

مخبر التصميم باستخدام الحاسب

CAD

Dc Motor M-File

تقديم الطالب:

أيمن الصالح

السؤال الأول :

بناء النموذج الرقمي لمحرك التيار المستمر باستخدام طريقة أويلر العكسية BE.

الحل:

$$\frac{dI_a}{dt} = \frac{1}{L_a} [V_a - R_a I_a - C_m \phi \omega]$$

$$\frac{d\omega}{dt} = \frac{1}{J} [(C_m \phi I_a - T_L) - f \omega]$$

وباستخدام علاقة أويلر العكسية:

$$\frac{dx}{dt} = \frac{x[i] - x[i-1]}{T_s}$$

تصبح معادلة I_a و ω بالشكل التالي:

$$I_a(i) = I_a(i-1) + \left(\frac{ts}{la}\right) [Va - Ra * I_a(i-1) - C_m \phi * w(i-1)]$$

$$\omega(i) = \omega(i-1) + \left(\frac{ts}{J}\right) [C_m \phi * I_a(i-1) - TL - F * w(i-1)]$$

ملاحظة:

عند استخدام طريقة أويلر الأمامية يجب ان يكون دليل حلقة for يبدأ من القيمة 1 وينتهي بقيمة أقل من القيمة النهائية بمقدار 1 وذلك لكي يتساوى طول الدليل | طول المصفوفة t .

أما عند استخدام طريقة أويلر العكسية فيبدأ دليل الحلقة من القيمة 2 وينتهي بنهاية المصفوفة t .

الكود البرمجي بعد تطبيق علاقة أويلر العكسية يكون بالشكل التالي:

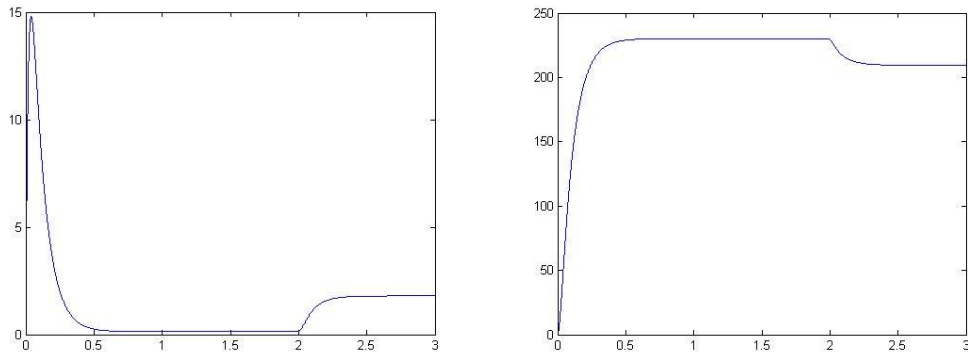
```
clear all
clc
La=0.2;
n=2000;
Lf=0.12;
Va=220;
f=0.000574;
j=0.0086;
Ra=11.8;
Ia=1.8;
Td=1.588
k=(Va-Ia*Ra)/(2*pi*n/60);
Tl=Td+f*2*pi*n/60;
Ts=0.0001;
ti=Tl+f*2*pi*n/60;
tf=3;
tload=2;
```

```

t=0:Ts:tf;
ia(1)=0;
w(1)=0;
for i=2:length(t)
    if t(i)>=tload
        td(i)=Td;
    else
        td(i)=0;
    end
    ia(i)=ia(i-1)+Ts/La*(Va-Ra*ia(i-1)-k*w(i-1));
    w(i)=w(i-1)+Ts/j*(k*ia(i-1)-td(i)-f*w(i-1));
end
figure
plot(t,ia)
figure
plot(t,w)

```

ويكون منحنى السرعة ومنحنى التيار بالشكل التالي :



السؤال الثاني:

بناء النموذج الرقمي لمحرك التيار المستمر باستخدام متحولات الحالة والتحويل من

مصفوفات الحالة الى تابع الانتقال

الحل:

$$\frac{dI_a}{dt} = \frac{1}{L_a} [V_a - R_a I_a - C_m \phi \omega]$$

$$\frac{d\omega}{dt} = \frac{1}{J} [(C_m \phi I_a - T_L) - f \omega]$$

$$\frac{d\theta}{dt} = \omega$$

ومنه وبكتابة المصفوفات المعبرة عن معادلات الحالة:

$$\begin{bmatrix} \dot{ia}' \\ \dot{\omega}' \\ \dot{\theta}' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{ra}{la} & -\frac{k}{la} & 0 \\ \frac{k}{j} & -\frac{f}{j} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} ia \\ \omega \\ \theta \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{1}{la} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{j} \\ 0 & 0 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} V \\ T \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} y1 \\ y2 \\ y3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} ia \\ \omega \\ \theta \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} V \\ T \end{bmatrix}$$

وبوضع قيم الثوابت التالية:

```
clear all
clc
La=0.2;
n=2000;
J=0.0086;
f=0.000574;
Ra=11.8;
Ia=1.8;
Va=220;
k=(Va-Ia*Ra)/(2*pi*n/60);
```

وبإدخال عناصر المصفوفات بالشكل التالي:

```
A=[-Ra/La -k/La 0;k/J -f/J 0];
B=[1/La 0;0 -1/J;0 0];
C=[1 0 0;0 1 0;0 0 1];
D=[0 0;0 0;0 0];
```

التعليمة التي توجد لنا قيم المصفوفات السابقة هي :

```
sys=ss(a,b,c,d)
```

الان نحول من معادلات فراغ الحالة الى توابع النقل بأخذ المدخل الاول وحذف المدخل الثاني بالتعليمة التالية:

```
[num1,den1]=ss2tf(a,b,c,d,1)
```

فيكون الناتج من أجل الدخل الأول :

Num1 =

```
0 5.0000 0.3337 0
0 0.0000 551.7495 0
0 -0.0000 -0.0000 551.7495
```

Den1 =

```
1.0000 59.0667 527.5532 0
```

الان نحول من معادلات فراغ الحالة الى توابع النقل بأخذ المدخل الثاني وحذف المدخل الأول بالتعليمة التالية:

```
[num2,den2]=ss2tf(a,b,c,d,2)
```

فيكون الناتج من أجل الدخل الثاني :

Num2 =

```
1.0e+003 *
```

```

0 -0.0000 0.5517 0
0 -0.1163 -6.8605 0
0 -0.0000 -0.1163 -6.8605

```

Den2 =

```

1.0000 59.0667 527.5532 0

```

أما لرسم الأقطاب فنستخدم التعليمة التالية:

Roots=zpk (sys)

ويكون الناتج كما يلي ممثلا بتوابع النقل مع الاقطاب:

|

Zero/pole/gain from input 1 to output...

5 (s+0.06674)

#1: -----

(s+48.1) (s+10.97)

551.7495

#2: -----

(s+48.1) (s+10.97)

551.7495

#3: -----

s (s+10.97) (s+48.1)

Zero/pole/gain from input 2 to output...

551.7495

#1: -----

(s+48.1) (s+10.97)

-116.2791 (s+59)

#2: -----|

$(s+48.1)(s+10.97)$

$-116.2791(s+59)$

#3: -----

$s(s+10.97)(s+48.1)$

تم بعون الله