- ▶ Utilização de clusters para melhoria na computação do FEM