

1 Uvod

Skozi celotno zgodovino smo si ljudje žeeli olajšati fizična dela na različne načine. Ponavljača dela smo si olajšali z uporabo pogonov. Velik preskok se je zgodil z uporabo električnih pogonov katere, je možno točneje krmiliti. Z novimi načini krmiljenja, so se pojavile tudi potrebe po merjenju novih količin. Predvsem v zadnjih desetletjih, je pri krmiljenju pogona potrebna informacija o dejanskem zasušku rotorja s katerim ustvarimo povratno zanko v pogonu in sistem pretvorimo v regulacijo.

Senzorji za določanje zasuka so različni. Pri rotacijskih dajalnikih ločimo dajalnike, ki merijo zasuk na koncu osi (angl.: on axis) in dajalnike, ki merijo zasuk na osi (angl.: through hole). Možna delitev rotacijskih dajalnikov je tudi eno-obratne (angl.: single-turn) in več-obratne (angl.: multi-turn). Eno-obratni rotacijski dajalniki podajo položaj znotraj enega obrata, medtem ko več-obratni štejejo tudi število polnih obratov. Dajalnike položaja delimo tudi glede na uporabljeni princip zaznavanja fizikalne spremembe, torej glede na uporabljeno tehnologijo. Poznamo magnetne, optične, induktivne in druge[?].

Osredotočimo se na magnetne senzorje. Njihov princip je merjeneje magnetnega polja, ustvarjen z aktuatorjem radialno polariziranega magneta. Magnetno polje se meri s Hallovimi sondami, nato sledi izračun dejanske pozicije znoranj senzorja.

Kot vsak merilni element ima tudi magnetni enkoder napako. Napaka se lahko pojavi ob narobe merjenem magnetnem polju kar je napaka kalibracije Hallove sonde. Napako lahko povzroči tudi napačno pomerjeno polje. To se zgodi

ob nepravilni montaži senzorja zasuka ali magnetnega aktuatorja na pogon oz. merjenec. S simulacijskim modelom lahko predvidimo kako bo vplivala, napačna montaža senzorja ali aktuatorja v pogon, na napako izhodnih signalov senzorja zasuka.

2 Senzor RM44

Z merjenjem zasuka se ukvarjajo povsod po svetu. Eno od podjetij za izdelavo senzorjev se nahaja tudi v Sloveniji. Podjetje RLS merilna tehnika d.o.o. ustanovljeno leta 1989 v Ljubljani. Ukarjajo se z razvojem in proizvodnjo merilne tehnike, potrebne za nadzor pomika in zasuka. Eden od izdelkov je tudi senzor RM44. Spada v družino ”On-axiszenzorjev.

Senzor RM44 meri magnetno polje radialno polariziranega magneta, pritrjenega na konec rotirajoče osi pogonskega sklopa. Ključni element senzorja je čip AM8192B, razvit znotraj podjetja RLS. V čipu so Halovi senzorji za meritev z-komponente gostote magnetnega pretoka. Senzor preko zaznave gostote magnetnnega pretoka, izračuna kot. Obliko izhodnega podatka o zasuku, je prilagodljiva na sistem aplikacije v kateri bo uporabljen. Senzor lahko izhodni podatek posreduje na več načinov. Izhod je lahko analogni, v obliki sinusa in cosinusa, inkrementalni s signaloma A in B s katerih lahko izračunamo smer vrtenja ter signal Ri kateri določa referenčno točko. Izhod je lahko tudi digitalen preko komunikacijo SSI ali analogna napetost, ki se linearno spreminja med potencialom GND in Vdd v odvisnosti od kota zasuka.

./Slike/senzorRM44 ne obstaja

Slika 2.1: Senzor RM44

3 Zastavljena naloga

Senzor RM44 mora biti za pravilno delovanje in točnost izhodnega podatka pravilno montiran. V podatkovnih listih je podana toleranca $100\mu\text{m}$.

V nalogi sem si zastavil kako vpliva nepravilno montiran senzor ali magnet na napako senzorja. V tem delu bom predstavil, kako nepravilna montaža vpliva na analogna signala sinus in cosinus. Ker je izhodni podatek senzorja lahko tudi digitalen, bom predstavil tudi kako deformacije analognih signalov sinus in cosinus vplivajo na napako v digitalnem izhodu.

Notranjost senzorja RM44 je poslovna skrivnost, zato bom postavil lasten model senzorja, s pričakovanji da bo rezultat nekoliko slabši od končnih meritev.

V začetku bom izpeljal kako se giblje magnet ali senzor v sistemu z nepravilno montažo enega ali drugega. Opravil bom simulacije na linearno aproksimiranem magnetnem polju, ter na numerično izračunanem polju simuliranega realnega magneta. Opravil bom tudi meritve na in rezultate primerjal.

Na tej točki bi bilo primerno definirati še pojme kateri se bodo uporabljali tekom izdelave dela.

Izmik senzorja bo med spreminjaњa kota zasuka postavljen fiksno in se njegova lokacija nebo spreminja na os vrtenja. Ta izmik bom poimenoval statična ekscentričnost.

V nalogi bom tudi preveril kako vpliva izmik magneta na točnost izhodnega podatka. Ob izmiku magneta iz osi vrtenja se bo pojavilo opletanje magneta. Lokacija središča magneta se bo spreminja na glede na določen zasuk magneta.

Opletanje magneta bom v delu poimenoval kot dinamična ekscentričnost.

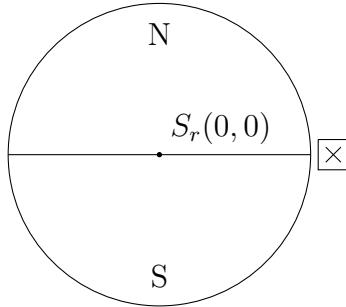
4 Analitična izpeljava vplivov dinamične in statične ekscentričnosti

V tem poglavju bom analitično prikazal vpliv omenjenih ekscentričnosti, ki se pojavita zaradi neprimerne vgradnje. Napaki različno vplivati na izhodni podatek, zato ju lahko obravnamvam posamično. Preko analitične izpeljave bomo spoznali kako se spreminja lokacija Hall-ove sonde glede na magnet ob pravilni montaži. Z vpeljavo dodane ekscentričnosti v model bomo videli, kako se potek gibanja Hall-ove sonde glede na magnet spremeni. S poznavanjem lokacije Hall-ove sonde nad magnetom bomo lahko odčitali vrednost B_z .

4.1 Definicija koordinatnih sistemov

Definirajmo kartezični koordinatni sistem, ki ima v izhodišcu postavljen radialno magnetiziran magnet. Na poljubno točko $S_{h0}(x_0, y_0)$, vendar ne v izhodišče postavimo Hall-ovo sondo. Na sliki 4.1 je prikazan tak sistem. Hall-ova sonda je postavljena na abcisno os za lažje razumevanje. Vrednost y_0 je lahko poljubna in končna rešitev izpeljave bo splošna za poljubno lokacijo Hall-ove sonde v začetni legi.

Z rotacijo magneta za kot θ , se lokacija Hall-ove sonde glede na magnet spremeni. Nova lokacija Hall-ove sonde glede na magnet je enaka, kot če namesto magnet, zarotiramo Hall-ovo sondu za kot $-\theta$. Novo lokacijo Hall-ove sonde glede na magnet lahko zapišemo z rotacijsko matriko.

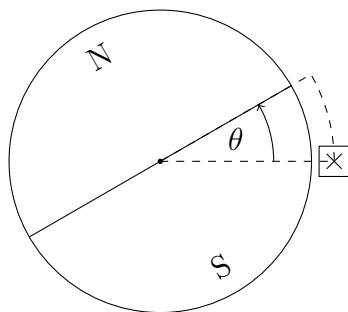


Slika 4.1: Definicija koordinatnega sistema z magnetom in Hall-ovo sondou

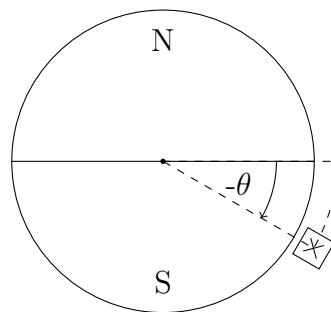
$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(-\theta) & -\sin(-\theta) \\ \sin(-\theta) & \cos(-\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} \quad (4.1)$$

Argument rotacijske matrike je $-\theta$, pri čemer vemo, da smo namesto magneta zaročirali Hall-ovo sondu v nasprotno smer. Z upoštevanjem lihosti funkcije sinus in sodosti funkcije kosinus[?], se enačba 4.1 poenostavi v:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} \quad (4.2)$$



(a) Zasukan magnet za kot θ

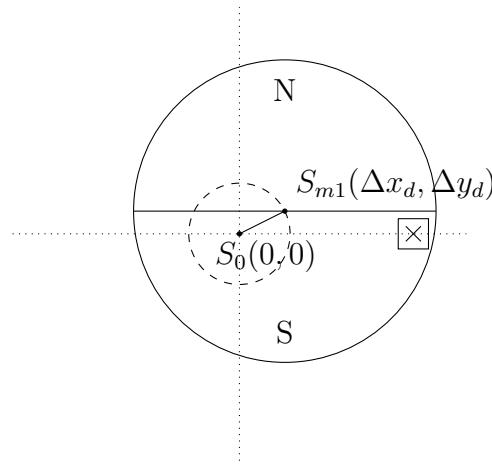


(b) Zasukan senzor za kot $-\theta$

Slika 4.2: Spremembra lokacije glede na magnet ob rotaciji

4.2 Izpeljava gibanja lokacije Hall-ove sonde na magnet pri dinamični ekscentričnosti

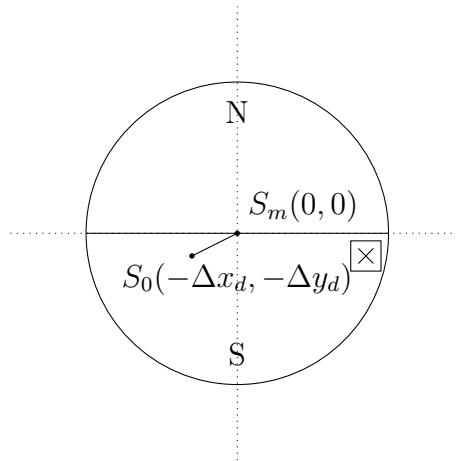
Opazujmo sedaj sistem gibanja Hall-ove sonde glede na magnet ter dinamično ekscentričnost. Magnet je postavljen v izhodišče koordinatnega sistema $S_m(0, 0)$, kjer je tudi os vrtenja. Sedaj magnet izmaknemo v novo lego $S_{m1}(\Delta x_d, \Delta y_d)$ (Slika 4.3). Os vrtenja je še vedno postavljena v izhodišče koordinatnega sistema. Središce magneta $S_{m1}(\Delta x_d, \Delta y_d)$ tako tekom vrtenja okoli koordinatnega izhodišča opiše krožnico z radijem $\sqrt{\Delta x_d^2 + \Delta y_d^2}$. V sistem sedaj dodajmo Hall-ovo sondo v njeno začetno lego glede na izhodišče $S_{h0}(x_0, y_0)$.



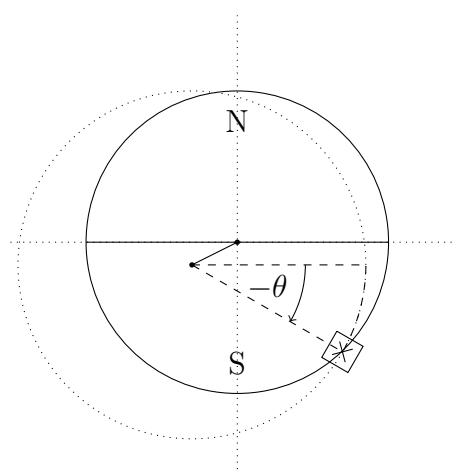
Slika 4.3: Shema definicije dinamične ekscentričnosti vpliva na magnet

Enako gibanje Hall-ove sonde na magnet lahko dosežemo tudi z obrnjenim sistemom. Vrnimo magnet v izhodiščno lego $S_m(0, 0)$. Sedaj postavimo os vrtenja magneta v točko $(-\Delta x_d, -\Delta y_d)$. Hall-ovo sondu postavimo v točko $S_{h1}(x_0 - \Delta x_d, y_0 - \Delta y_d)$.

Sistema prikazana na slikah 4.3 in 4.4, se v začetnih legah ne razlikujeta. Sedaj zarotirajmo Hall-ovo sondu okoli osi vrtenja $S_0(-\Delta x_d, -\Delta y_d)$. Hall-ova sonda se giblje glede na magnet enako, kot če bi magnet zavrteli z dinamično ekscentričnostjo (Slika 4.3). Gibanje Hall-ove sonde na magnet je izraženo kot gibanje po krožnici s središčem v točki $(-\Delta x_d, -\Delta y_d)$.



Slika 4.4: Shema definicije dinamične ekscentričnosti vpliva na Hall-ovo sondu



Slika 4.5: Potek Hall-ove sonde ob rotaciji glede na magnet ob dinamični ekscentričnosti

Potek Hall-ove sonde ob rotaciji z upoštevanjem dinamične ekscentričnosti lahko zapišemo kot rotacijo z dodatno enosmerno komponento(4.2).

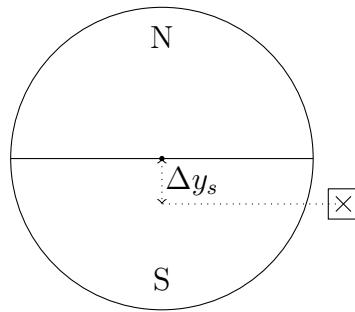
$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\Delta x_d \\ -\Delta y_d \end{bmatrix} \quad (4.3)$$

V (4.3) lahko izrazimo - in izraz se poenostavi.

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \Delta x_d \\ \Delta y_d \end{bmatrix} \quad (4.4)$$

4.3 Izpeljava gibanja lokacije Hall-ove sonde na magnet pri statični ekscentričnosti

Postavimo sistem nazaj v izhodiščno lego, brez ekscentričnosti. Tako sredšče magneta, kot os vrtenja postavimo v izhodišče. Hall-ova sonda je postavljena v točko $S_{h0}(x_0, y_0)$. Sedaj premaknimo Hall-ovo sondu za $(\Delta x_s, \Delta y_s)$, v novo točko $S_{h1}(x_0 + \Delta x_s, y_0 + \Delta y_s)$. Na sliki 4.6 je prikazana le statična ekscentričnost v y-osi, vendar celotni razmislek velja za obe statični ekscentričnosti enako.



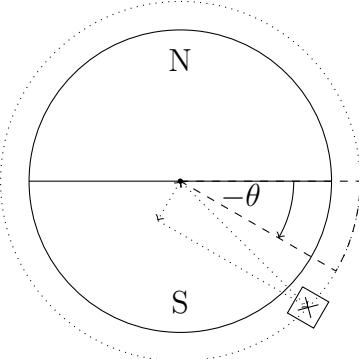
Slika 4.6: Shema definicije statične ekscentričnosti

Po enakem razmišljanju kot v zgornjih poglavjih, sedaj zarotirajmo Hall-ovo sondu za kot $-\theta$ okoli izhodišča. Hall-ova sonda se giblje po krožnici z radijem $\sqrt{(x_0 + \Delta x_s)^2 + (y_0 + \Delta y_s)^2}$.

Statična ekscentričnost tako vpliva le na spremembo radija krožnice, ki jo opiše Hall-ova sonda ob rotaciji nad magnetom.

To lahko zapišemo v izraz (4.2) kot:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 + \Delta x_s \\ y_0 + \Delta y_s \end{bmatrix} \quad (4.5)$$



Slika 4.7: Potek Hall-ove sonde ob rotaciji glede na magnet ob statični ekscentričnosti

4.4 Končna enačba za določanje lokacije Hall-ove sonde

Do sedaj smo postopoma izpeljali enačbe za:

- sistem magneta in Hall-ove sonde ob pravilni montaži
- sistem magneta in Hall-ove sonde z dinamično ekscentričnostjo magneta
- sistem magneta in Hall-ove sonde s statično ekscentričnostjo Hall-ove sonde

Enačbi sistema z ekscentričnostjo sti med seboj neodvisni zato lahko enačbe sistemov združimo. Uporabimo princip superpozicije in dobimo končno enačbo za lociranje Hall-ove sonde glede na magnet v odvisnosti od zasuka magneta, z upoštevanjem vpliva tako dinamične kot statične ekscentričnosti. Končna enačba se glasi:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 + \Delta x_s \\ y_0 + \Delta y_s \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \Delta x_d \\ \Delta y_d \end{bmatrix} \quad (4.6)$$

Ogledali smo si, kako je ob rotaciji locirana Hall-ova sonda glede na magnet. Ogledali smo si tudi, kako na lokacijo sonde vplivati dinamična in statična ekscentričnost. S poznavanjem magnetnega polja $B_z = B_z(x, y)$, lahko določimo kakšno vrednost polja B_z pomeri Hall-ova sonda ob rotaciji ($B_z = B_z(\theta)$). Ob

poznavanju polja B_z , lahko določimo zasuk magneta glede na postavitev Hallove sonde.

5 Izpeljava poteka polja $B_z(\theta)$ in ocena napake zaradi ekscentričnosti

V tem poglavju si bomo ogledali kakšno magnetno polje pomeri Hall-ova sonda. Ogledali si bomo magnet, ter kako senzor RM44 meri magnetno polje. Preko pomirjenega polja, bomo izračunali kakšna je napake pomerjenega kota od referenčnega in kako se napaka spreminja z ekscentričnostjo.

5.1 Definicija gostote magnetnega polja B_z

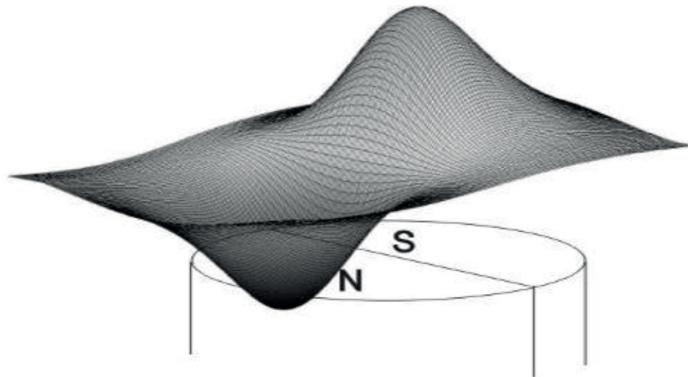
Predlagan magnet s strani proizvajalca senzorja je radialno magnetiziran s premerom 4 mm. ajalnik pozicije RM44 meri z-komponento gostote magnetnega polja,

./Slike/magnet4mm ne obstaja

Slika 5.1: Primer magneta predlagan s strani proizvajalca

zato se lahko osredotočimo le nanjo [?]. Potek komponente B_z nad cilindričnim magnetom je prikazan na sliki 5.2.

Potek z-komponente lahko izračunamo po Biot-Savartovim zakonom oz. nu-



Slika 5.2: z-komponenta vektorja gostote magnetnega polja nad cilindričnim magnetom citeAM8192

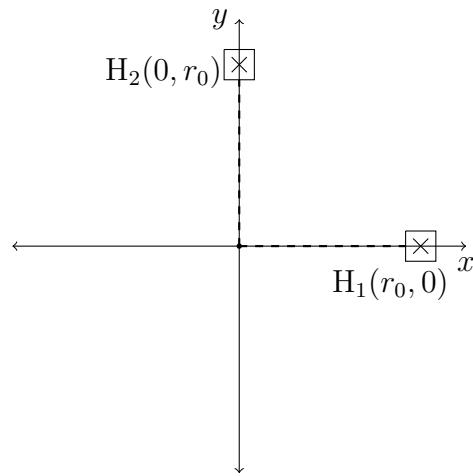
merično seštejemo prispevke posameznih delčkov magneta. Tako dobimo vrednost celotnega vektorja gostote magnetnega polja v posamezni točki. Magnetno polje z komponente v okolici osi vrtenja magneta lahko aproksimiramo z ravnino

$$B_z(x, y) = k \cdot x. \quad (5.1)$$

Takšna aproksimacija zadostuje za ocenitev poteka napake. S poznavanjem lokacije Hall-ove sonde, kar smo si ogledali v prejšnjem poglavju, sedaj dobimo potek pomerjene komponente gostote magnetnega polja. Aproksirano polje je linearno odvisno od x komponente. Za lažje razumevanje definirajmo konstanto k enako 1.

5.2 Postavitev Hall-ovih sond za zajem polja in pomerjeno polje v odvistnosti od ekscentričnosti

Za izračun kota potrebujem poznati polje v vsaj dveh točkah nad magnetom. Da si enačbe olajšamo postavimo 2 Hall-ovi sondi na koordinatni osi, oddaljeni od izhodišča za r_0 .



Slika 5.3: Začetna postavitev Hallovih sond

S poznavanjem lociranja sonde glede na magnet (4.6), funkcije polja (5.1) ter začetne pozicije Hall-ovih sond lahko določimo potek polja sonde.

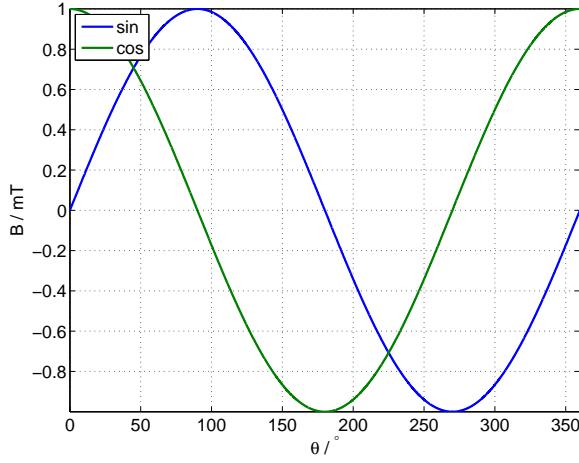
$$\cos = B_{H_1}(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s, \Delta x_d) = r_0 \cos \theta + \Delta x_s \cos \theta + \Delta y_s \sin \theta - \Delta x_d \quad (5.2)$$

$$\sin = B_{H_2}(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s, \Delta x_d) = r_0 \sin \theta + \Delta x_s \cos \theta + \Delta y_s \sin \theta - \Delta x_d \quad (5.3)$$

Zajeta signala bom od tu naprej imenoval sinus (\sin) in cosinu (\cos), ker je to njuna osnovna oblika.

5.2.1 Sprememba magnetnega polja zaradi ekscentričnosti

Oglejmo si primer kakšno polje zajameti Hall-ovi sondi, ko ekscentričnosti ni. \sin in \cos izraza se poenostavita in dobimo poteka v obliki sinusa ter kosinusa z enako amplitudo (Slika 5.4).



Slika 5.4: Poteka \sin in \cos brez ekscentričnosti pri $r_0 = 1$ mm

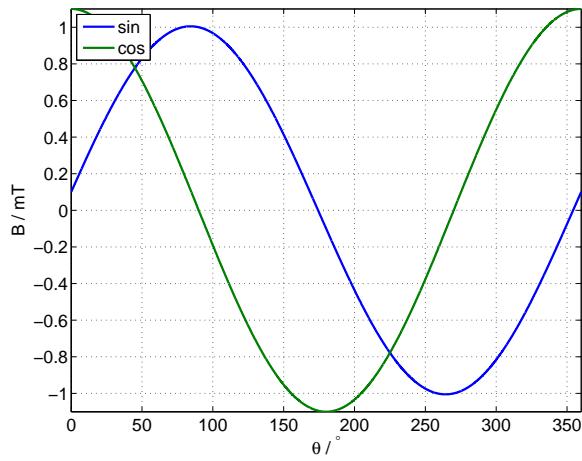
Upoštevajmo sedaj le statični ekscentričnosti Δx_s in Δy_s . Δx_d postavimo na

0. Enačbi (5.2) in (5.3) lahko preuredimo v izraza:

$$\cos(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s) = \sqrt{(r_0 + \Delta x_s)^2 + \Delta y_s^2} \cos\left(\theta - \arctan \frac{\Delta y_s}{r_0 + \Delta x_s}\right) \quad (5.4)$$

$$\sin(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s) = \sqrt{\Delta x_s^2 + (r_0 + \Delta y_s)^2} \sin\left(\theta + \arctan \frac{\Delta x_s}{r_0 + \Delta y_s}\right) \quad (5.5)$$

Iz njiju vidimo spremenjena poteka. Signaloma se je spremenila amplituda in fazni zamik (Slika 5.5).



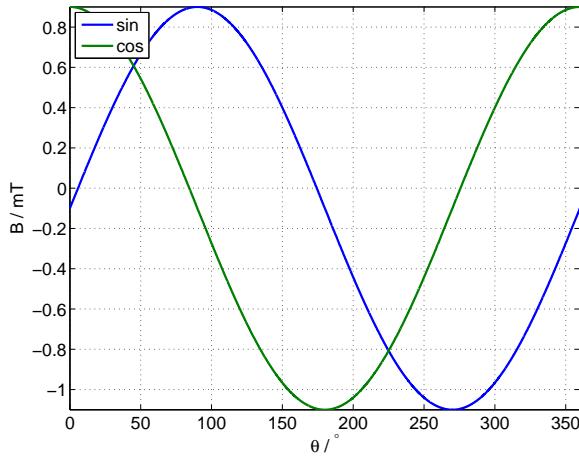
Slika 5.5: Poteka \sin in \cos pri $r_0 = 1$ mm in upoštevanjem 0,1 mm statični ekscentričnosti v x-osi

Postavimo sedaj vrednosti Δx_s in Δy_s na 0, Δx_d predpostavimo da ni 0.

$$\cos(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s, \Delta x_d) = r_0 \cos \theta - \Delta x_d \quad (5.6)$$

$$\sin(\theta, r_0, \Delta x_s, \Delta y_s, \Delta x_d) = r_0 \sin \theta - \Delta x_d \quad (5.7)$$

Polji obdržita enako amplitudo ter fazo, vendar dobita enosmerno komponento (Slika 5.6).



Slika 5.6: Poteka \sin in \cos pri $r_0 = 1$ mm in upoštevanjem 0,1 dinamične ekscentričnosti v x-osi

5.3 Premik senzorja v z smeri

Poglejmo si še kako vpliva sprememba premikanja senzorja v z smeri. Pri magnetnem polju aproksimiranem z ravnino (7.1), se gostota magnetnega polja pri obeh sondah spreminja enako. To se v enačbah odraža le kot dodaten faktor. Upoštevajmo spremembo polja zaradi premika senzorja po z osi. Zajeti polji imata naslednji potek:

$$\cos = k_z(r_0 \cos \theta + \Delta x_s \cos \theta + \Delta y_s \sin \theta - \Delta x_d) \quad (5.8)$$

$$\sin = k_z(r_0 \sin \theta + \Delta x_s \cos \theta + \Delta y_s \sin \theta - \Delta x_d) \quad (5.9)$$

Z vstavljivo formul v arctan se faktor k_z nahaj tako v števcu kot imenovalcu ter se lahko okrajša. Naj še enkrat poudarim, da to velja le za polje aproksimirano z ravnino.

6 Vpliv deformacije signala sinus in cosinus na izhodno napako

Da si lažje predstavljamo, kako se bo napaka odražala v obliki digitalnega izhoda, si oglejmo posamezno deformacijo signalov sinus in cosinus. Deformacija sinusa in cosinusa zaradi nepravilne montaže, vpliva le na enosmerno komponento, amplitudo in fazni kot med signaloma.

Ogledali si bomo kako vplivajo na izračunan kot, različne amplitude signalov sinus in cosinus, neortogonalost oz. fazni zamik sinusa in kosinusa različen od 90° . Ogledali si bomo tudi pojav enosmernih komponenet v sinusu in cosinusu, in za konec še vpliv višjih harmonikov, ki niso posledica nepravilne montaže, vendar je prav da jih omenim.

Za izračun kota se uporablja funkcijo `atan2()`; za izhodno vrednost kota v radianih oz. `atan2d()`; za vrednost v stopinjah [?][?]. Različne literature (citiraj iz clanaka od rls) opisujejo napake zaradi popačitve signalov `sin` `cos`. Napaka je izražena v obliki enosmerne komponente ter prvega oz drugega harmonika, kateri od primera do primera najbolj izstopa. V nadaljevanju bom prikazal kako popačen signal kot vhod v funkcijo `atan2()`; vpliva na napako ter kako se odraža tudi na višjih harmonikih napake. Za majhne popačenja signalov, literatura nakazuje na linearno naraščanje napake, vendar predvidevam, da bo napaka z večjo deformacijo naraščala eksponentno.

Na tej točki je prav da definiram še napako pomejrenega kota ε , ki predstavlja razliko med merjenim in referenčnim kotom.

$$\varepsilon = \varphi - \text{atan2}(\sin \theta, \cos \theta) \quad (6.1)$$

6.1 Različne amplitude

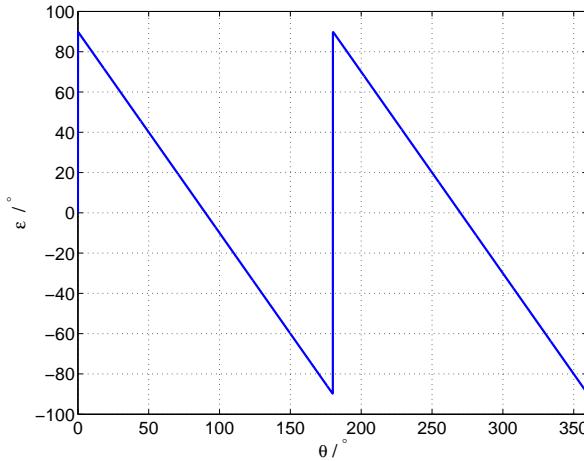
Vzemimo signal sinus z amplitudo A_{sin} in signal cosinus z amplitudo A_{cos} . Vstavimo signala v funkcijo *atan2*.

Opazimo, da lahko razmerje amplitud nadomestimo s koeficientom k . Kot, ki bo izhodna funkcija lahko nadosmetimo s:

$$\varphi = \text{atan2}(A_{sin} \sin \theta, A_{cos} \cos \theta) = \text{atan2}(k \sin \theta, \cos \theta) \quad (6.2)$$

k limitirajmo v neskončnost:

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \text{atan2}(k \sin \theta, \cos \theta) \quad (6.3)$$



Slika 6.1: ε ob limiti k v neskončnost

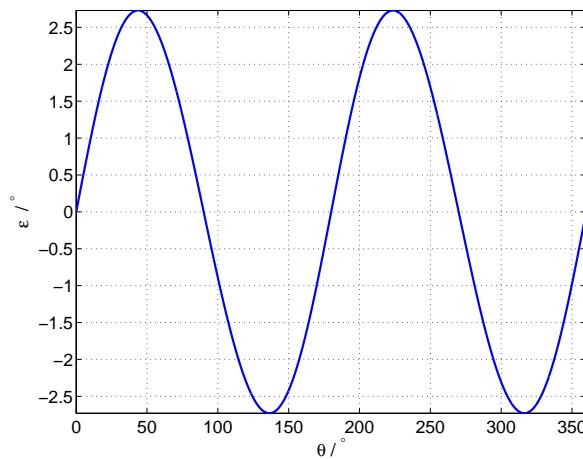
Kot ε , se bo ob limiti izrazila v obliki , ki jo lahko izrazimo z vrsto [?]:

$$\varepsilon = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \sin 2n\theta \quad (6.4)$$

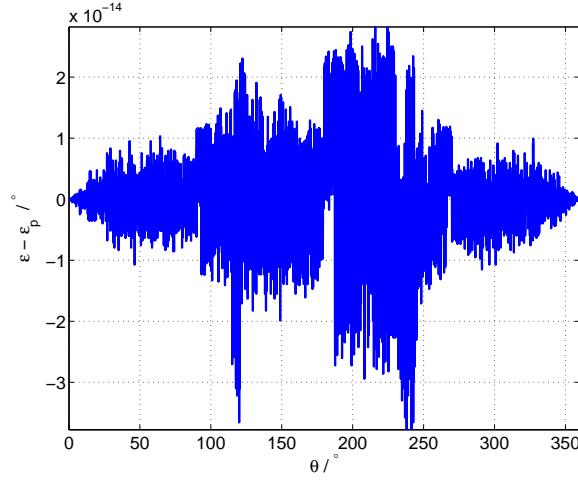
Nato sem izračunal napaka pri različnih k in naredil fft napake ε [?].

Harmonike napake sem aproksimiral z racionalno funkcijo in končna napaka za katerikoli k se je izrazila z vrsto:

$$\varepsilon_p = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \left(\frac{k-1}{k+1} \right)^n \sin 2n\theta \quad (6.5)$$



Slika 6.2: ε pri $k=1.1$



Slika 6.3: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračnunano napako z vrsto po (6.5) pri $k = 1.1$

6.2 Različne enosmerne komponente

Enosmerna komponenta se lahko pojavi tako v sinusu, cosinusu ali v obeh. V naslednjih podpoglavljih bom prikazal kako se napaka spreminja glede na enosmerno komponeno le v enem od signalov in nakoncu kako se napaka izrazi, če imate oba signala enake enosmerne komponente.

6.2.1 Enosmerna komponenta sinusa

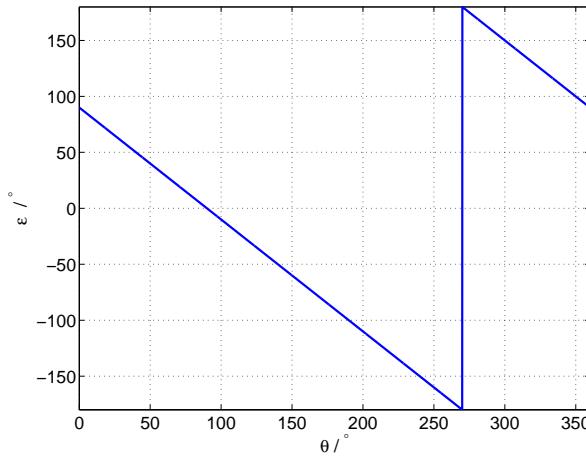
Poglejmo kako se bo izrazala napaka ε v naslednjem izrazu:

$$\varphi = \text{atan2}(\sin \theta + b_0, \cos \theta) \quad (6.6)$$

Postopajmo kot v prejčnjem poglavju in limitirajmo b_0 v neskončnost:

$$\lim_{b_0 \rightarrow \infty} \text{atan2}(\sin \theta + b_0, \cos \theta) \quad (6.7)$$

Napaka se izrazi v obliki:

Slika 6.4: ε ob limiti b_0 v neskončnost

$$\varepsilon = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{n} \sin(n\theta + 90n) \quad (6.8)$$

Tudi tu naredimo fft napake pri različnih enosmernih komponentah. Napako lahko opišemo z naslednjo enačbo:

$$\varepsilon_p = \begin{cases} \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2-|b_0|^{-n}}{n} \sin(n\theta - 90n), & b_0 \leq -1 \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{b_0^n}{n} \sin(n\theta + 90n), & |b_0| \leq 1 \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2-b_0^{-n}}{n} \sin(n\theta + 90n), & b_0 \geq 1 \end{cases} \quad (6.9)$$

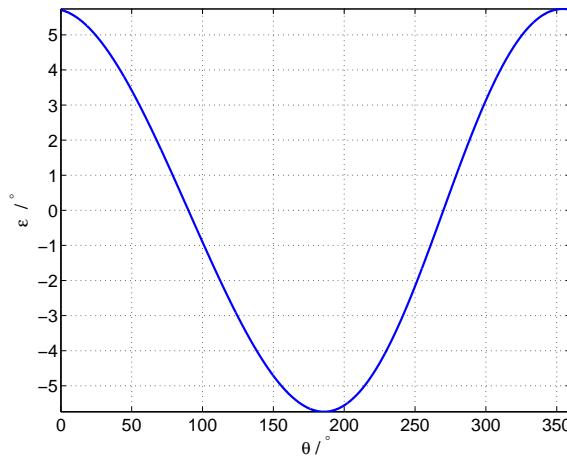
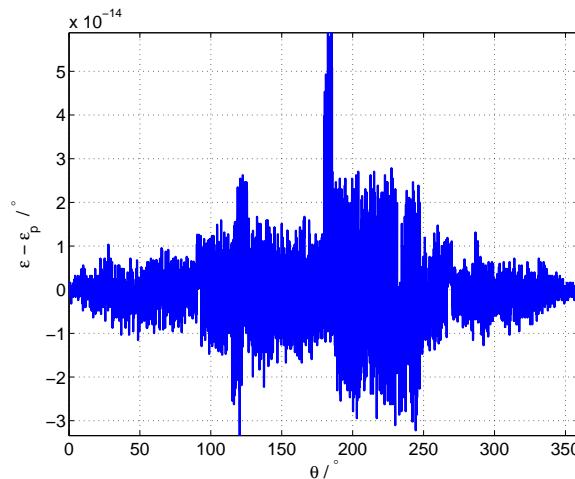
6.2.2 Enosmerna komponenta cosinusa

Sedaj poglejmo napako pri enosmerni komponenti cosinusa

$$\varphi = \text{atan2}(\sin \theta, \cos \theta + a_0) \quad (6.10)$$

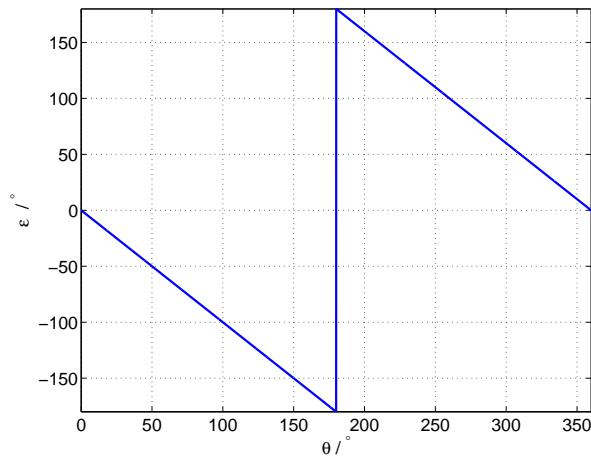
Postopajmo kot v prejčnjem poglavju in limitirajmo a_0 v neskončnost:

$$\lim_{a_0 \rightarrow \infty} \text{atan2}(\sin \theta, \cos \theta + a_0) \quad (6.11)$$

Slika 6.5: ε pri $b_0 = 0,1$ Slika 6.6: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračnunano napako z vrsto po (6.9) pri $b_0 = 0,1$ in $n < 20$

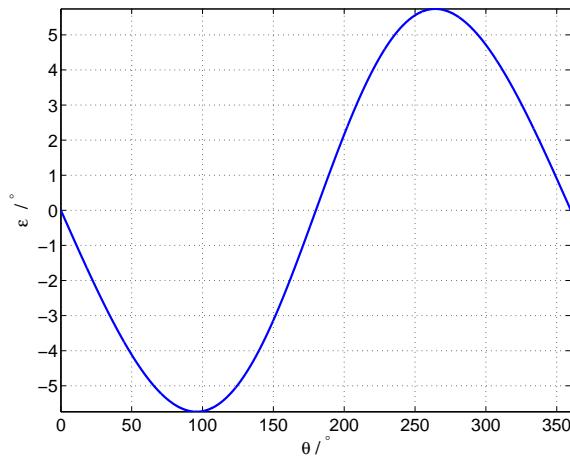
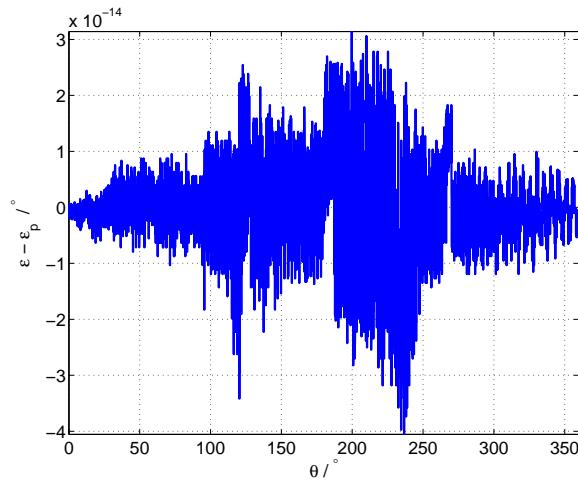
Napaka se izrazi v obliki:

$$\varepsilon = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{n} \sin(n\theta + 90n) \quad (6.12)$$

Slika 6.7: ε ob limiti a_0 v neskončnost

Tudi tu naredimo fft napake pri različnih enosmernih komponentah. Napako lahko opišemo z naslednjo enačbo:

$$\varepsilon_p = \begin{cases} \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{2-|a_0|^{-n}}{n} \sin(n\theta), & a_0 \leq -1 \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{a_0^n}{n} \sin(n\theta), & |a_0| \leq 1 \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{2-a_0^{-n}}{n} \sin(n\theta), & a_0 \geq 1 \end{cases} \quad (6.13)$$

Slika 6.8: ε pri $a=0\ 0,1$ Slika 6.9: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračnunano napako z vrsto po (6.13) pri $a_0 = 0,1$ in $n < 20$

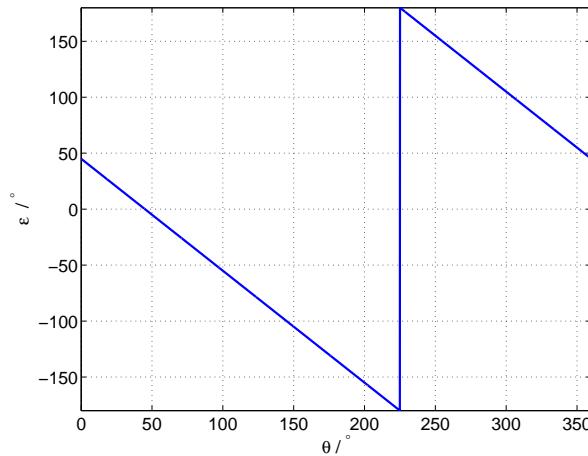
6.2.3 Enosmerna komponenta pri obeh signalih

Oglejmo si še napako, če imate oba signala, sinus in cosinus, enako enosmerno komponento.

$$\varphi = \text{atan2}(\sin \theta + c_0, \cos \theta + c_0) \quad (6.14)$$

Limitirajmo:

$$\lim_{c_0 \rightarrow \infty} \text{atan2}(\sin \theta + c_0, \cos \theta + c_0) \quad (6.15)$$



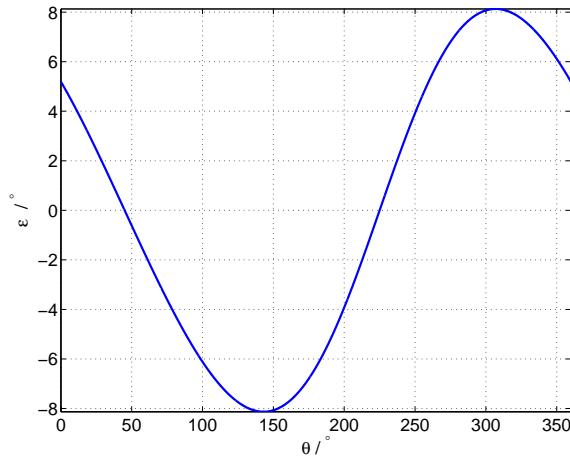
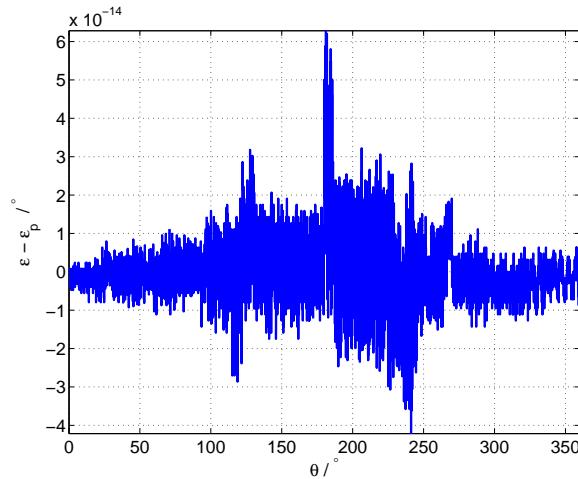
Slika 6.10: ε ob limiti c_0 v neskončnost

in napako ε zapišemo kot:

$$\varepsilon = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{n} \sin(n\theta - 90n) \quad (6.16)$$

Z enakimi postopki kot zgoraj sem tudi tu določil potek napake.

$$\varepsilon_p = \begin{cases} \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2 - |\sqrt{2}c_0|^{-n}}{n} \sin(n\theta + 90n), & c_0 \leq -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(\sqrt{2}c_0)^n}{n} \sin(n\theta - 90n), & |c_0| \leq \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2 - (\sqrt{2}c_0)^{-n}}{n} \sin(n\theta - 90n), & c_0 \geq \frac{\sqrt{2}}{2} \end{cases} \quad (6.17)$$

Slika 6.11: ε pri $c_0 = 0,1$ Slika 6.12: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračnunano napako z vrsto po (6.17) pri $c_0 = 0,1$ in $n < 20$

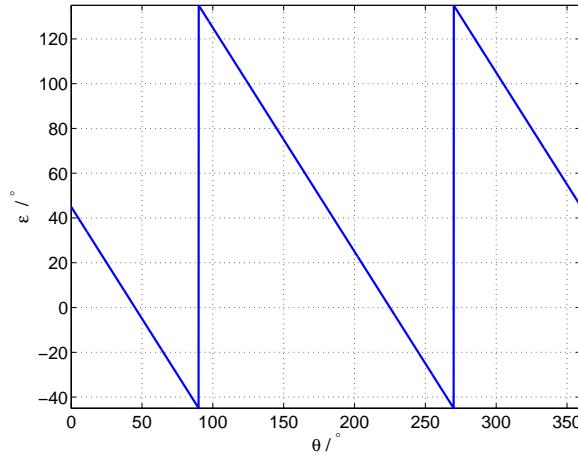
6.3 Neorotogonalnost signalov

Napaka se pojavi lahko tudi, če signala sinus in cosinus nista zamaknjena za točno 90° . Z enakim postopkom kot v prejšnjih poglavjih, bom tudi tu, določil napako z vrsto, za vsak zamaknjen signal posebaj.

6.3.1 Fazni zamik sinusa

Poglejmo najprej zamaknjen sinusni signal. Tudi tu napravimo limito vendar le do 90° , saj se signal kasneje začne ponavljati.

$$\lim_{\varphi_{sin} \rightarrow 90} \text{atan2}(\sin \theta + \varphi_{sin}, \cos \theta) \quad (6.18)$$



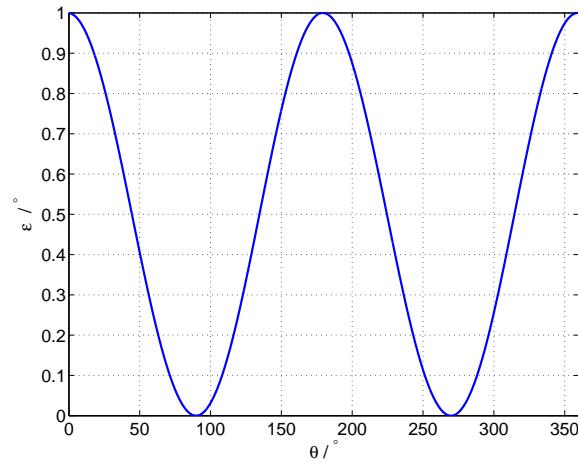
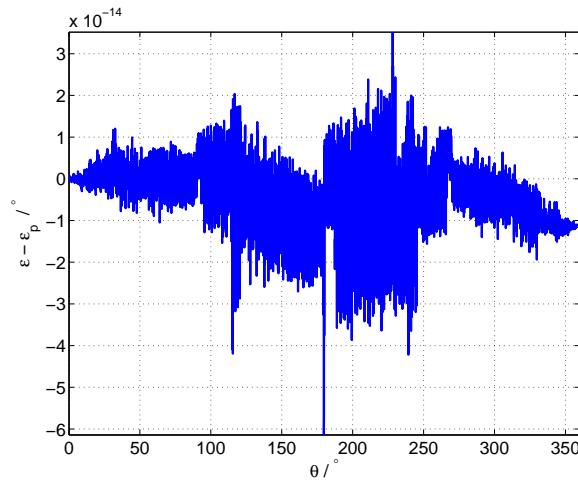
Slika 6.13: ε pri $\varphi_{sin} = 90^\circ$

Napaka se izrazi v vrsti:

$$\varepsilon = 45^\circ - \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \sin(2n\theta) \quad (6.19)$$

Napravil sem izračune napake pri različnih φ_{sin} , naredil fft signala in pogledal odvistnost amplitude harmonika od φ_{sin} . Harmonike sem lahko aprokismiral z višjimi potencami funkcije tangens, ter dobil končno enačbo.

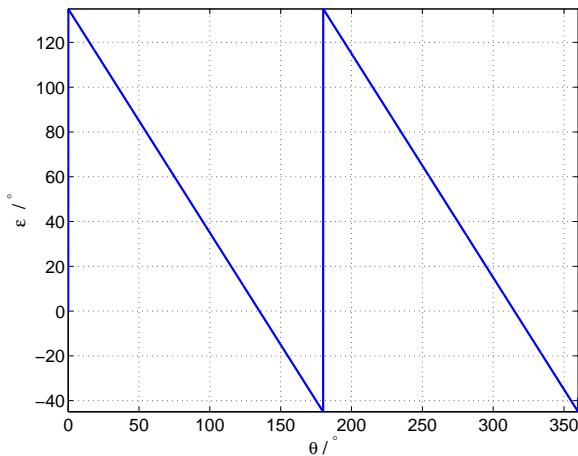
$$\varepsilon_p = \frac{\varphi_{sin}}{2} + \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \tan\left(\frac{\varphi_{sin}}{2}\right)^n \sin(2n\theta + 90n + n\varphi_{sin}) \quad (6.20)$$

Slika 6.14: ε pri $\varphi_{sin} = 1^\circ$ Slika 6.15: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračununano napako z vrsto po (6.23) pri $\varphi_{sin} = 1^\circ$ in $n < 20$

6.3.2 Fazni zamik cosinusa

Enako posotopamo tudi pri faznem zamiku cosinusa.

$$\lim_{\varphi_{cos} \rightarrow 90} \text{atan2}(\sin \theta + \varphi_{cos}, \cos \theta) \quad (6.21)$$

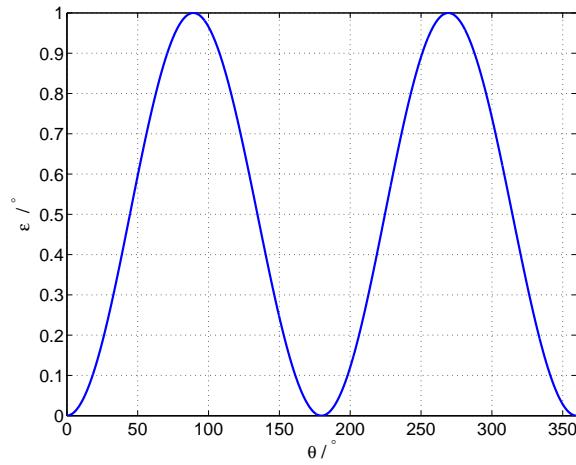
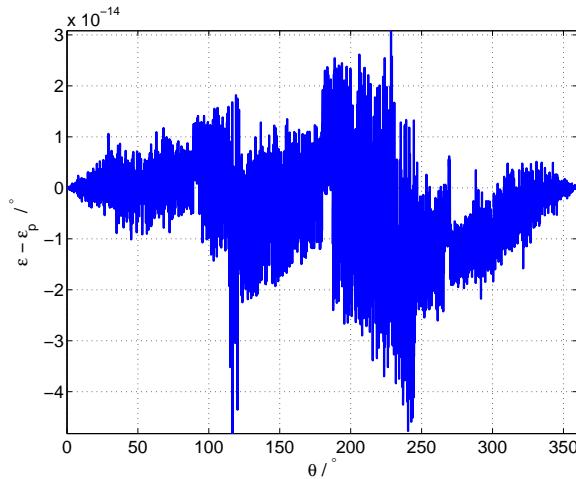
Slika 6.16: ε pri $\varphi_{cos} = 90^\circ$

Napaka se izrazi v vrsti:

$$\varepsilon = 45^\circ + \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \sin(2n\theta) \quad (6.22)$$

Ponovil pri različnih φ_{cos} , naredil fft, aproksimiral posamezni harmonik napake in dobil izraz:

$$\varepsilon_p = \frac{\varphi_{cos}}{2} + \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \tan\left(\frac{\varphi_{cos}}{2}\right)^n \sin(2n\theta - 90n + n\varphi_{cos}) \quad (6.23)$$

Slika 6.17: ε pri $\varphi_{cos} = 1^\circ$ Slika 6.18: Razlika med napako izračunano s funkcijo atan2 in izračnunano napako z vrsto po (6.23) pri $\varphi_{cos} = 1^\circ$ in $n < 20$

6.4 Potek napake pri statični ekscentričnosti v smeri x

V zgornjih poglavjih smo spoznali, kakšne oblike je napaka pri določeni deformaciji analognega signala. Zgornji poteki napake veljajo le za eno vrsto deformacije, njihovih odvistnosti nisem raziskal.

Sedaj se osredotočimo na potek napake ob izraženi statični ekscentričnosti v smeri x. Signala *sin* in *cos* imate naslednji potek:

$$\sin = r_0 \sin(\theta) + \Delta x_s \cos(\theta) \quad (6.24)$$

$$\cos = r_0 \cos(\theta) + \Delta x_s \sin(\theta) \quad (6.25)$$

Kot φ bomo pridobili s funkcijo atan2(). Zgornja izraza vstavimo v atan2() in ju delimo z r_0 .

$$\varphi = \text{atan2}(\sin(\theta) + \frac{\Delta x_s}{r_0} \cos(\theta), \cos(\theta) + \frac{\Delta x_s}{r_0} \sin(\theta)) \quad (6.26)$$

Napako sem izpeljal po enakih postopkih kot zgoraj. Napaka sem izrazil z vrsto:

$$\varepsilon_p = \text{atan} \frac{\Delta x_s}{\Delta x_s + 2r_0} + \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \left(\frac{\Delta x_s}{\sqrt{\Delta x_s^2 + 2r_0 \Delta x_s + 2r_0^2}} \right)^n \sin(2n\theta + n(90 + \text{atan}(\frac{\Delta x_s + r_0}{r_0}))) \quad (6.27)$$

Pri čemer:

$$\Delta x_s > -r_0$$

Napaka se je izrazila z enosmerno komponento in drugim harmonikom, po pričakovanju. V enačbi (6.24) vidimo, da nastopati v analognih signalih razilčni amplitudi in fazna zamika. Napaka je bila pričakovana.

6.5 Potek napake pri statični ekscentričnosti v smeri y

Postopek enako ponovimo za ekscentričnost v y smeri. Pričakujem, da se bo napaka izrazila podobno kot, pri ekscentričnosti v x smeri.

Izpeljal sem napako z vrsto in rezultat je:

$$\varepsilon_p = \text{atan} \frac{-\Delta y_s}{\Delta y_s + 2r_0} + \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \left(\frac{\Delta y_s}{\sqrt{\Delta y_s^2 + 2r_0 \Delta y_s + 2r_0^2}} \right)^n \sin(2n\theta + n(90 + \text{atan}(\frac{\Delta y_s + r_0}{r_0}))) \quad (6.28)$$

Pri čemer:

$$\Delta y_s > -r_0$$

6.6 Potek napake pri dinamični ekscentričnosti v smeri x

Analogna signala se izrazita z naslednjim potekom:

$$\sin = r_0 \sin(\theta) - \Delta x_d \quad (6.29)$$

$$\cos = r_0 \cos(\theta) - \Delta x_d \quad (6.30)$$

Signala nas spomnita na poteka, ki smo ju obravnavali že v poglavju 6.2.3, zato bom tu napisal le rezultat. Razlikuje se le v predznaku.

$$\varepsilon_p = \frac{180}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n} \left(\frac{-\sqrt{2}}{r_0} \Delta x_d \right)^n \sin(n\theta - 90n) \quad (6.31)$$

$$|\Delta x_d| \leq \frac{r_0}{\sqrt{2}}$$

V tem poglavju smo pogledali, poteke napake ob deformaciji analognih signakov. Ogledali smo si tudi, kako se bo napaka izrazila ob ekscentričnosti senzorja ter magneta. Za majhne odmike, je dovolj upoštevanje le prvega člena vrste, pri katerih lahko tudi predpostavimo linearno naraščanje napake. V nadaljevanju bom velikost harmonika v odvisnosti od povzročene ekscentričnosti aproksimiral s kubičnim polinomom, ter jih primerjal z izpeljavo v tem poglavju. Harmoniki katerih potek je npr. racionalna funkcija (primer (6.27)), bom razvil v Taylorjevo vrsto do tretje stopnje, katero bom lahko primerjal s kubičnimi polinomi.

7 Linearni model

V prejšnjem poglavju smo magnetno polje magneta aproksimirali z ravnino ter napako izračunali z neskončno vrsto. V tem poglavju bom predstavil simulacije opravljene na magnetnem polju aproksimiranega z ravnino, izračnan kot φ je rezultat numerične funkcije atan2d(y,x) citeatan2d. Predstavil bom napako, jo razstavil na posamezne harmonike, ter prikazal spreminjanje amplitud glede na spremembo ekscentričnosti. Ravnina aproksimiranega magnetnega polja je:

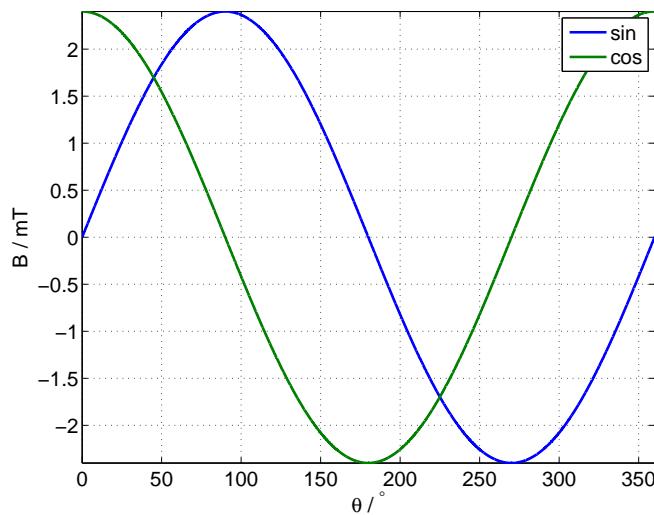
$$B(x, y) = x \quad (7.1)$$

Hall-ovi sondi sti postavljeni na krožnico z radijem 2,4 mm [?].

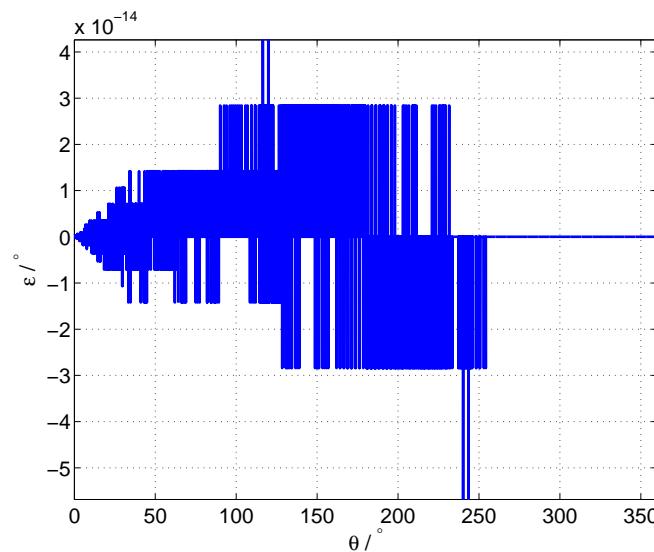
7.1 Brez napake

Za začetek si poglejmo idealno montriran tako senzor kot magnet. Signala \sin in \cos imata enaki amplitudi in sta fazno zamaknjena za 90° . Napaka ε , ki se pojavi pri izračunu je tako le numerična napaka funkcije atan2d (Slika ??).

Numerično napako lahko na pričakovano napako zaradi ekscentričnosti zanemarim.



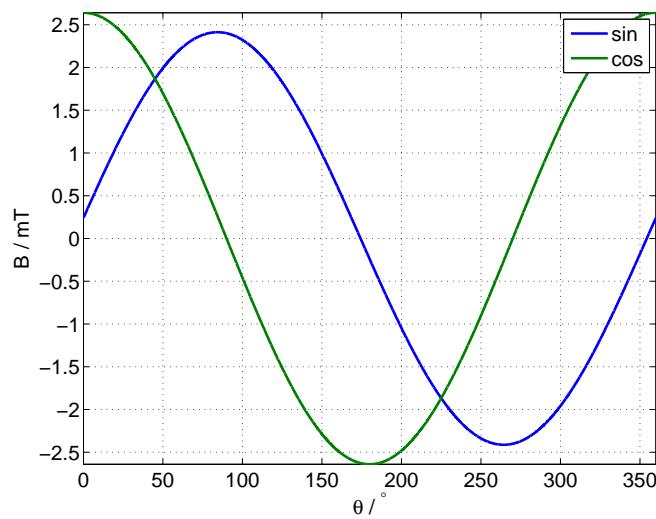
Slika 7.1: Potek signalov \sin in \cos brez ekscentričnosti



Slika 7.2: Napaka ε pri simulacijah z linearnim magnetnim poljem brez ekscentričnosti

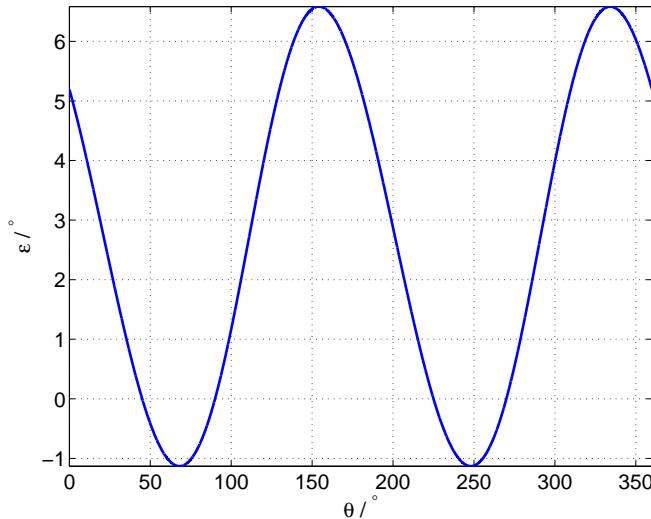
7.2 Simulacija statične ekscentričnosti v smeri x-osi

Oglejmo si rezultate simulacij statične ekscentričnosti v smeri x. Po pričakovanjih se bo povišala amplituda \sin in \cos signala ter zmanjšal njun fazni zamik (izraza (5.4) in 5.5).



Slika 7.3: Signala \sin in \cos pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x

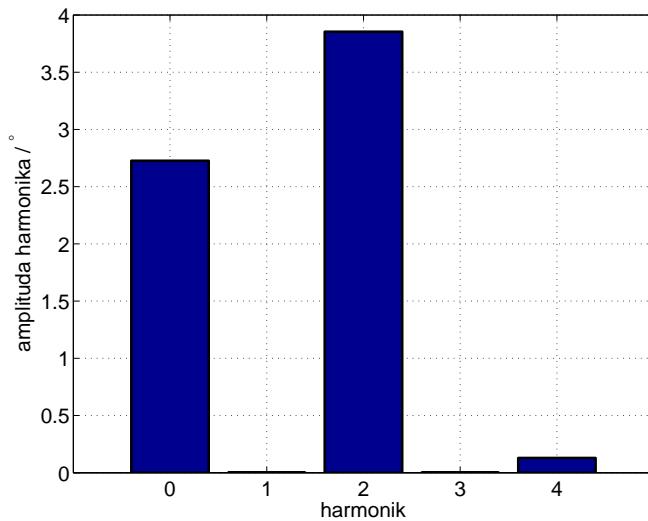
Napaka ε je prikazana na sliki 7.4.



Slika 7.4: Napaka ε pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x

Napako razvijmo v Fourierovo vrsto in pridobimo amplitude posameznih harmonikov napake(Slika 7.5).

Po pričakovanjih najbolj izstopata enosmerna komponenta (harmonik 0) in drugi harmoniki.

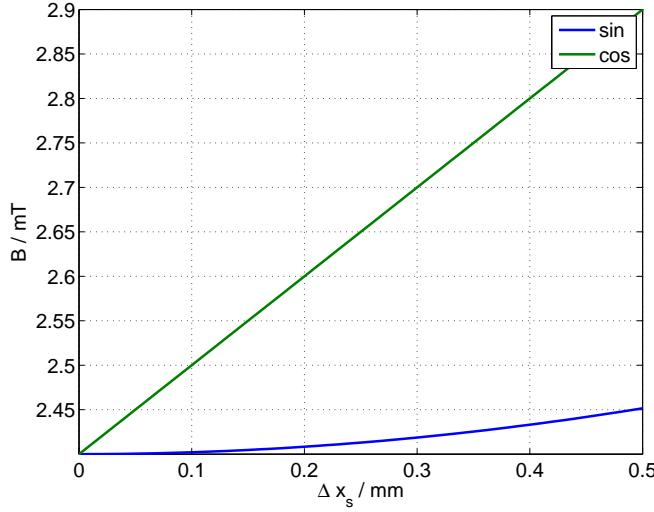


Slika 7.5: Amplitude harmonikov napake ε razvite v Fourierovo vrsto pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x

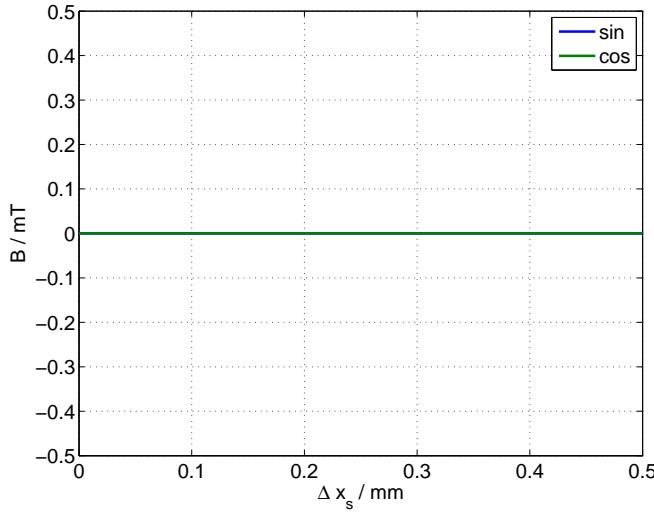
7.2.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δx_s

Poglejmo tudi kako se spremenjata analogna signala \sin in \cos ob sprememjanju ekscentričnosti. Na sliki 7.6 je prikazana sprememba amplituda prvega harmonika, na sliki 7.7 enosmerni komponenti in na sliki 7.8 fazni zamik signalov glede na njuno idealno poravnavo. Iz slik vidimo kar nam opiseti enačbi (5.4)(5.5). Spremeniti se amplitudi, pri čemer se amplituda \cos signala spreminja hitreje, ter fazni zamik \sin .

Kako se spreminja amplituda prvega harmonika, enosmerna komponenta in fazni zamik \sin in \cos signalov lahko razberemo iz enačb (5.4) in (5.5). Tu poteka razvijem v Taylorjevo vrsto do tretje stopnje, kar bom lahko imel za primerjavo.



Slika 7.6: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 7.7: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x

$$A_{\sin} = 2,08 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^2 + 2,4 \quad (7.2)$$

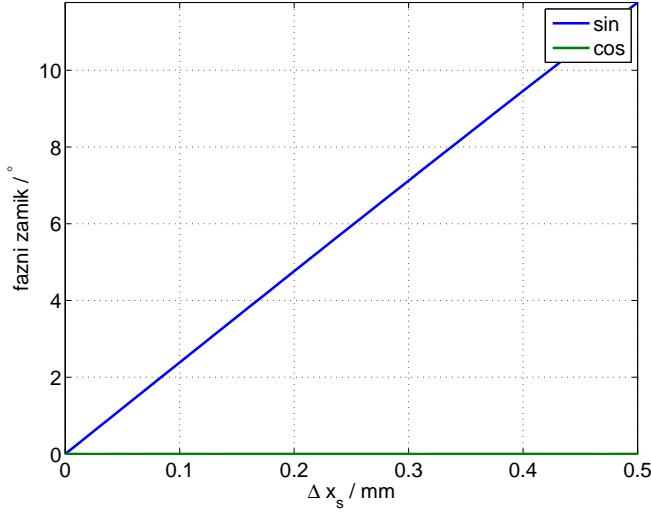
$$Off_{\sin} = 0 \quad (7.3)$$

$$\delta_{\sin} = -1,38 \Delta x_s^3 + 23,9 \Delta x_s \quad (7.4)$$

$$A_{\cos} = \Delta x_s + 2,4 \quad (7.5)$$

$$Off_{\cos} = 0 \quad (7.6)$$

$$\delta_{\cos} = 0 \quad (7.7)$$



Slika 7.8: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x

Spremembu signalov *sin* in *cos* se odrazita tudi pri izračunu kota φ in napake ε . Na sliki 7.9 vidimo odvisnost amplitud posameznega harmonika od spremenjanja statične ekscentričnosti v smeri x.

Poteke s slike 7.9 aproksimiramo s kubičnimi polinomi in dobimo naslednje poteke:

$$C_0 = 3,35 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 - 2,48 \Delta x_s^2 + 1,19 \cdot 10 \Delta x_s + 1,23 \cdot 10^{-5} \quad (7.8)$$

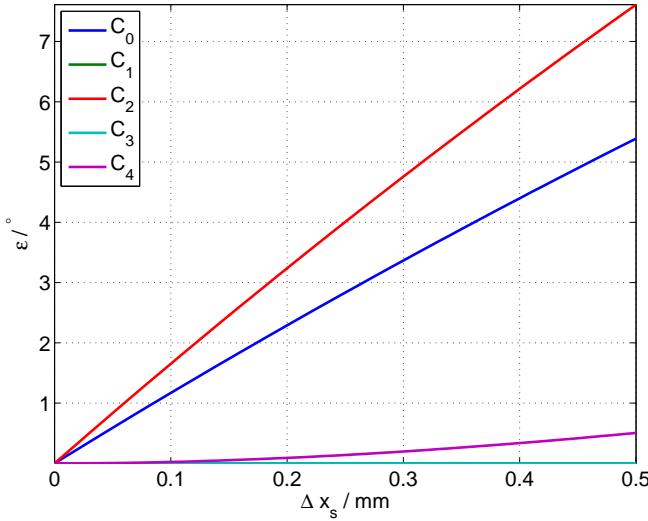
$$C_1 = 5,56 \cdot 10^{-4} \Delta x_s^3 - 2,00 \cdot 10^{-3} \Delta x_s^2 + 4,34 \cdot 10^{-3} \Delta x_s + 7,67 \cdot 10^{-8} \quad (7.9)$$

$$C_2 = 4,13 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 - 3,53 \Delta x_s^2 + 1,69 \cdot 10 \Delta x_s - 2,31 \cdot 10^{-5} \quad (7.10)$$

$$C_3 = -2,17 \cdot 10^{-4} \Delta x_s^3 + 2,57 \cdot 10^{-4} \Delta x_s^2 + 4,20 \cdot 10^{-3} \Delta x_s + 4,51 \cdot 10^{-8} \quad (7.11)$$

$$C_4 = -8,27 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 + 2,42 \Delta x_s^2 + 8,08 \cdot 10^{-3} \Delta x_s - 1,60 \cdot 10^{-4} \quad (7.12)$$

Za primerjavo, dodam tudi enačbe potekov amplitude posameznega harmonika razvitega v Taylorjevo vrsto, katere sledijo iz (6.27):



Slika 7.9: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od statične ekscentričnosti v smeri x

$$C_0 = 3,45 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 - 2,49 \Delta x_s^2 + 1,19 \cdot 10 \Delta x_s \quad (7.13)$$

$$C_1 = 0 \quad (7.14)$$

$$C_2 = 3,66 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 - 3,51 \Delta x_s^2 + 1,69 \cdot 10 \Delta x_s \quad (7.15)$$

$$C_3 = 0 \quad (7.16)$$

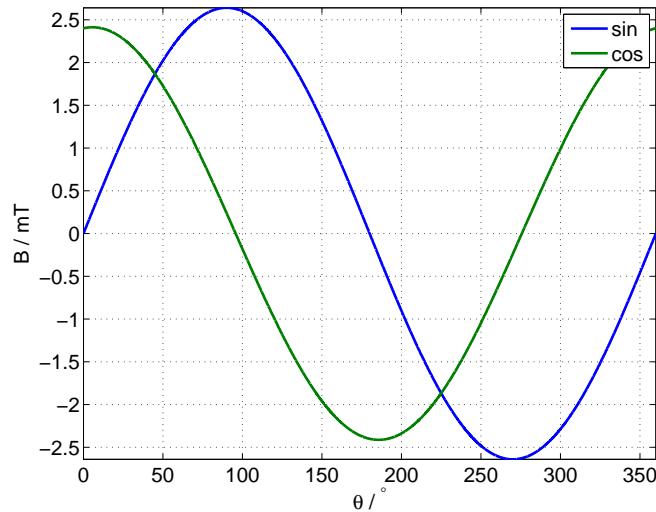
$$C_4 = -1,04 \Delta x_s^3 + 2,49 \Delta x_s^2 \quad (7.17)$$

Rezultati se ujemajo s pričakovanimi. Enosmerna komponenta in amplituda prvega harmonika naraščata linearno, četrти harmonik narašča s kvadratom ekscentričnosti, lihi harmoniki, so zanemarljivi.

7.3 Simulacija statične ekscentričnosti v smeri y-osi

Oglejmo si še rezultate simulacij statične ekscentričnosti v smeri y. Pričakujem podobne rezultate kot pri statični ekscentričnosti v smeri x, le da bo tu hitreje

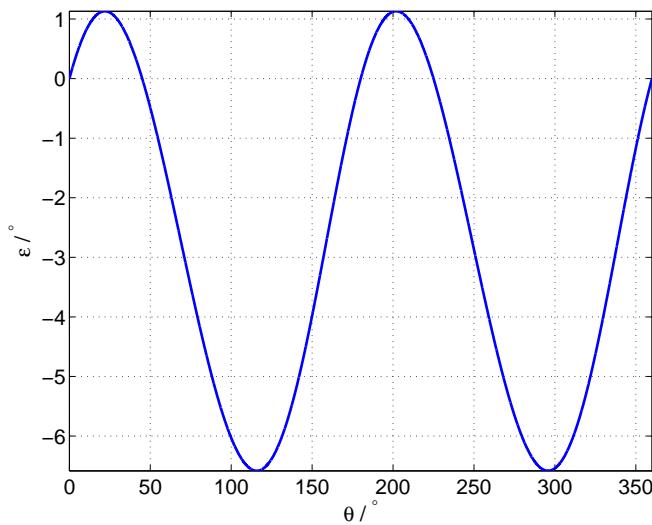
naračšala amplituda \sin signala, spremenjal se bo fazni zamik \cos .



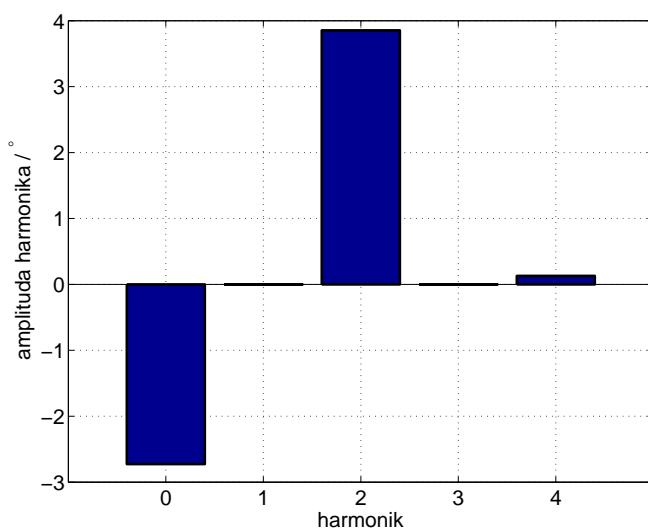
Slika 7.10: Signala \sin in \cos pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y

Napaka je prikazana na sliki 7.11. Sestavlja jo negativna enosmerna komponenta in izrazit drugi harmonik. Razvijmo jo v Fourierovo vrsto in pridobimo amplitudne posameznih harmonikov napake (Slika 7.12).

Iz fft-ja napake je vidna enaka amplituda drugega harmonika kot pri enaki ekscentričnosti v smeri x. Enosmerna komponenta se razlikuje le v predznaku.



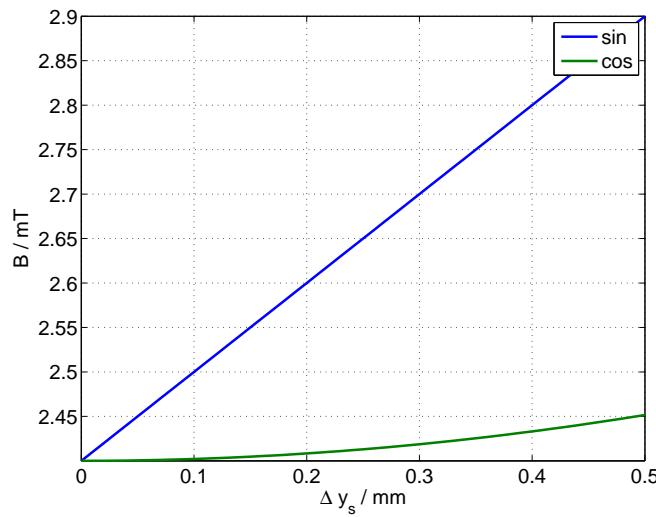
Slika 7.11: Napaka ε pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y



Slika 7.12: Amplitude harmonikov napake ε razvite v Fourierovo vrsto pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y

7.3.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δy_s

Oglejmo si sedaj poteke amplitude, enosmerne komponente in faznega zamika pri statični ekscentričnosti v smeri y. Poteki so podobni kot pri ekscentričnosti v smeri x.



Slika 7.13: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y

Poteke zapišimo še s kubičnimi polinomi.

$$A_{\sin} = \Delta x_s + 2,4 \quad (7.18)$$

$$Off_{\sin} = 0 \quad (7.19)$$

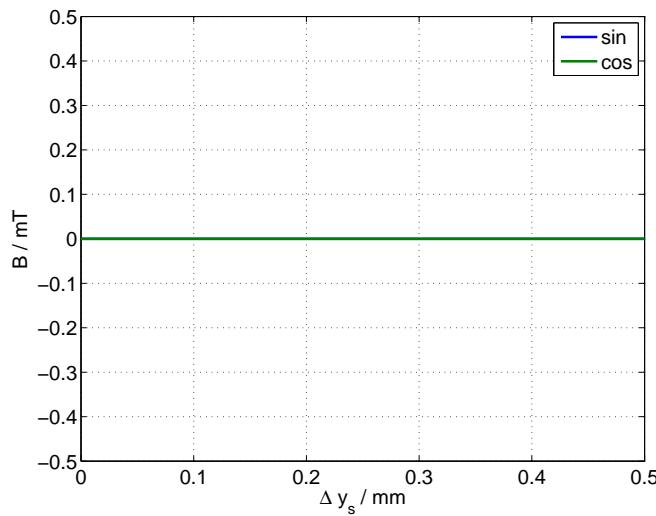
$$\delta_{\sin} = 0 \quad (7.20)$$

$$A_{\cos} = 2,08 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^2 + 2,4 \quad (7.21)$$

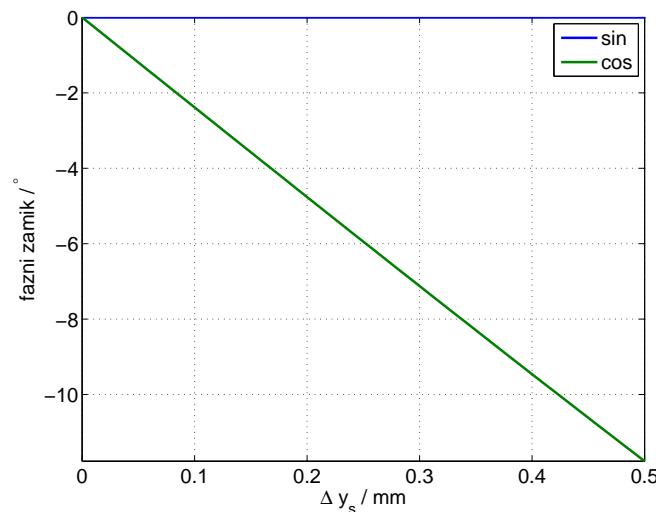
$$Off_{\cos} = 0 \quad (7.22)$$

$$\delta_{\cos} = 1,38 \Delta x_s^3 - 23,9 \Delta x_s \quad (7.23)$$

Iz potekov signalov \sin in \cos lahko predvidimo, da bo potek podoben le enosmerna komponenta bo negativna.

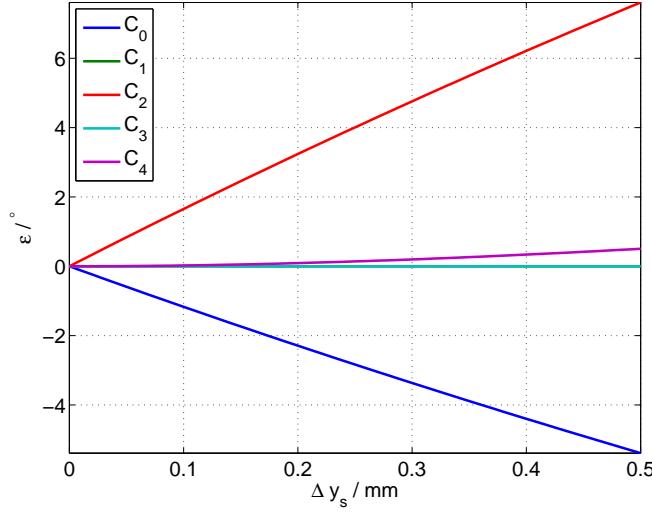


Slika 7.14: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y



Slika 7.15: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y

Poteke s slike 7.16, predstavimo s polinomom tretje stopnje. Aproksimacije pokažejo enake amplitude posameznih harmonikov, le enosmerna komponenta je dobila negativen predznak.



Slika 7.16: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od statične ekscentričnosti v smeri y

$$C_0 = -3,35 \cdot 10^{-1} \Delta y_s^3 + 2,48 \Delta y_s^2 - 1,19 \cdot 10 \Delta y_s - 1,22 \cdot 10^{-5} \quad (7.24)$$

$$C_1 = 1,09 \cdot 10^{-4} \Delta y_s^3 - 8,69 \cdot 10^{-4} \Delta y_s^2 + 4,34 \cdot 10^{-3} \Delta y_s + 7,62 \cdot 10^{-10} \quad (7.25)$$

$$C_2 = 4,12 \cdot 10^{-1} \Delta y_s^3 - 3,53 \Delta y_s^2 + 1,69 \cdot 10 \Delta y_s - 2,31 \cdot 10^{-5} \quad (7.26)$$

$$C_3 = 2,43 \cdot 10^{-4} \Delta y_s^3 - 1,30 \cdot 10^{-3} \Delta y_s^2 + 4,20 \cdot 10^{-3} \Delta y_s + 1,83 \cdot 10^{-8} \quad (7.27)$$

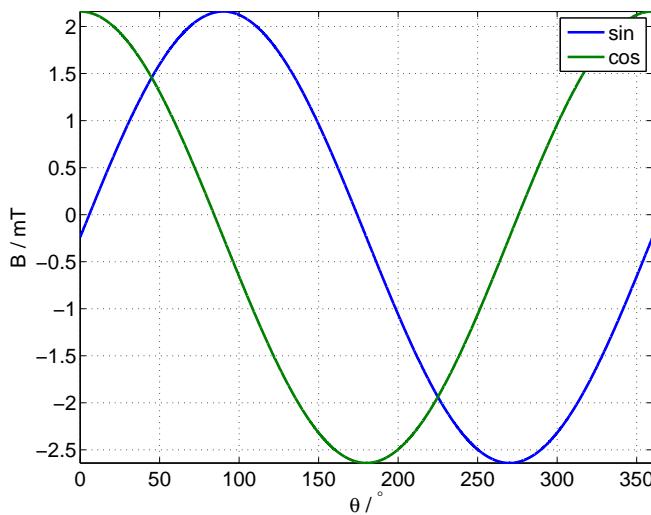
$$C_4 = -8,26 \cdot 10^{-1} \Delta y_s^3 + 2,42 \Delta y_s^2 + 6,13 \cdot 10^{-3} \Delta y_s - 1,60 \cdot 10^{-4} \quad (7.28)$$

7.4 Dinamična ekscentričnost v smeri x osi

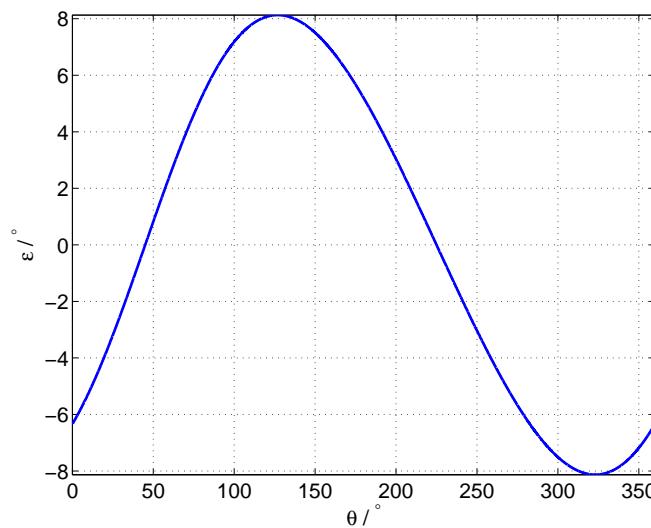
Oglejmo si sedaj rezultate simulacij dinamične ekscentričnosti. V signalih \sin in \cos se pojavi enosmerna komponenta (Slika 7.17).

Na sliki 7.18 je vidna napaka v obliki prvega harmonika, kar smo pričakovali.

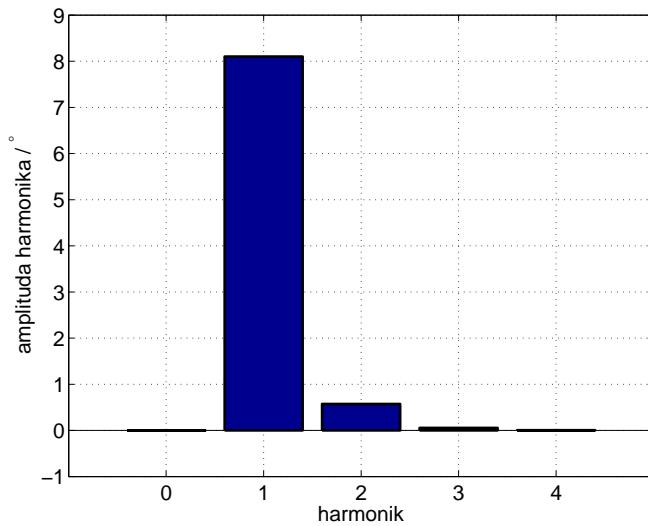
Po fft-ju napake se vidi izrazit prvi harmonik, enosmerne komponente je nič.



Slika 7.17: Signalata \sin in \cos pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri x



Slika 7.18: Napaka ε pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri y



Slika 7.19: Amplituda harmonikov napake ε pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri x

7.4.1 Spremembra \sin , \cos ter napake od Δx_d

Oglejmo si, kako se spremenjata signala $\sin \cos$ po pričakovanjih se bo najbolj izrazito spremenjala enosmerna komponenta. Poteke zapišimo še s kubičnimi polinomi. Amplituda prvega harmonika in fazni zamik so nespremenjeni, spreminja se le enosmerna komponenta.

$$A_{\sin} = 2,4 \quad (7.29)$$

$$Off_{\sin} = -\Delta x_d \quad (7.30)$$

$$\delta_{\sin} = 0 \quad (7.31)$$

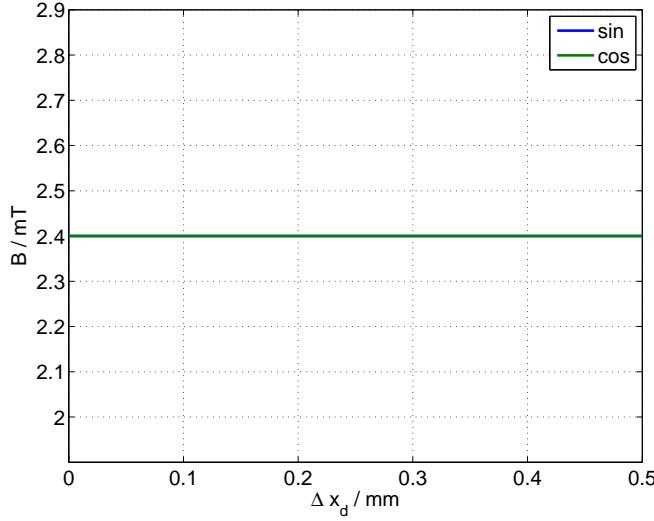
$$A_{\cos} = 2,4 \quad (7.32)$$

$$Off_{\cos} = -\Delta x_d \quad (7.33)$$

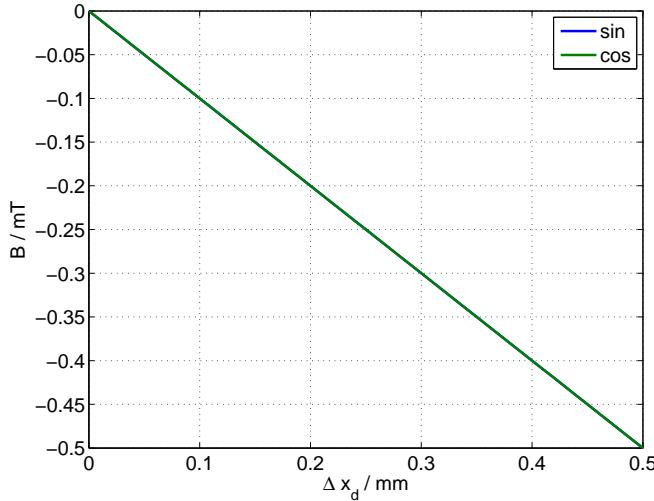
$$\delta_{\cos} = 0 \quad (7.34)$$

Na sliki 7.23 vidimo odvisnost amplitud napake od spremenjanja ekscentričnosti. Napaka, se po pričakovanjih najbolj izrazi s prvim harmonikom.

Poteke harmonikov s slike 7.23 aproksimiramo s polinomi.



Slika 7.20: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x



Slika 7.21: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x

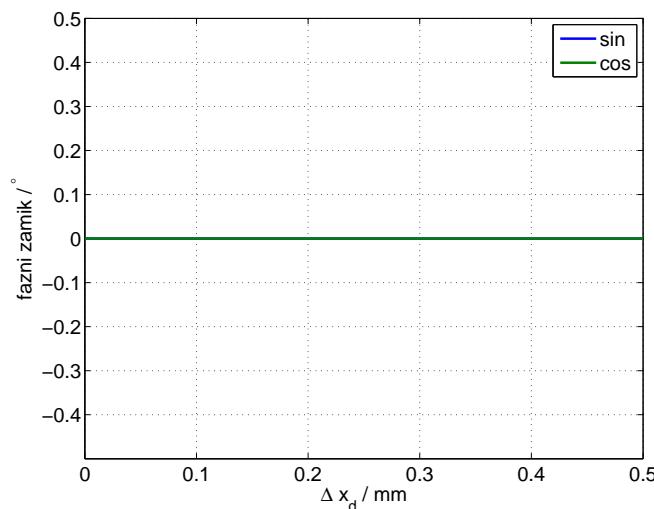
$$C_0 = 2,64 \cdot 10^{-4} \Delta x_d^3 + 1,25 \cdot 10^{-3} \Delta x_d^2 + 2,91 \cdot 10^{-3} \Delta x_d + 1,02 \cdot 10^{-7} \quad (7.35)$$

$$C_1 = 1,58 \cdot 10^{-4} \Delta x_d^3 + 2,37 \cdot 10^{-3} \Delta x_d^2 + 3,38 \cdot 10^{-3} \Delta x_d + 2,28 \cdot 10^{-7} \quad (7.36)$$

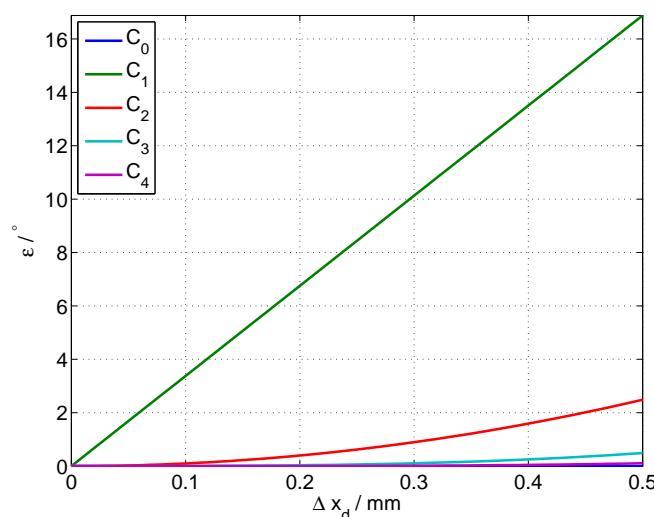
$$C_2 = 1,06 \cdot 10^{-3} \Delta x_d^3 + 9,95 \Delta x_d^2 - 1,95 \cdot 10^{-3} \Delta x_d + 7,96 \cdot 10^{-7} \quad (7.37)$$

$$C_3 = 3,91 \Delta x_d^3 - 1,41 \cdot 10^{-3} \Delta x_d^2 + 9,91 \cdot 10^{-4} \Delta x_d + 1,06 \cdot 10^{-5} \quad (7.38)$$

$$C_4 = 1,73 \Delta x_d^3 - 5,52 \cdot 10^{-1} \Delta x_d^2 + 6,15 \cdot 10^{-2} \Delta x_d - 1,36 \cdot 10^{-3} \quad (7.39)$$



Slika 7.22: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z linearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x



Slika 7.23: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od dinamične ekscentričnosti v smeri x

Tu lahko zapišem enačbe iz (6.31) razvite v Taylorjevo vrsto.

$$C_0 = 0 \quad (7.40)$$

$$C_1 = 3,38 \cdot 10\Delta x_d \quad (7.41)$$

$$C_2 = 9,95\Delta x_d^2 \quad (7.42)$$

$$C_3 = 3,91\Delta x_d^3 \quad (7.43)$$

$$C_4 = 0 \quad (7.44)$$

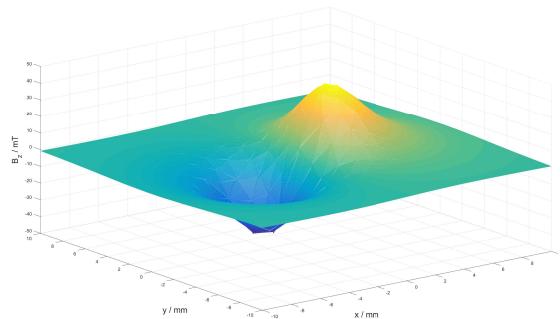
Rezultati se lepo prilegajo, četrti harmonik razvit s Taylorjevo vrsto je nič, saj je šele člen s potenco 4 neničelen. Polinom četrtega reda lahko kljub temu aprosimiramo s kubičnim polinomom po metodi najmanjših kvadratov.

Dinamična ekscentričnost v smeri y pri simulacijsah s linearnim poljem, ne povzroči napake, zato je ne morem opisati.

Pogledali smo si, kako se bodo obnašali signali \sin , \cos in napaka glede na ekcentričnost senzorja ali magneta. Potekti so bili pričakovani, vendar semoramo zavedati, da je simulacijski model s linearizacijo polja zelo poenostavljen. V nadaljevanju pričakujem drugačno obnašanje potekov signalov \sin in \cos , napaka se bo izražala enako le harmoniki bodo imeli manjšo amplitudo ob večjih ekscentričnostih.

8 Realni model magnetnega polja

V tem poglavju bom predstavil rezultate simulacij, v katerih sem uporabil realen model magnetnega polja. Podjetje RLS merilna tehnika, mi je posredovalo rezultate simulacije z-komponente gostote magnetnega polja 2,55 mm nad magnetom. Simulirano polje pokriva območje 20x20 mm nad magnetom s korakom 0,02 mm (Slika 8.1).



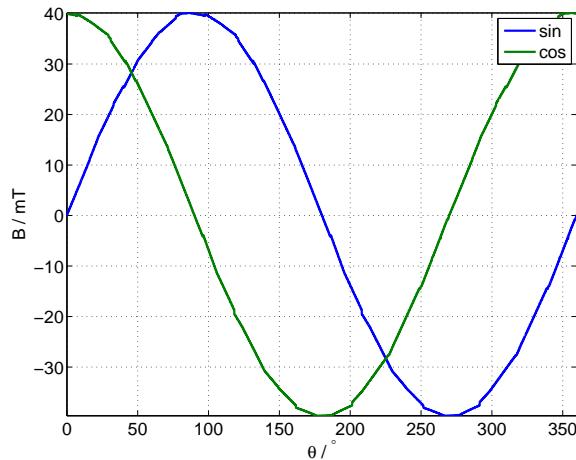
Slika 8.1: Model z- komponente gostote magnetnega polja uporabljen v simulacijah

Polje hall.ove sonde sem določil na naslednji način. Znana mi je lokacija sonde nad magnetom oz magnetnim poljem. Geometrijsko sem poiskal najbližjo poznano točko v kateri imam simulirano magnetno polje in vzel vrednost polja v najbližnji točki za polje v moji točki. S tem sem se izognil linearni interpolaciji polja (funkciji interp2) in s tem skrajšal simulacijski čas za 93% (iz 11min na 43.37s).

V tem poglavju bom na enak način kot v prejšnjem, predstavil rezultate in jih primerjal.

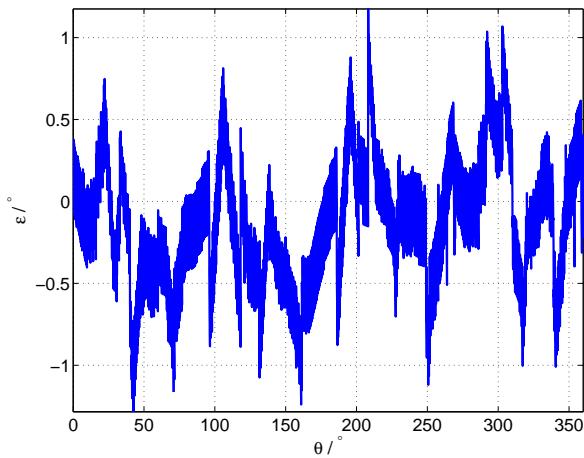
8.1 Brez napake

Kljub idealni montaži, se zaradi nepopolnega magneta, pojavi napaka. Magnet je lahko neenakomerno magnatiziran, kar nam že v začetku ustvari neko napako. Poglejmo si zato najprej zajeta signala \sin in \cos (Slika 8.2).

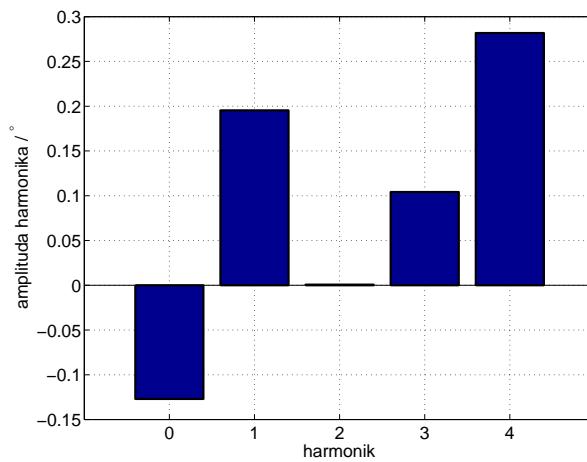


Slika 8.2: Poteka signala \sin in \cos pri simulacijah z realnim magnetnim poljem brez vplivov ekscentričnosti

Signala \sin in \cos nimata popolne oblike kot pri simulacijah z linearnim poljem. Vsebujeta tudi višje harmonike. Ta nepopolnost analognih signalov se izrazi tudi v napaki (Slika 8.3). Napaka je bolj izrazita kot pri linearnem modelu polja. V napaki se pojavljajo tudi skoki (npr pri 105°), ki so posledica nepopolnega numerično izračunanega modela magnetnega polja. Opravimo fft napake (Slika 8.4). Izrazit je četrtni harmonik, kar je pričakovano po podatkovnih listih [?].



Slika 8.3: Napaka pri simulacijah z realnim magnetnim poljem brez vplivov ekscentričnosti

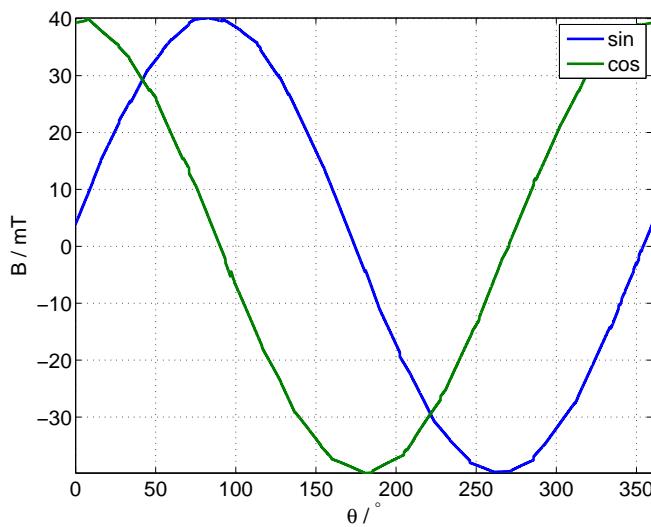


Slika 8.4: Amplitude harmonikov napake simulacijah z realnim magnetnim poljem brez ekscentričnosti

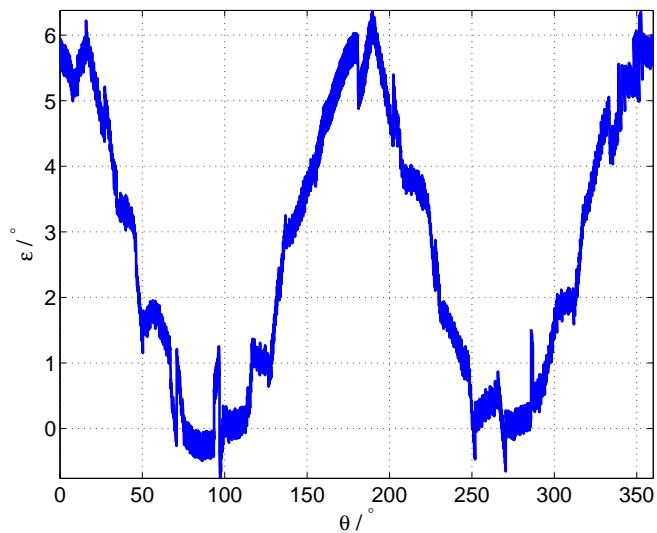
8.2 Simulacija statične ekscentričnosti v smeri x-osi

Oglejmo si rezultate simulacij statične ekscentričnosti v smeri x z realnim poljem. Po pričakovanjih se bo spremenila amplituda \sin in \cos signala ter zmanjšal njun

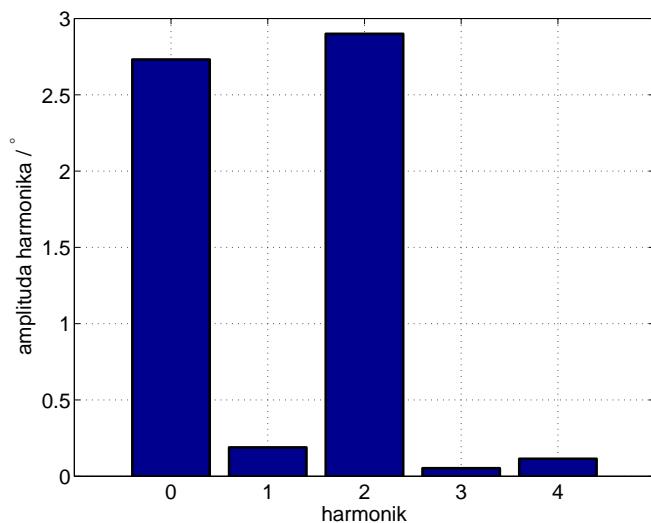
fazni zamik (izraza (5.4) in 5.5). Na sliki 8.5 na opazimo velike razlike. Na sliki 8.6 vidimo napako kakršno obliko smo pričakovali. Napaka je za cca 30° zamaknjena proti napaki s slike 7.4. Amplituda drugega harmonika izgleda nekoliko nižja, kar bo bolje pokazal fft napake, ki je prikazan na sliki 8.7. Enosmerna komponenta je po velikosti enaka, amplituda drugega harmonika je nekoliko manjša, kot pri simulacijah z linearnim magnetnim poljem.



Slika 8.5: Signala \sin in \cos pri simulacijah z realnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x



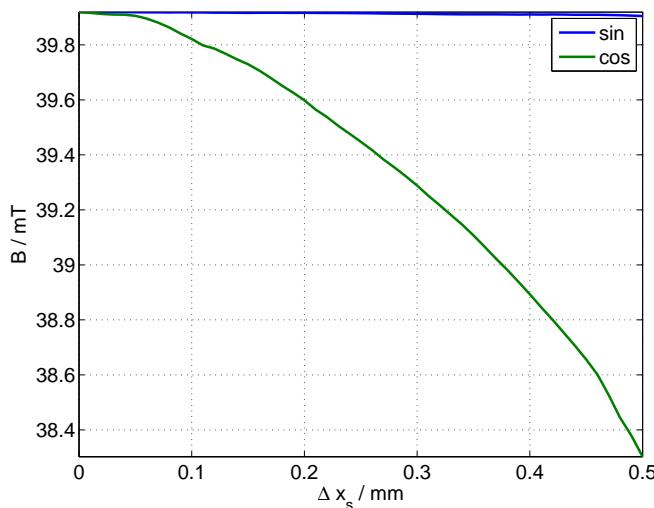
Slika 8.6: Napaka ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 8.7: Amplitude harmonikov napake ε razvite s fft pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri x

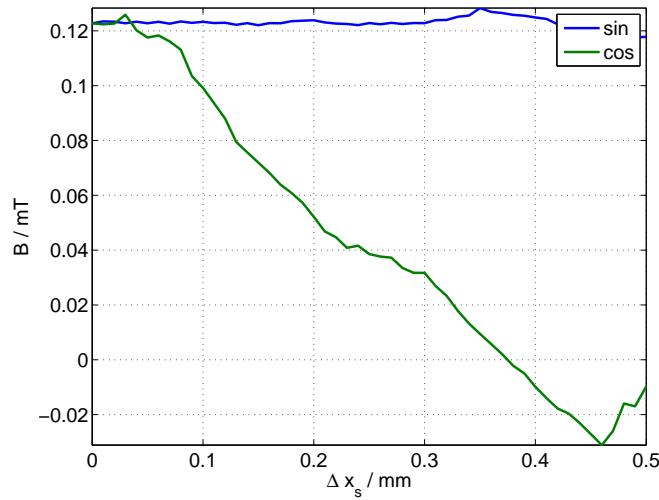
8.2.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δx_s

Sedaj poglejmo kako se spremenjata analogna signala \sin in \cos ob sprememjanju ekscentričnosti. Na sliki 8.8 je prikazana sprememba amplitude prvega harmonika, na sliki 8.9 enosmerni komponenti in na sliki 8.10 fazni zamik signalov glede na njuno idealno poravnavo. Pri simulacijah z linearnim poljem sta amplitudi prvega harmonika naraščali. Hallovi sondi sta na radij 2,4 mm postavljeni z razlogom, imeti maksimalno amplitudo signala. Z vsakim premikom se amplituda lahko le zmanjša, pri čemer se amplituda \cos manjša hitreje. To lahko razumemo, saj Hallova sonda za zajem \cos signala zajame večji radij kot sonda za signal \sin . Sonda ne zajame več najvišje vrednsoti magnetnega polja zato se mu amplituda tudi zmanjša. Zanimivo je tudi, da imati v idealni legi ob signala \sin in \cos enako enosmerno komponento. Z višanjem ekscentričnosti se enosmerna komponenta \cos manjša, enosmerna komponenta \sin ostaja enaka. Fazni zamik signala \cos je dokaj konstanten, medtem ko fazni zamik \sin linearno narašča kot je bilo simulirano pri linearinem polju.

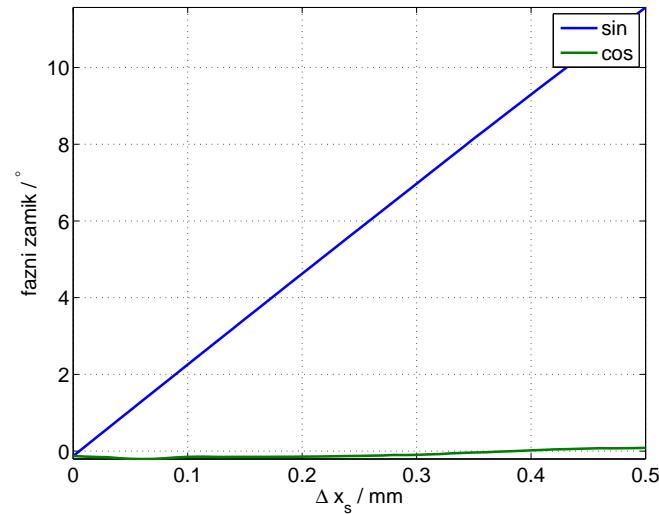


Slika 8.8: Amplituda osnovnega harmonika signala \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x

Poteke sedaj aproksimirajmo s kubičnimi polinomi. Enačbe potrdijo kon-



Slika 8.9: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 8.10: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri x

stantnost amplitude prvega harmonika in enosmerne komponente signala \sin , ter linearno naraščanje faznega zamika kot pri enačbah (7.2).

$$A_{sin} = +4, 18 \cdot 10^{-2} \Delta x_s^3 - 6, 17 \cdot 10^{-2} \Delta x_s^2 - 3, 60 \cdot 10^{-3} \Delta x_s + 3, 99 \cdot 10 \quad (8.1)$$

$$Off_{sin} = -5, 45 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 + 3, 43 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^2 - 5, 33 \cdot 10^{-2} \Delta x_s + 1, 25 \cdot 10 \quad (8.2)$$

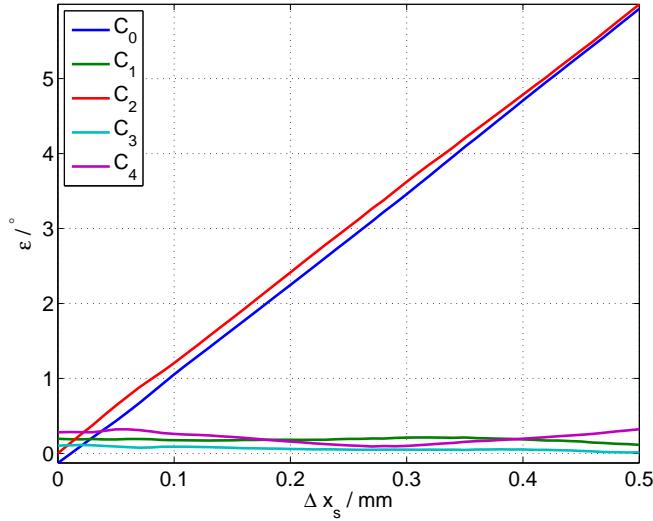
$$\delta_{sin} = -2, 29 \Delta x_s^3 + 3, 65 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^2 + 2, 38 \cdot 10 \Delta x_s - 1, 25 \cdot 10^{-1} \quad (8.3)$$

$$A_{cos} = -2, 39 \Delta x_s^3 - 3, 28 \Delta x_s^2 - 9, 66 \cdot 10^{-1} \Delta x_s + 3, 99 \cdot 10 \quad (8.4)$$

$$Off_{cos} = +8, 68 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^3 - 4, 23 \cdot 10^{-1} \Delta x_s^2 - 3, 16 \cdot 10^{-1} \Delta x_s + 1, 31 \cdot 10 \quad (8.5)$$

$$\delta_{cos} = -2, 71 \Delta x_s^3 + 3, 54 \Delta x_s^2 - 5, 97 \cdot 10^{-1} \Delta x_s - 1, 46 \cdot 10^{-1} \quad (8.6)$$

Na sliki 8.11 vidimo odvisnost amplitud posameznega harmonika od spremenjanja statične ekscentričnosti v smeri x.



Slika 8.11: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od statične ekscentričnosti v smeri x

Poteke s slike 8.11 aproksimiramo s kubičnimi porecaomi in dobimo naslednje poteke:

$$C_0 = -1,30\Delta x_s^3 + 1,66\Delta x_s^2 + 1,16 \cdot 10\Delta x_s - 1,37 \cdot 10^{-1} \quad (8.7)$$

$$C_1 = -5,99\Delta x_s^3 + 3,85\Delta x_s^2 - 6,20 \cdot 10^{-1}\Delta x_s + 2,05 \cdot 10^{-1} \quad (8.8)$$

$$C_2 = -3,28 \cdot 10^{-1}\Delta x_s^3 - 5,20 \cdot 10^{-2}\Delta x_s^2 + 1,20 \cdot 10\Delta x_s + 1,66 \cdot 10^{-2} \quad (8.9)$$

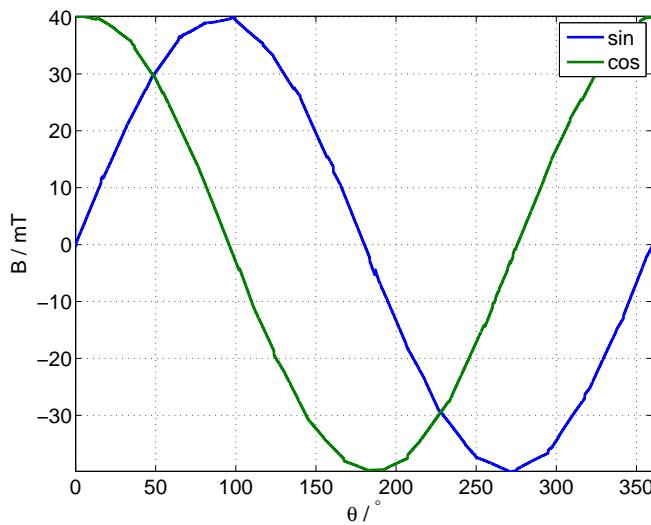
$$C_3 = -1,84\Delta x_s^3 + 1,50\Delta x_s^2 - 4,91 \cdot 10^{-1}\Delta x_s + 1,16 \cdot 10^{-1} \quad (8.10)$$

$$C_4 = 8,53\Delta x_s^3 - 3,17\Delta x_s^2 - 4,72 \cdot 10^{-1}\Delta x_s + 3,20 \cdot 10^{-1} \quad (8.11)$$

Enosmerna komponenta narašča enako kot pri simulacijah z linearnim poljem, kar je posledica faznega zamika \sin . Prvi tretji in četrtni harmonik so konstantni, drugi harmonik narašča nekoliko počasneje, kot je naaščal pri simulacijah z linearnim poljem.

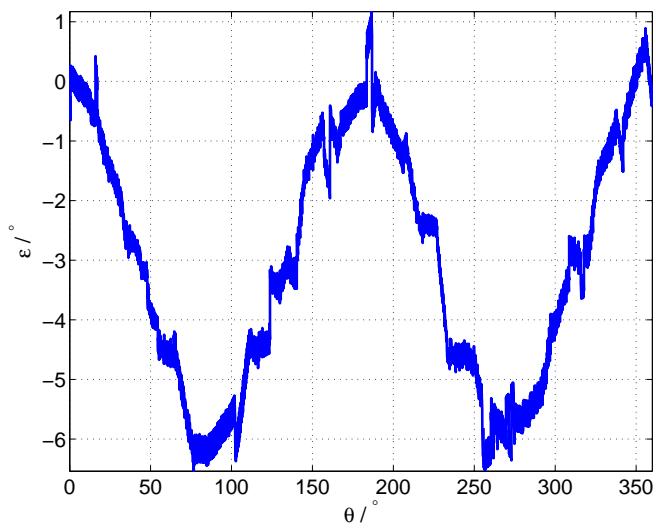
8.3 Simulacija statične ekscentričnosti v smeri y-osi

Oglejmo si rezultate simulacij statične ekscentričnosti v smeri y. Pričakujem podobne rezultate kot pri statični ekscentričnosti v smeri x, le da bo tu hitreje padala amplituda \sin signala in spreminja se bo fazni zamik \cos . Pri izmiku za 10% neizgleda, da bi se signal kaj spremenila vendar predvidevam, da bo fft signalov nakazal na padanje. Na sliki 8.13 vidimo obliko napake, kot smo jo pričakovali.

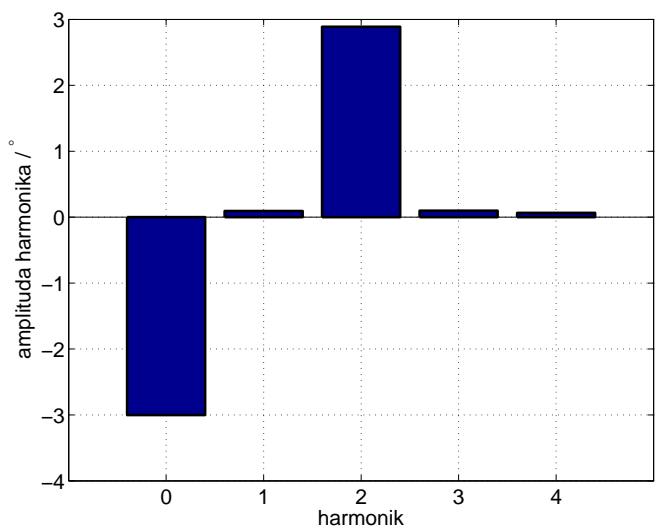


Slika 8.12: Signalata \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y

fft pokaže pričakovane poteke, amplitude so le nekoliko manjše.



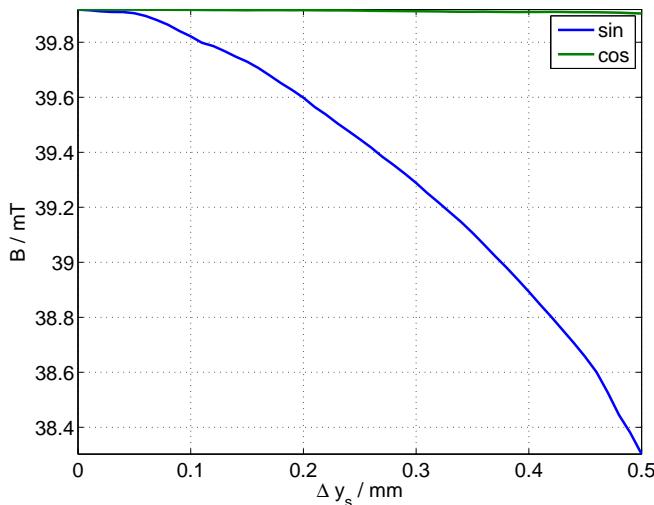
Slika 8.13: Napaka ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y



Slika 8.14: Amplitude harmonikov napake ε razvite v Fourierovo vrsto pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm statične ekscentričnosti v smeri y

8.3.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δy_s

Oglejmo si sedaj poteke amplitude, enosmerne komponente in faznega zamika pri statični ekscentričnosti v smeri y. Poteki so podobni kot pri ekscentričnosti v smeri x le kar je veljalo prej za \sin bo sedaj za \cos in obratno. Na sliki 8.15 vidimo sedaj pričakovano padanje amplituda prvega harmonika \sin . Kot je pri ekscentričnosti v smeri x padala enosmerna komponenta \cos , sedaj pada enosmerna komponenta \sin . Fazni zamik \cos je enak kot je bil pri simulacijah z linearnim poljem. Poteke sedaj opišimo še s kubičnimi polinomi.



Slika 8.15: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y

Poteke zapišimo še s kubičnimi polinomi.

$$A_{\sin} = -2,39\Delta y_s^3 - 3,28\Delta y_s^2 - 9,66 \cdot 10^{-1}\Delta y_s + 3,99 \cdot 10 \quad (8.12)$$

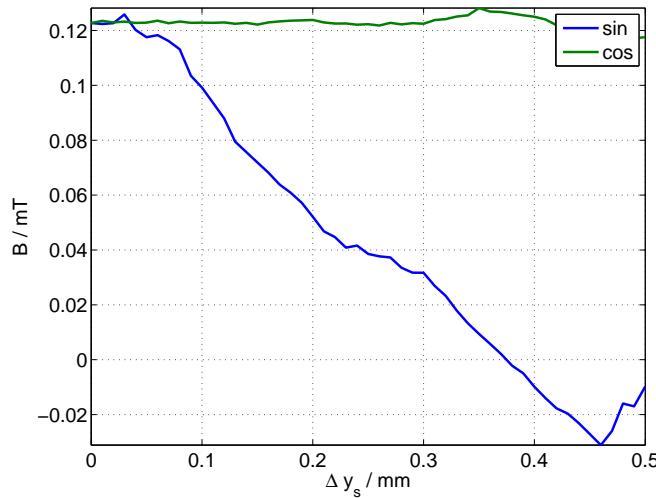
$$Off_{\sin} = +8,68 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^3 - 4,23 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^2 - 3,16 \cdot 10^{-1}\Delta y_s + 1,31 \cdot 10 \quad (8.13)$$

$$\delta_{\sin} = -2,71\Delta y_s^3 + 3,54\Delta y_s^2 - 5,97 \cdot 10^{-1}\Delta y_s - 1,46 \cdot 10^{-1} \quad (8.14)$$

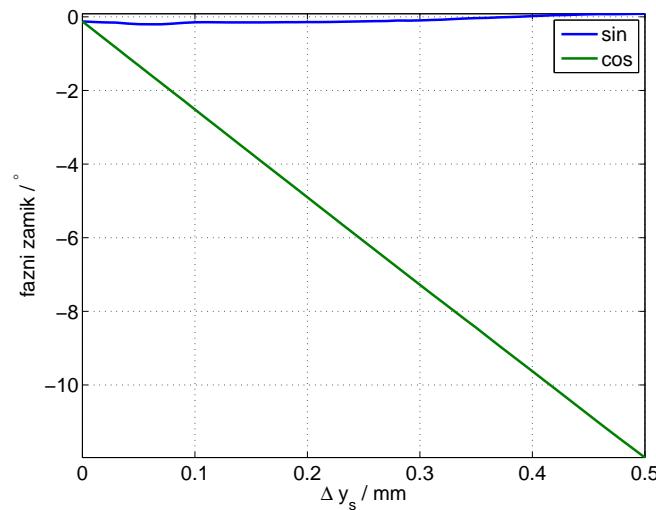
$$A_{\cos} = +3,76 \cdot 10^{-2}\Delta y_s^3 - 5,99 \cdot 10^{-2}\Delta y_s^2 - 3,87 \cdot 10^{-3}\Delta y_s + 3,99 \cdot 10 \quad (8.15)$$

$$Off_{\cos} = -5,45 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^3 + 3,42 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^2 - 5,30 \cdot 10^{-2}\Delta y_s + 1,24 \cdot 10 \quad (8.16)$$

$$\delta_{\cos} = +2,29 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^3 + 4,73 \cdot 10^{-1}\Delta y_s^2 - 2,40 \cdot 10\Delta y_s - 1,24 \cdot 10^{-1} \quad (8.17)$$



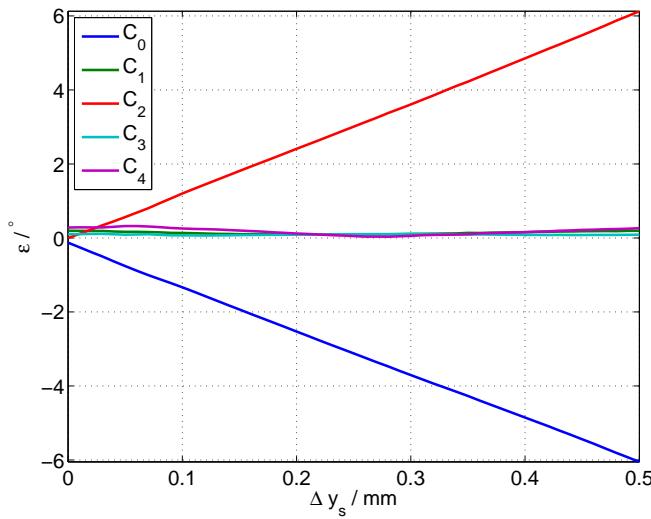
Slika 8.16: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y



Slika 8.17: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem statične ekscentričnosti v smeri y

Enačbe prikazujejo podobne poteke kot sem jih pridobil pri simulacijah z realnim poljem, pri statični ekscentričnosti v smeri x. Poteki, ki so veljali za \sin tu veljajo za \cos in obratno. Razlikuje se le pri predzanku faznega zamika

φ_{cos} . Poglejmo si tudi poteke posamenega harmonika napake. Po pričakovanju je enosmerna komponenta negativana, drugi harmonik narašča počasneje kot je pri simulacijah z linearnim poljem kar smo pričakovali. Poteke aproksimiramo s kubičnimi polinomi.



Slika 8.18: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od statične ekscentričnosti v smeri y

Potek enosmerne komponente ob majhnih odmikih linearno narašča, enako kot pri pri ekscentričnosti v smeri x, le z negativnim predznakom. Drugi harmonik narašča z večanjem ekscentričnosti prav tako, kot narašča amplituda drugega harmonika ob večanju ekscentričnosti v smeri x.

$$C_0 = -2,56\Delta y_s^3 + 2,36\Delta y_s^2 - 1,24 \cdot 10\Delta y_s - 1,33 \cdot 10^{-1} \quad (8.18)$$

$$C_1 = -2,46\Delta y_s^3 + 3,57\Delta y_s^2 - 1,19\Delta y_s + 2,14 \cdot 10^{-1} \quad (8.19)$$

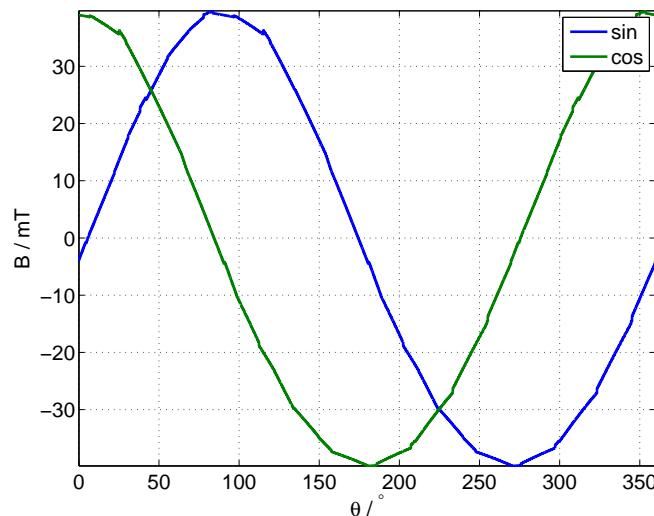
$$C_2 = 2,92\Delta y_s^3 - 1,53\Delta y_s^2 + 1,23 \cdot 10\Delta y_s - 2,78 \cdot 10^{-2} \quad (8.20)$$

$$C_3 = -2,93\Delta y_s^3 + 2,15\Delta y_s^2 - 4,19 \cdot 10^{-1}\Delta y_s + 1,07 \cdot 10^{-1} \quad (8.21)$$

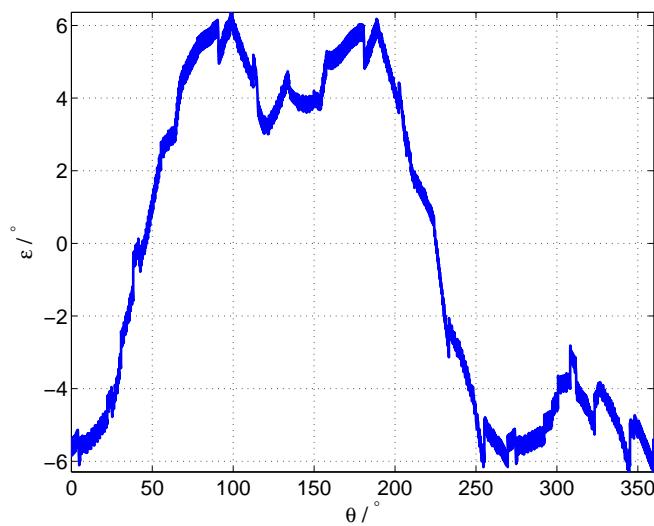
$$C_4 = 8,63\Delta y_s^3 - 2,82\Delta y_s^2 - 7,73 \cdot 10^{-1}\Delta y_s + 3,33 \cdot 10^{-1} \quad (8.22)$$

8.4 Dinamična ekscentričnost v smeri x

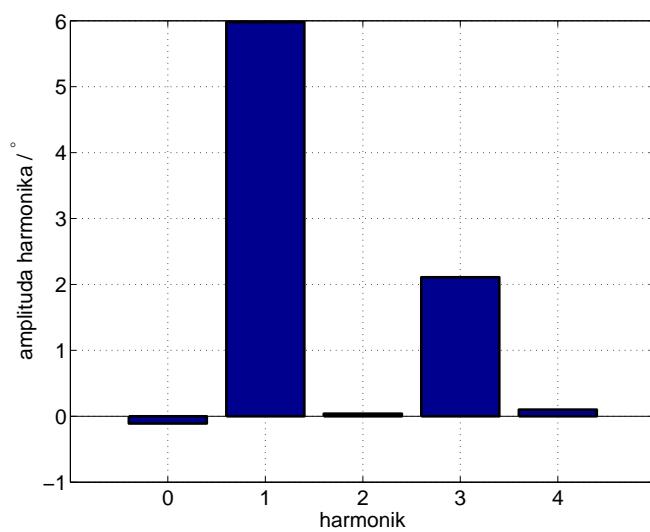
Oglejmo si sedaj rezultate simulacij dinamične ekscentričnosti. V signalih \sin in \cos pričakujemo enosmerno komponento (Slika 8.19). Na sliki ni opazna, a je zato posledica enosmerne komponente v \sin in \cos vidna v napaki (Slika 8.20). Napaka se izrazi v obliki prvega harmonika, ki je posledica enosmerne komponente v \sin oz. \cos . V napaki je viden tudi tretji harmonik. Poglejmo si še fft napake slike 8.20, prikazanega na sliki 8.28. Po pričakovanju izstopa prvi harmonik, ki je nekoliko manjši kot je bil pri enaki ekscentričnosti pri linearinem polju. Presenetljivo izstopa tudi tretji harmonik. Pokaže se tudi majhna enosmerna komponenta.



Slika 8.19: Signala \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri x



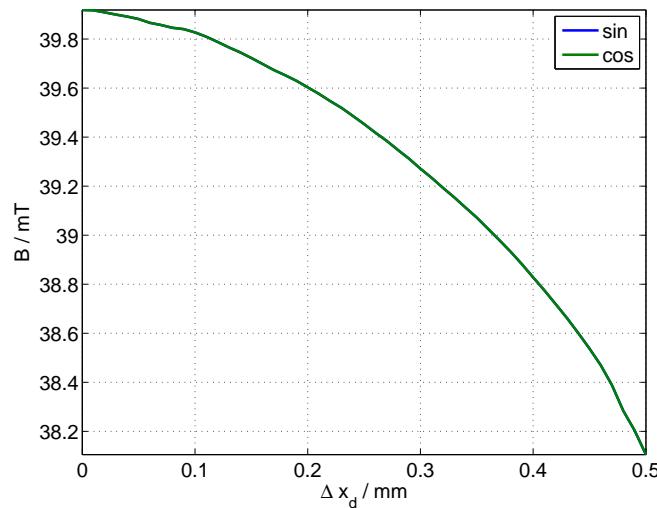
Slika 8.20: Napaka ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri y



Slika 8.21: Amplitude harmonikov napake ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri x

8.4.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δx_d

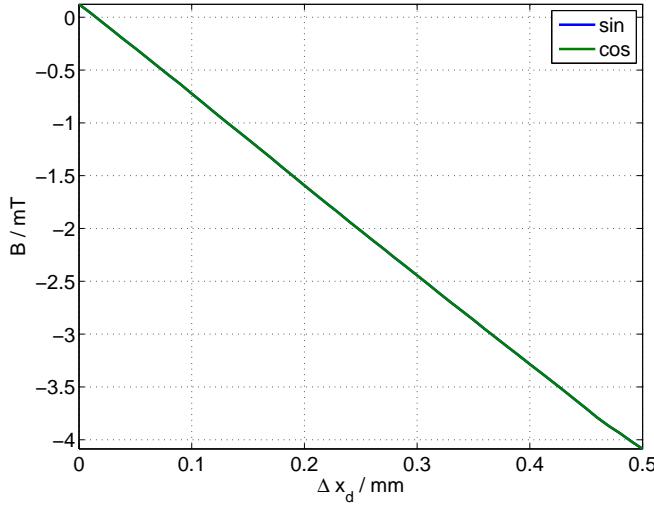
Oglejmo si, kako se spremenjata signala \sin in \cos . Po pričakovanjih se bo najbolj izrazito spremenjala enosmerna komponenta. Sklepamo lahko tudi, da se bo zmanjšala amplituda prvega harmonika.



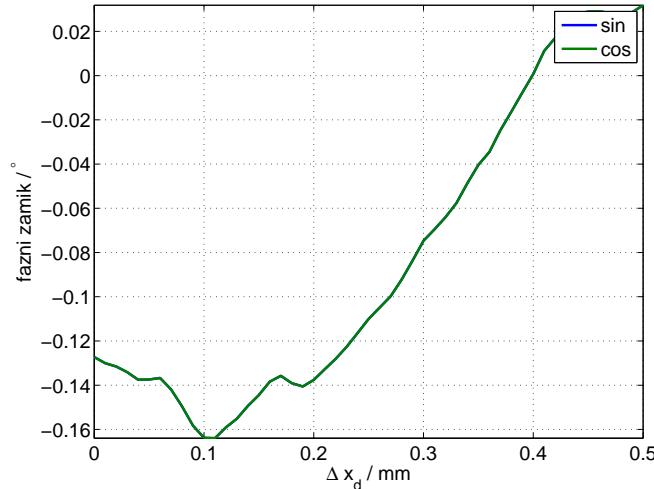
Slika 8.22: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x

Pri potekih vidimo, da se amplituda prvega harmonika pri obeh signalih enako zmanjša. Zmanjuje se nekoliko hitreje kot se je amplituda nižala pri statični ekscentričnosti. Enosmerna komponenta linearno po pričakovanju. Zanimivo je tudi to da se spreminja fazni zamik obeh signalov enako, kar nam povzroči enosmerno komponento v napaki. Majhno, ampak je prav da to omenim, saj ni bila pričakovana. To je posledica zaradi nepopolnega magnetnega polja magneta.

Poteke zapišimo še s kubičnimi polinomi. Zanimivo je predvsem to, da se ova signala tekom večanja ekscentričnost obnašata enako kar pokažejo tudi aproksi-



Slika 8.23: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x



Slika 8.24: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x

mirane enačbe.

$$A_{\sin} = -6,54\Delta x_d^3 - 1,78\Delta x_d^2 - 1,04\Delta x_d + 3,99 \cdot 10^{-1} \quad (8.23)$$

$$Off_{\sin} = 2,20\Delta x_d^3 - 1,11\Delta x_d^2 - 8,45\Delta x_d + 1,28 \cdot 10^{-1} \quad (8.24)$$

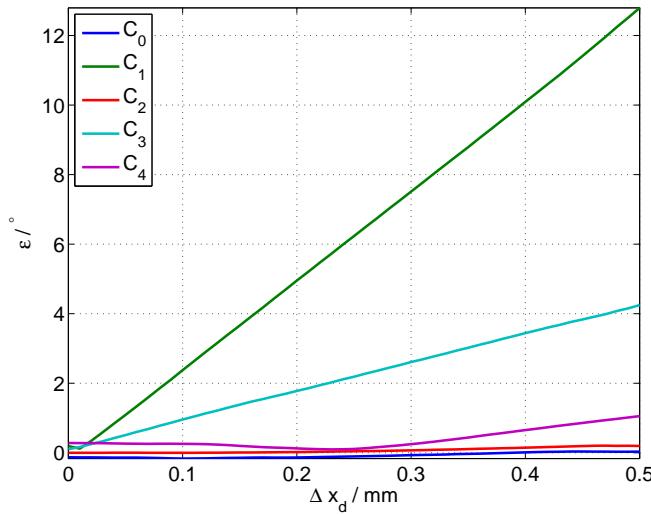
$$\delta_{\sin} = -4,82\Delta x_d^3 + 4,73\Delta x_d^2 - 8,49 \cdot 10^{-1}\Delta x_d - 1,14 \cdot 10^{-1} \quad (8.25)$$

$$A_{\cos} = -6,54\Delta x_d^3 - 1,78\Delta x_d^2 - 1,04\Delta x_d + 3,99 \cdot 10^{-1} \quad (8.26)$$

$$Off_{\cos} = 2,20\Delta x_d^3 - 1,11\Delta x_d^2 - 8,45\Delta x_d + 1,28 \cdot 10^{-1} \quad (8.27)$$

$$\delta_{\cos} = -4,82\Delta x_d^3 + 4,73\Delta x_d^2 - 8,49 \cdot 10^{-1}\Delta x_d - 1,14 \cdot 10^{-1} \quad (8.28)$$

Na sliki 8.25 vidimo odvisnost amplitud napake od spremenjanja ekscentričnosti. Napaka, se po pričakovanjih najbolj izrazi s prvim harmonikom. Vidimo tudi linearno naraščanje tretjega harmonika.



Slika 8.25: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od dinamične ekscentričnosti v smeri x

Poteke harmonikov s slike 8.25 aproksimiramo s polinomi. V enačbah se vidi spremenjanje enosmerne komponente, ki je posledica faznega zamikanja \sin in \cos . Prvi harmonik narašča nekoliko počasneje, za izpostaviti je še tretji harmonik, ki narašča linearno.

$$C_0 = -5,61\Delta x_d^3 + 5,24\Delta x_d^2 - 9,00 \cdot 10^{-1}\Delta x_d - 1,14 \cdot 10^{-1} \quad (8.29)$$

$$C_1 = -2,27\Delta x_d^3 + 3,60\Delta x_d^2 + 2,44 \cdot 10\Delta x_d - 8,53 \cdot 10^{-2} \quad (8.30)$$

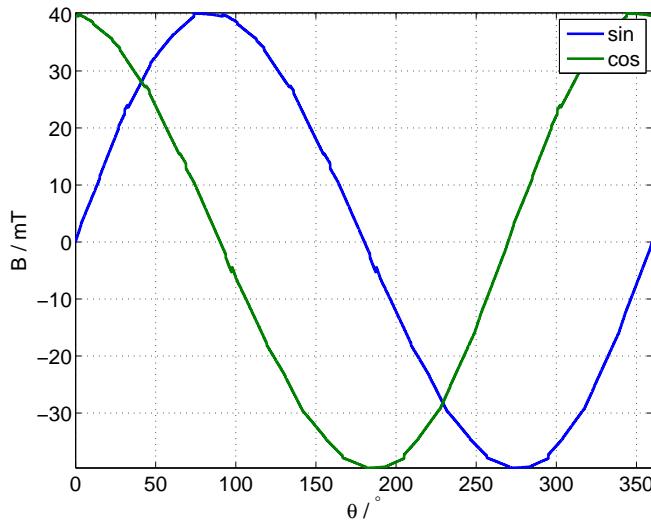
$$C_2 = -1,71\Delta x_d^3 + 2,37\Delta x_d^2 - 3,36 \cdot 10^{-1}\Delta x_d + 9,84 \cdot 10^{-3} \quad (8.31)$$

$$C_3 = 1,07\Delta x_d^3 - 1,37\Delta x_d^2 + 8,73\Delta x_d + 8,63 \cdot 10^{-2} \quad (8.32)$$

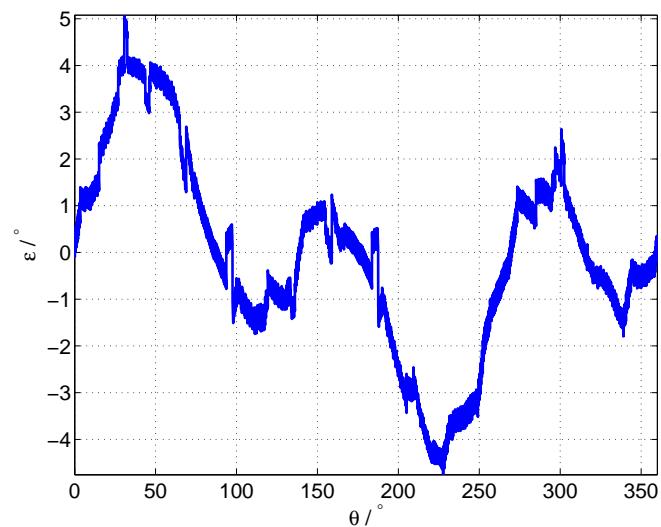
$$C_4 = 6,38\Delta x_d^3 + 4,03\Delta x_d^2 - 2,02\Delta x_d + 3,51 \cdot 10^{-1} \quad (8.33)$$

8.5 Dinamična ekscentričnost v smeri y

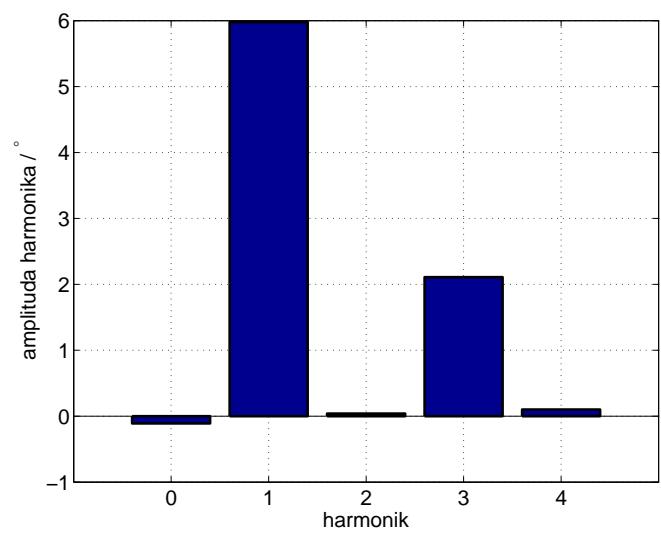
V simulacijah z linearnim poljem napaka ni bila odvisna od dinamične ekscentričnosti v smeri y. Tu sem jo kljub temu pomeril in opazil da obstaja. Pričakoval bi, da se bo napaka na izrazala podobno kot se izraža napaka pri dinamični ekscentričnosti. Na sliki 8.26 vidimo *sin* in *cos*, iz katerih se na prvi pogled neda veliko razbrati. Ko pogledamo napako na sliki 8.27. Opazimo izražena prvi in tretji harmonik, kar potrdi tezo, o podobnosti napake z drugo ekscentričnostjo. Ko napravimo fft napake, opazimo tudi majhno enosmerno komponento, a prevladujeta prvi in tretji harmonik.



Slika 8.26: Signal *sin* in *cos* pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri y



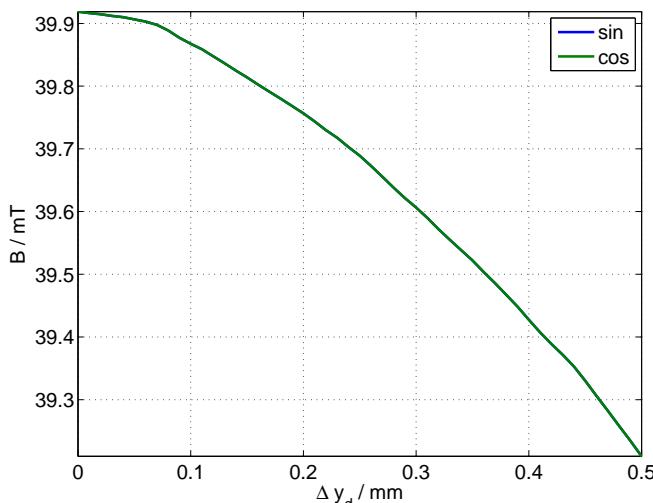
Slika 8.27: Napaka ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri y



Slika 8.28: Amplitude harmonikov napake ε pri simulacijah z reaearnim poljem pri 0,24 mm dinamične ekscentričnosti v smeri x

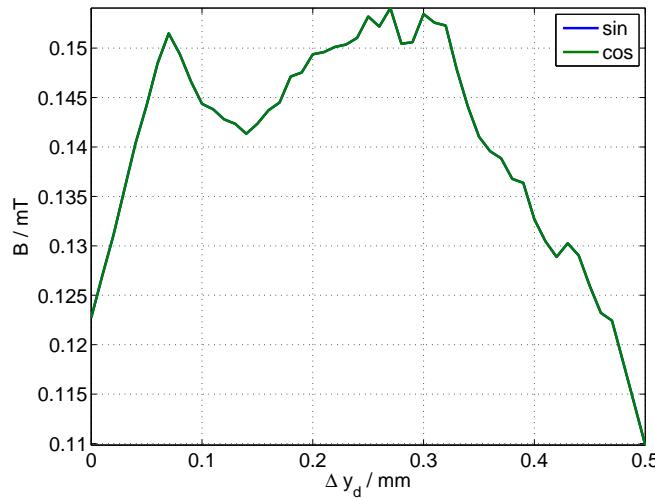
8.5.1 Sprememba \sin , \cos ter napake od Δy_d

Oglejmo si še poteke \sin in \cos v odvisnosti od dinamične ekscentričnosti v smeri y. Na sliki 8.29 vidimo enako zmanjševanje obeh amplitud prvih harmonikov. Zmanjševanje amplitude je počasnejše kot, pri dinamične ekscentričnosti v smeri x. Enosmerna komponenta se spreminja pri obeh signalih vendar zanemarljivo glede na amplitudo osnovnega harmonika. Ponovno je opazen fazni zamik obeh signalov za enak kot, kar povzroči enosmerno komponento v napaki.

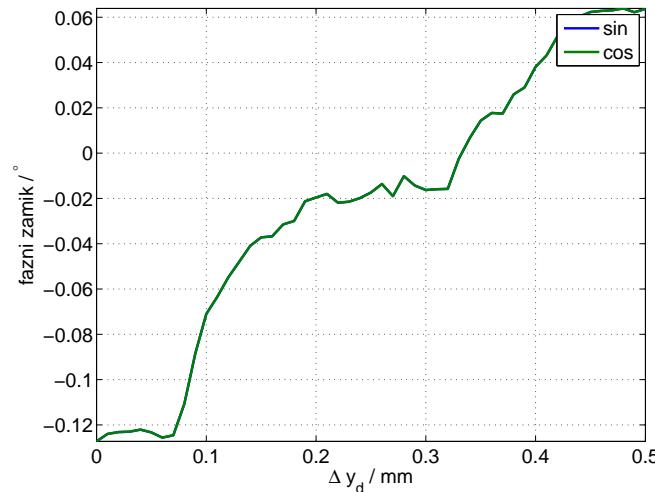


Slika 8.29: Amplituda osnovnega harmonika signalov \sin in \cos pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x

Poteke zapišimo še s kubičnimi polinomi. Po enačbah vidimo enako obnašanje \sin kot \cos . Izpostavim lahko le linearno naraščanje faznega zamika obeh signalov



Slika 8.30: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x



Slika 8.31: Amplituda osnovnega harmonika signalov *sin* in *cos* pri simulacijah z reaearnim poljem dinamične ekscentričnosti v smeri x

kar povzroči naraščanje enosmerne komponente napake.

$$A_{\sin} = +1,15\Delta y_d^3 - 2,72\Delta y_d^2 - 3,47 \cdot 10^{-1}\Delta y_d + 3,99 \cdot 10 \quad (8.34)$$

$$Off_{\sin} = -2,44 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^3 - 2,92 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^2 + 1,69 \cdot 10^{-1}\Delta y_d + 1,31 \cdot 10 \quad (8.35)$$

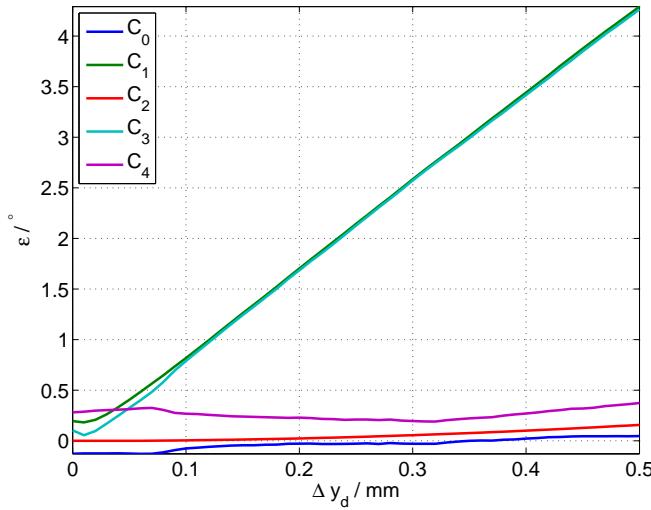
$$\delta_{\sin} = +2,39\Delta y_d^3 - 2,10\Delta y_d^2 + 9,01 \cdot 10^{-1}\Delta y_d - 1,47 \cdot 10^{-1} \quad (8.36)$$

$$A_{\cos} = +1,15\Delta y_d^3 - 2,72\Delta y_d^2 - 3,47 \cdot 10^{-1}\Delta y_d + 3,99 \cdot 10 \quad (8.37)$$

$$Off_{\cos} = -2,44 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^3 - 2,92 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^2 + 1,69 \cdot 10^{-1}\Delta y_d + 1,31 \cdot 10 \quad (8.38)$$

$$\delta_{\cos} = +2,39\Delta y_d^3 - 2,10\Delta y_d^2 + 9,01 \cdot 10^{-1}\Delta y_d - 1,47 \cdot 10^{-1} \quad (8.39)$$

Na sliki 8.32 vidimo odvisnost amplitud napake od spremenjanja ekscentričnosti. Napaka, se po pričakovanjih najbolj izrazi s prvim in tretjim harmonikom. V signalih *sin* in *cos* nisem opazil nobenega posebnega razloga. Harmonika sta posledica višjih harmonikov natančneje drugega katerega v tem delu ne raziskujem.



Slika 8.32: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od dinamične ekscentričnosti v smeri x

$$C_0 = 2,50\Delta y_d^3 - 2,14\Delta y_d^2 + 8,63 \cdot 10^{-1}\Delta y_d - 1,47 \cdot 10^{-1} \quad (8.40)$$

$$C_1 = -9,46\Delta y_d^3 + 7,85\Delta y_d^2 + 6,81\Delta y_d + 8,35 \cdot 10^{-2} \quad (8.41)$$

$$C_2 = -1,48 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^3 + 7,62 \cdot 10^{-1}\Delta y_d^2 - 3,01 \cdot 10^{-2}\Delta y_d + 4,54 \cdot 10^{-4} \quad (8.42)$$

$$C_3 = -6,17\Delta y_d^3 + 4,40\Delta y_d^2 + 7,91\Delta y_d - 3,84 \cdot 10^{-2} \quad (8.43)$$

$$C_4 = 5,60\Delta y_d^3 - 1,89\Delta y_d^2 - 2,84 \cdot 10^{-1}\Delta y_d + 3,13 \cdot 10^{-1} \quad (8.44)$$

V tem poglavju smo spoznali realno polje, ki ga merijo Hall-ove sonde. Rezultati imajo manjšo napako kot pri simulacijah z aproksimiranim linearnim magnetnim poljem. Opazili smo manjše fazni zamik obeh signalov *sin* in *cos* pri

dinamični ekscentričnosti, kar bi bilo smiselno pri meritvah podrobno opazovati. Na koncu, pri dinamični ekscentričnosti v smeri y smo spoznali, da se v zajetem polju pojavijo tudi višji harmoniki, ki nam še dodatno ustvarijo napako.

9 Meritve

Simulacije so prikazale okvirne poteke analognih signalov ter napake ob posamezni ekscentričnosti. Na merilni napravi so bile opravljene meritve ekscentričnosti. V tem poglavju je opisana sama merilna naprava, zajem podatkov ter izvedba meritvev.

9.1 Oprema in postavitev merilnega mesta

Merilno mesto sestavlja krmilna plošča za regulacijo motorskega pogona in obdelavo signalov sestavljena v LRTME. Vsebuje elektromotorski pogon z inkrementalnim, referenčnim dajalnikom zasuka TONiC podjetja Renishaw in magnetnim aktuatorjem za RM44 podjetja RLS d.o.o. Magnetni aktuator je možno premikati le v eni prostorski osi (slika 9.1). Senzor RM44 je pritrjen na konstrukcijo 6 osnega mikrometrskega nastavljalnika pozicije HTIMS601. Celotno merilno mesto je prikazano na sliki ??.

./Slike/premikanjeMagneta.png ne obstaja

Slika 9.1: Dinamično ekscentričnost se lahko izmeri le v eni smeri

Postavitev testnega mestapostavitevmerilnegamesta.png

Za manevriranje s HTIMS601 je potrebno nastaviti 6 osi. Vsako os se nastavlja s enim od vijakov (9.2). S postavitvijo koordinatnega sistema, je vsak od vijakov definiral premik senzorja. S spremembo vrtenja vijakov translacijskih osi, se je lokacija senzorja pred magnetom spremnjala z enako spremembo. S spremembo vrtenja rotacijskih vijakov, se je zaradi ročice na katero je pritrjen senzor, senzor zaročiral in hkrati tudi premaknil iz dotedanje lege. S spremembo rotacije je potrebno popraviti tudi nastavitev vijakovm, ki senzor premikajo v translacijskih oseh. Na sliki 9.2 je prikazano kateri vijak je za nastavljanje posamezne prostorske osi. Vijaki poimenovani x-os, y-os in z-os so za nastavljanje translaciijo merjenca, rot x-osi, rot y-osi in rot z-osi so za nastavljanje rotacije premikajoče plošče na vrhu HTIMS601. Senzor se je posledično ob premiku vijakov rot x-osi, rot y-osi in rot z-osi, glede na magnet vrtel in premikal. S potenciometrom se nastavlja hitrost vrtenja motorja. Hitrost vrtenja je nastavljena na 60 RPM (slika 9.3). Hitrost ni popolnoma konstantna. Vzrok je v vztrajnosti pogona. Mitja Nemec je problem skušal čim bolje odpraviti, z dodajanjem primernih uteži na primerna mesta na vztrajniku.

Za senzor RM4 sem postavil koordinati sistem prikazan na sliki 9.4

9.2 Zajem podatkov

Mitja Nemec je pripravil tudi grafični uporabniški vmesnik za prikazovanje meritv (slika ??). Vmesnik lahko prikazuje potek refernečnega kota, merjenega kota senzorja RM44, analognih signalov sinus in kosinus senzorja RM44, napako med senzorjem in referenčnim dajalnikom, hitrost vrtenja ter tok prve faze motorskega pogona. Krmilna plošča zajema podatke s pogona s frekvenco 1kHz. Podatki so bili v obliki enega paketa poslani s krmilne plošče na 1 sekundo. Pri frekvenci vrtenja 1 Hz, grafišni vmesnik prikaže en obrat. Podatke se lahko izvozi v obliki .csv datoteke in nato poljubno obdela.

Na sliki ?? je prikazan sinusni signal prikazan kot da je zamaknjen za 180° . To je posledica pozitvne smeri vrtenja senzorja [?]. Senzorju se lahko nastavi v katero smer narašča izhod. To sem rešil tako, da sem obrnil podatke. Popraviti je bilo potrebno tudi potek referenčnega dajalnika.

9.3 Senzor v izhodiščni poziciji

Za meritve ekscentričnosti je bilo potrebno senzor, kot magnetni aktuator nastaviti v čim bolj idealno pozicijo. Signala sin in cos sta prikazana na sliki ??.

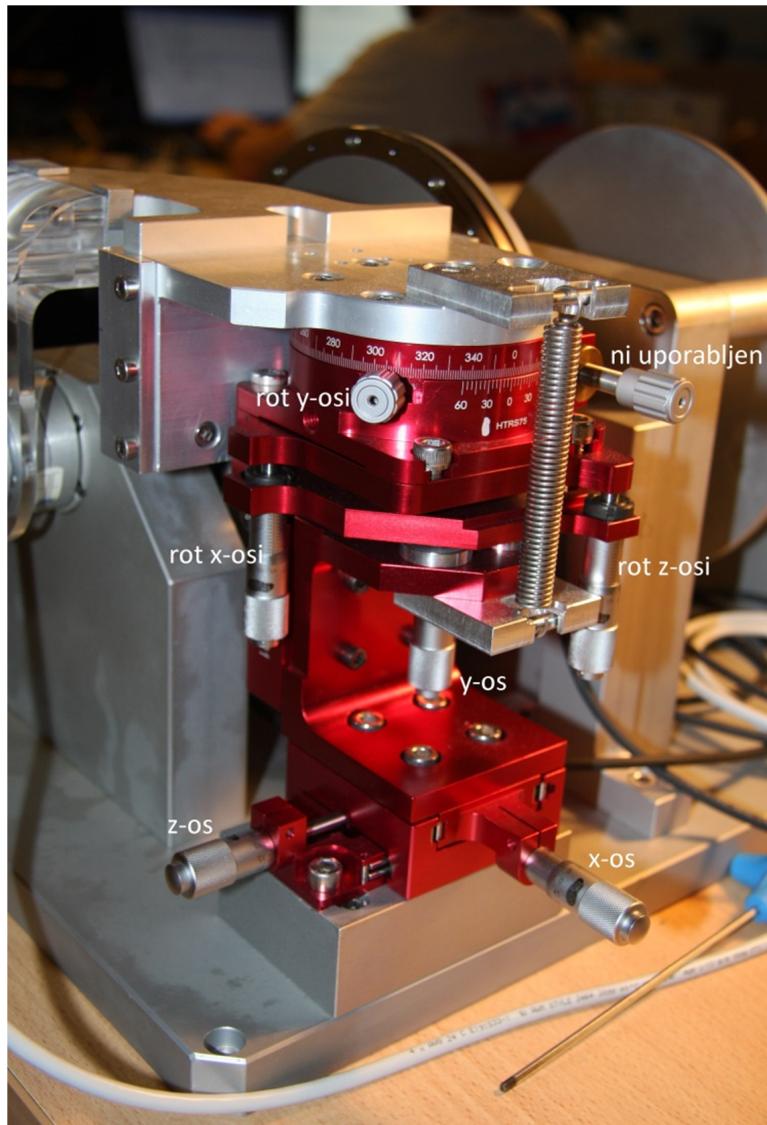
Napaka ε , ki je bila pomerjena je prikazana na sliki 9.6. Napaka je po pričakovanjih manjša kot je bila pomerjena pri simulacijah. Z razvojem v Fourierovo vrsto (Slika 9.7) se potrdi izstopanje četrtega harmonika, ki je bil izrazit tudi v simulacijah z realnim modelom polja. Napako razvijmo v Fourierovo vrsto in pridobimo amplitude posameznih harmonikov napake(Slika 9.7).

$$A_0 = 11,94\Delta x_s^2 - 2,48\Delta x_s + 0,34 \quad (9.1)$$

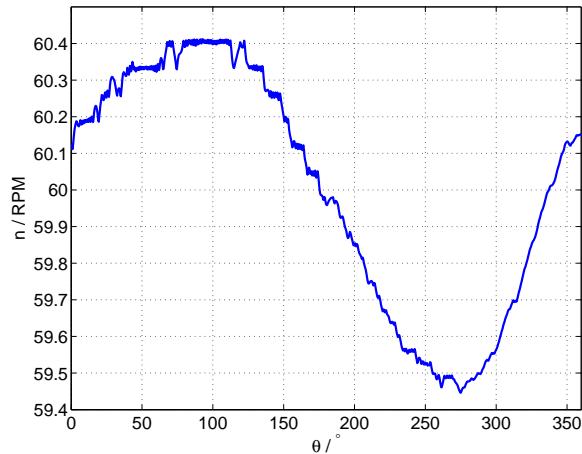
$$C_1 = \sqrt{A_1^2 + B_1^2} = 1,5810^{-13}\Delta x_s^2 - 6,5210^{-13}\Delta x_s + 9,4710^{-13} \quad (9.2)$$

$$C_2 = 16,88\Delta x_s^2 - 3,53\Delta x_s + 0,41 \quad (9.3)$$

$$C_3 = -2,4310^{-14}\Delta x_s^2 + 3,5210^{-13}\Delta x_s - 6,2910^{-13} \quad (9.4)$$



Slika 9.2: Naprava za nastavljanje statične ekscentričnosti



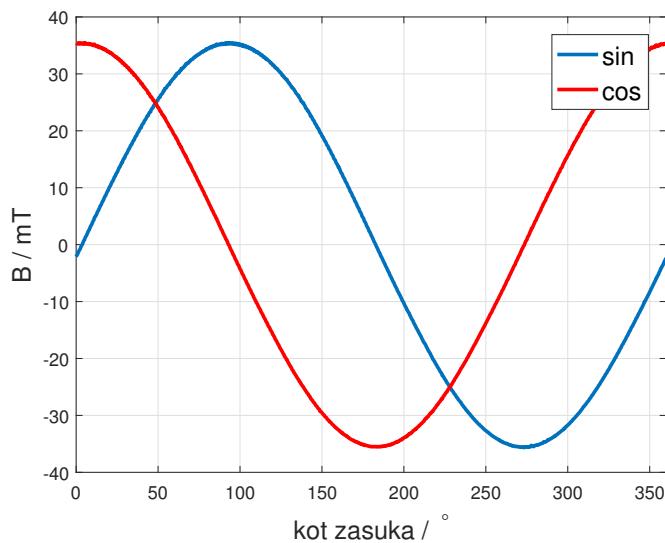
Slika 9.3: Potek hitrosti od zasuka

./Slike/koordinatnisistem.png ne obstaja

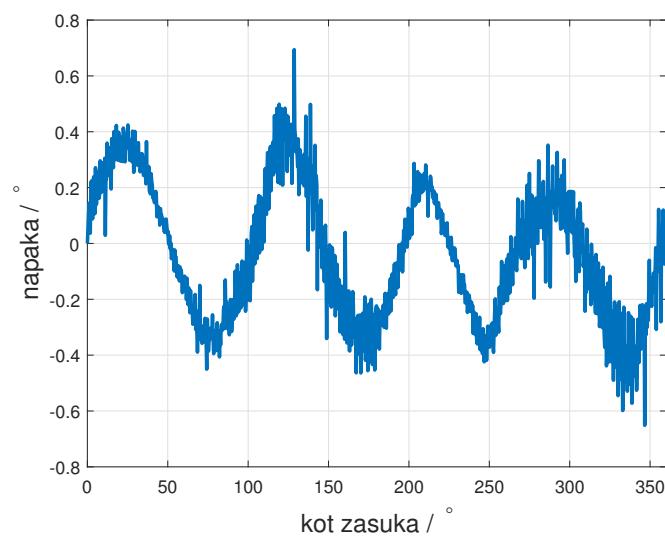
Slika 9.4: Postavitev koordinatnega sistema

./Slike/GUI.png ne obstaja

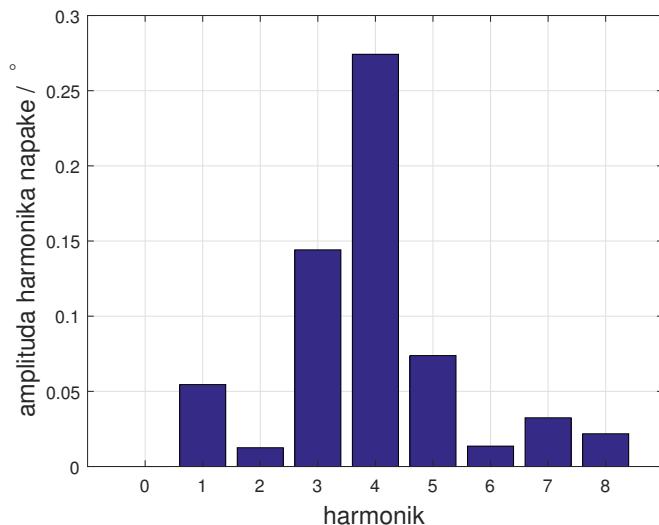
Slika 9.5: Grafični vmesnik s potiki signalov



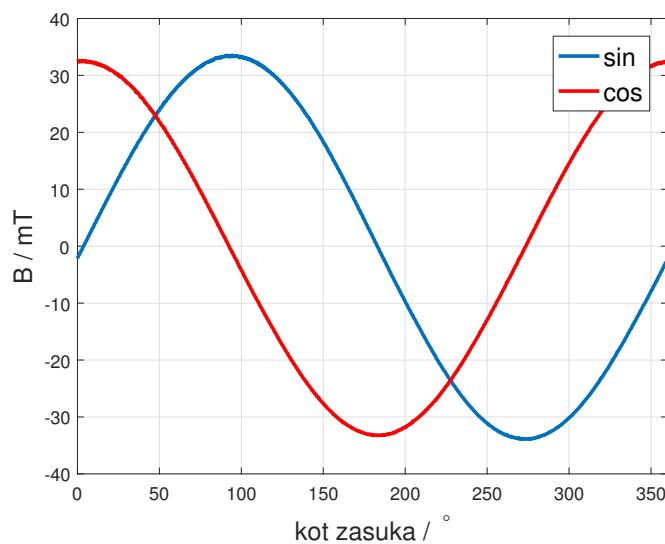
Slika 9.6: Signala \sin in \cos pomerjena v izhodiščni legi



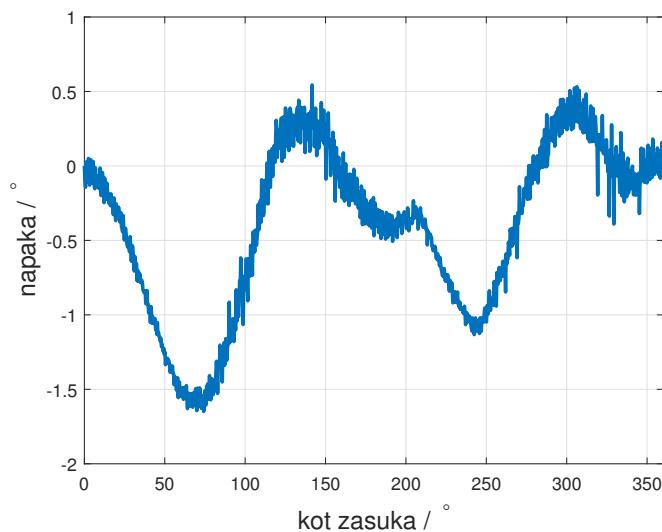
Slika 9.7: Napaka ε pomerjena v izhodiščni legi



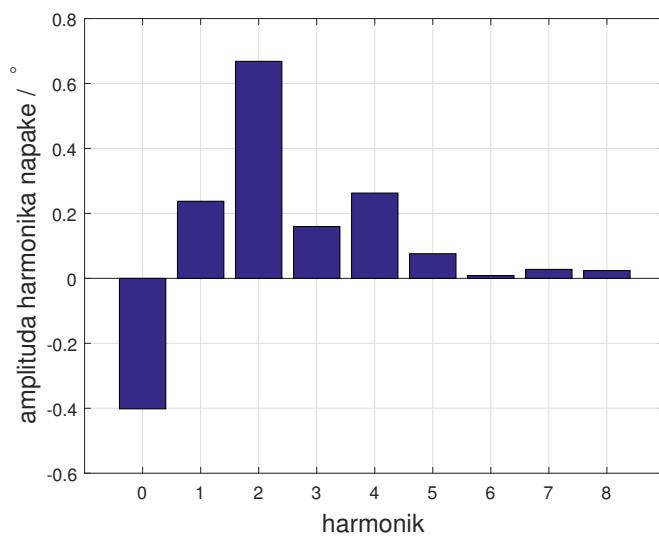
Slika 9.8: Amplitude harmonikov napake ε razvite v Fourierovo vrsto pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,2 mm statične ekscentričnosti v smeri x



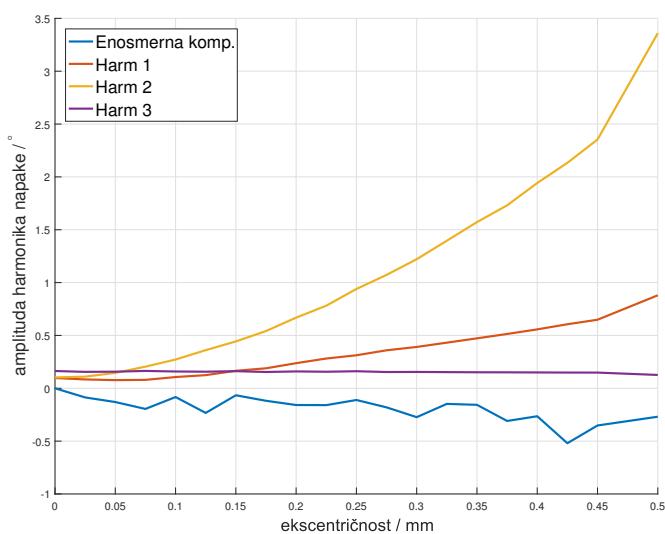
Slika 9.9: Signala \sin in \cos pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,2 mm statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 9.10: Napaka ε pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,2 mm statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 9.11: Amplitude harmonikov napake ε razvite v Fourierovo vrsto pri simulacijah z linearnim poljem pri 0,2 mm statične ekscentričnosti v smeri x



Slika 9.12: Potek amplitud posameznega harmonika napake ε od statične ekscentričnosti v smeri x