Simulink:

Simulationsmodell: UZ/ip\_cores/ninephase\_drive\_testing/uz\_drive\_model.slx

Parameter: /../uz\_pmsm\_model\_9ph\_init\_parameter.m

Falls beim ersten Kompilieren Fehler auftreten:

UZ/ip\_cores/uz\_inverter\_3ph/uz\_inverter\_3phgm.slx

/../ uz\_inverter\_3ph\_init\_parameter.m

Init ausführen, Modell kompilieren, danach wieder 9ph init ausführen und uz\_drive kompilieren.

Omega und Stromvorgaben können im gelben Bereich gemacht werden.

UZ:

Variablen für Expressions

* reset\_on: Integratoren zurücksetzen, standardmäßig auf 1, muss auf 0 gesetzt werden
* setp\_omega: Omega\_mech Vorgabe
* setp\_q: Q-Strom Vorgabe
* dut\_1: Dutycycle Phase a1

Je nachdem ob geregelt getestet wird oder nur Sprünge, oberen Teil bzw. unteren Teil nutzen.

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Javascope:

Voreinstellungen (Signale auf den Kanälen) für Logs lassen.

Plots können mit UZ/ip\_cores/ninephase\_drive\_testing/plots.m erstellt werden. Dazu dort in Zeile 6 den Pfad zum Logfile anpassen. Zuerst können die Limits aus Zeile 4 genutzt werden, um abzuschätzen, wo der Sprung/ Zeitpunkt von Interesse ist. Dann die Steptime setzen und Zeile 4 auskommentieren.

Es muss außerdem das Simulationsmodell uz\_drive\_model.slx gelaufen sein, damit für den Simulink Plot Daten vorhanden sind.

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Für die FFT entweder die Tabledata (für UZ Daten) oder out für Simulationsdaten nutzen. Standardmäßig ist bei beiden der Strom von Phase a1 ausgewählt.

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung