Victor Eberhardt Menegon

**DESENVOLVIMENTO E ANÁLISE DE DIFERENTES TIPOS DE CONTROLE PARA MSIP**

Trabalho de Conclusão de Curso submetido ao Departamento de Engenharia Elétrica e Eletrônica da Universidade Federal de Santa Catarina para a obtenção do título de Bacharel em Engenharia Elétrica

Orientador: Prof. Dr. Marcelo Lobo Heldwein

Coorientador: Eng. Ms. Claudio Eduardo Soares

Florianópolis

2018

Ficha de identificação da obra elaborada pelo autor

através do Programa de Geração Automática da Biblioteca Universitária da UFSC.

|  |
| --- |
|  |
| A ficha de identificação é elaborada pelo próprio autor  Maiores informações em:  <http://portal.bu.ufsc.br/servicos/ficha-de-identificacao-da-obra/> |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |

Victor Eberhardt Menegon

**DESENVOLVIMENTO E ANÁLISE DE DIFERENTES TIPOS DE CONTROLE PARA MSIP**

Esta Trabalho foi julgada adequada para obtenção do Título de Bacharel em Engenharia Elétrica/Eletrônica e aprovada em sua forma final pela Banca Examinadora

Local, x de junho de 2018.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. xxx, Dr.

Coordenador do Curso

**Banca Examinadora:**

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. º Marcelo Lobo Heldwein, Dr. º

Orientador

Universidade UFSC

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Eng.º Claudio Eduardo Soares, Ms. º

Corientador

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Prof. xxxx, Dr.

Universidade xxxxxx

Dedico este trabalho a Deus, minha família e minha namorada.

AGRADECIMENTOS

Primeiramente agradeço à Deus por sempre me ajudar e me capacitar. Agradeço aos meus pais por sempre batalharem para que eu tivesse a melhor educação e a minha namorada por todo o apoio e amor. Agradeço ao Professor Marcelo Lobo Heldwein por permitir a execução deste trabalho no meu estágio e me orientar da melhor maneira possível. Agradeço ao meu orientador de estágio Cláudio Eduardo Soares pela paciência e todos os ensinamentos transmitidos. Agradeço por fim ao meu chefe Alexandre Cabral e a Embraco por me darem a oportunidade de fazer um estágio de 1 ano e meio e ainda fazer este trabalho de conclusão de curso nas instalações da empresa.

Texto da Epígrafe. Citação relativa ao tema do trabalho. É opcional. A epígrafe pode também aparecer na abertura de cada seção ou capítulo.

(Autor da epígrafe, ano)

RESUMO

O texto do resumo deve ser digitado, em um único bloco, sem espaço de parágrafo. O resumo deve ser significativo, composto de uma sequência de frases concisas, afirmativas, e não de uma enumeração de tópicos. Não deve conter citações. Deve-se usar o verbo na voz ativa. Abaixo do resumo, deve-se informar as palavras-chave (palavras ou expressões significativas retiradas do texto) ou termos retirados de thesaurus da área.

**Palavras-chave:** Palavra-chave 1. Palavra-chave 2. Palavra-chave 3.

ABSTRACT

Resumo traduzido para outros idiomas, neste caso, inglês. Segue o formato do resumo feito na língua vernácula. As palavras-chave traduzidas, versão em língua estrangeira, são colocadas abaixo do texto precedidas pela expressão “Keywords”, separadas por ponto.

**Keywords:** Keyword 1. Keyword 2. Keyword 3.

LISTA DE FIGURAS

[Figura 1 - Elementos do trabalho acadêmico 29](#_Toc449547046)

LISTA DE QUADROS

[Quadro 1 - Formatação do texto 30](#_Toc447824501)

LISTA DE TABELAS

[Tabela 1 - Médias concentrações urbanas 2010-2011 31](#_Toc449547065)

LISTA DE ABREVIATURAS E SIGLAS

*DC* - Corrente Direta (*Direct Current*)

MSIP - Motor Síncrono de Ímãs Permanentes

*BEMF* - Força Contra Eletromotriz (*Back Electromotive Force*)

*BLAC* - Motor de Corrente Alternada Sem Escovas (*Brushless Alternate Current*)

*BLDC -* Motor de Corrente Contínua Sem Escovas(*Brushless Direct Current*)

SUMÁRIO

[1 INTRODUÇÃO 27](#_Toc476647169)

[1.1 OBJETIVOS 27](#_Toc476647171)

[1.1.1 Objetivo geral 27](#_Toc476647172)

[1.1.2 Objetivos específicos 27](#_Toc476647173)

[2 DESENVOLVIMENTO 29](#_Toc476647174)

[2.1 MOTORES SÍNCRONOS 29](#_Toc476647175)

[2.1.1 Motores Síncronos de Ímãs Permanentes 29](#_Toc476647176)

[2.1.1.1 As ilustrações 31](#_Toc476647177)

[2.1.1.2 Equações e fórmulas 31](#_Toc476647178)

[2.1.1.2.1 Exemplo tabela. 31](#_Toc476647179)

[3 SEÇÃO 33](#_Toc476647180)

[4 CONCLUSÃO 35](#_Toc476647181)

[REFERÊNCIAS 37](#_Toc476647182)

[APÊNDICE A – Descrição 39](#_Toc476647183)

[ANEXO A – Descrição 41](#_Toc476647184)

# INTRODUÇÃO

Dentre os pontos mais relevantes para a criação de um produto na indústria, estão a eficiência e o custo, podendo-se priorizar um destes ou então buscar o ponto ótimo entre ambos. Seguindo esta linha de raciocínio, normalmente utiliza-se de motores síncronos de ímãs permanentes (MSIP) para compressores herméticos da linha branca. A crescente utilização deste tipo de motor e não os motores DC (do inglês *Direct Curent*) na indústria se dão por diversos motivos. Segundo Fitzgerald, Kingsley e Umans (2003) a substituição dos enrolamentos de campo por ímãs permanentes, facilita e reduz a construção da máquina elétrica. Porém a principal vantagem está no fato de a máquina não precisar de fonte de excitação externa para criar campo magnético e, assim, reduz-se também perdas (KRISHNAN, 2010) e (FITZGERALD; KINGSLEY; UMANS, 2003).

Outro fator importante é a ausência de escovas para providenciar a comutação das fases, como em um motor *DC* comum. Com isso, o motor possui uma vida útil maior, visto que não há mais a necessidade da manutenção de escovas, as quais podem produzir faíscas e aumentar a temperatura do motor. Porém como a comutação não é mais feita por escovas, faz-se necessário o uso de inversores e técnicas de controle e acionamento para que o motor possa funcionar corretamente.

No capítulo 1 do desenvolvimento serão abordadas as características do motor a ser utilizado como objeto de estudo neste trabalho de conclusão do curso, tão bem quanto as diversas perdas no motor e no inversor. No capítulo 2 serão discutidas as técnicas de controle Trapezoidal e Vetorial, revisitando o estado da arte e as operações matemáticas necessárias. Já no capítulo 3, os cálculos e considerações para todos os controladores serão explicados. No capítulo 4 será detalhada a modelagem do motor, inversor e controlador no MatLAB e os resultados obtidos das simulações. Por fim, o capítulo 5 conterá os resultados obtidos nos dinamômetros disponibilizados para uso deste trabalho de conclusão de curso.

**1 SEÇÃO PRIMÁRIA**

1.1SEÇÃO SECUNDÁRIA

**1.1.1 Seção terciária**

1.1.1.1 Seção quaternária

*1.1.1.1 Seção quinária*

## OBJETIVOS

### Objetivo geral

Estudo de motores MSIP aplicados a indústria de linha branca, tanto quanto análise de diferentes técnicas de controle e acionamento quanto a eficiência.

### Objetivos específicos

Discretizar as perdas no motor e inversor para cada tipo de controle estudado e concluir qual a melhor estratégia de controle para tal motor em uma determinada condição de contorno.

# DESENVOLVIMENTO

## MOTORES SÍNCRONOS

Máquinas síncronas são utilizadas para diversas aplicações, tanto como geradores, como motores. Elas possuem tradicionalmente um enrolamento um de campo, além do de armadura. Por tal motivo, faz-se necessário o uso de uma fonte de excitação *DC*, a qual criará um campo magnético com o auxílio de escovas para comutação. A interação de tal campo com o campo girante gerado pelo enrolamento de armadura, faz com que o rotor possua velocidade proporcional à frequência da corrente na armadura do motor em regime permanente. No entanto, a utilização de escovas pode aumentar a temperatura do motor e causar faiscamento, o enrolamento de campo utiliza um grande espaço e provoca perdas adicionais nos fios de cobre que compõem o enrolamento. Para eliminar tais problemas e a utilização de uma fonte de excitação, a indústria utiliza como solução motores síncronos de ímãs permanentes (FITZGERALD; KINGSLEY; UMANS, 2003).

### Motores Síncronos de Ímãs Permanentes

Segundo Krishnan (2010), os ímãs permanentes foram introduzidos em pesquisas relacionadas a máquinas elétricas na década de 50 e rapidamente os materiais utilizados tiveram uma melhora na sua qualidade. Os materiais mais utilizados atualmente são o ferrite, ligas de ferro (AlNiCo) e de terras raras (SmCo, NdFeb), em que os quesitos para escolha dependem da prioridade do projeto, seja ele o custo ou o alto desempenho (NAZÁRIO, 2014).

Além de eliminar o uso de uma fonte externa de excitação, o uso de ímãs permanentes traz como vantagem a redução do tamanho do motor em comparação ao que possui enrolamentos de campo, porque o ímã possui maior densidade de energia do que o citado anteriormente (FITZGERALD; KINGSLEY; UMANS, 2003).

O MSIP pode ser construído com diferentes disposições de ímãs o que acarreta em um diferente tipo de *BEMF*. Essa diferença é utilizada para caracterizar o tipo do MSIP, como por exemplo em *BLAC* e em *BLDC*. O primeiro tem como característica uma *BEMF* senoidal e o segundo, uma trapezoidal, como pode ser visto na Figura 1. Neste trabalho será utilizado um motor do tipo *BLDC* para fazer o estudo de caso. Este é um motor com rotor interno de 4 polos e ímãs superficiais. Por Os principais parâmetros deste motor estão descritos na Tabela 1.

# CONCLUSÃO

As conclusões devem responder às questões da pesquisa, em relação aos objetivos e às hipóteses. Devem ser breves, podendo apresentar recomendações e sugestões para trabalhos futuros.

###### REFERÊNCIAS

Acesse:

<http://www.more.ufsc.br/>

###### APÊNDICE A – Descrição

Textos elaborados pelo autor, a fim de completar a sua argumentação. Deve ser precedido da palavra APÊNDICE, identificada por letras maiúsculas consecutivas, travessão e pelo respectivo título. Utilizam-se letras maiúsculas dobradas, quando esgotadas as letras do alfabeto.

Planilha 1 – Modelo A.

|  |  |
| --- | --- |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| xxxx | yyyyyyyyyyyyyyy |
|  | ttttttttttttttttt |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| ttttttttttttt |  |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
|  | gggggggggggggggggg |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |
| rrrrrrrrrrrrrrrrr | eeeeeeeeeeeeeeeee |

Fonte: Elaborada pelo autor (2016).

###### ANEXO A – Descrição

São documentos não elaborados pelo autor, que servem de fundamentação (mapas, leis, estatutos). Deve ser precedido da palavra ANEXO, identificada por letras maiúsculas consecutivas, travessão e pelo respectivo título. Utilizam-se letras maiúsculas dobradas, quando esgotadas as letras do alfabeto.