

(12) **Österreichische Patentanmeldung**

(21) Anmeldenummer: **A 1268/2007**

(22) Anmeldetag: **13.08.2007**

(43) Veröffentlicht am: **15.04.2011**

(51) Int. Cl.: **H02P 6/18** (2006.01),
H02P 25/02 (2006.01),
H02P 21/00 (2006.01)

(73) Patentinhaber:

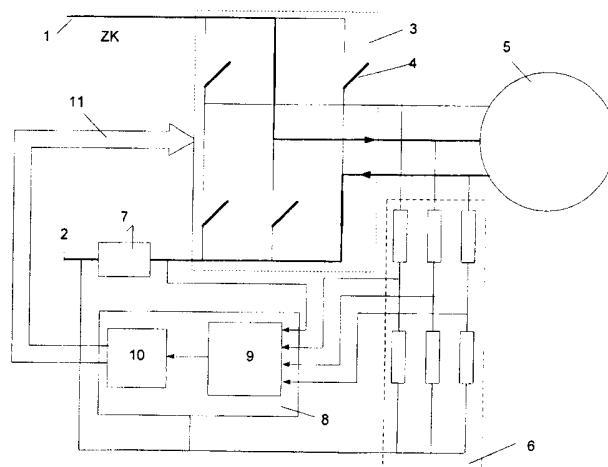
SCHRÖDL MANFRED DIPL.ING. DR.
A-7223 SIEGGRABEN (AT)

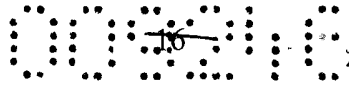
(72) Erfinder:

SCHRÖDL MANFRED DIPL.ING. DR.
SIEGGRABEN (AT)

(54) **VERFAHREN ZUR MECHANISCH SENSORLOSEN REGELUNG EINER DREHSTROMMASCHINE**

(57) Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur mechanisch sensorlosen Regelung einer Drehstrommaschine, vorzugsweise einer dreiphasigen, Drehstrommaschine. Zumindest während der Zeit der zur Rotorpositionsauswertung herangezogenen Umrichterschalterstellungen erfolgt die Stromführung in zwei Phasen und mindestens eine Phase ist stromlos. Eine Information bzw. Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel erfolgt aus der durch Subtraktion von zwei während unterschiedlicher zeitnah hintereinander auftretenden Umrichterschalterstellungen gültigen Spannungsgleichungen, wobei die beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen dieselbe stromlose Phase aufweisen. Eine über einen Umrichter gespeiste Drehstrommaschine (5) ist mit einer, vorzugsweise an den Anschlussklemmen angeordneten, Spannungsmesseinrichtung (6) und gegebenenfalls einer, vorzugsweise im Zwischenkreis (ZK) angeordneten, Strommesseinrichtung (7), vorgesehen. Ein Rechner (8) ist für die Verarbeitung der Messwerte aus der Spannungsmesseinrichtung (6) und Strommesseinrichtung (7), vorgesehen. Der Rechner (8) ermittelt in einer Messwertauswerteeinheit (9) eine mit der Rotor- bzw. Flusslage korrespondierende Information. Die Messwertauswerteeinheit (9) ist mit einer Steuerungseinheit (10) verbunden, welche die Ansteuerung (11) von Leistungsschaltern (4) eines Leistungsteiles (3) aufgrund der aus der Messwertauswerteeinheit (9) stammenden Information vornimmt.





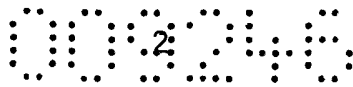
~~..13.8.07~~

Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur mechanisch sensorlosen Regelung einer Drehstrommaschine, vorzugsweise einer dreiphasigen, Drehstrommaschine. Zumindest während der Zeit der zur Rotorpositionsauswertung herangezogenen Umrichterschalterstellungen erfolgt die Stromführung in zwei Phasen und mindestens eine Phase ist stromlos. Eine Information bzw. Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel erfolgt aus der durch Subtraktion von zwei während unterschiedlicher zeitnah hintereinander auftretenden Umrichterschalterstellungen gültigen Spannungsgleichungen, wobei die beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen dieselbe stromlose Phase aufweisen.

Eine über einen Umrichter gespeiste Drehstrommaschine (5) ist mit einer, vorzugsweise an den Anschlussklemmen angeordneten, Spannungsmesseinrichtung (6) und gegebenenfalls einer, vorzugsweise im Zwischenkreis (ZK) angeordneten, Strommesseinrichtung (7), vorgesehen. Ein Rechner (8) ist für die Verarbeitung der Messwerte aus der Spannungs- (6) und Strommesseinrichtung (7), vorgesehen. Der Rechner (8) ermittelt in einer Messwertauswerteeinheit (9) eine mit der Rotor- bzw. Flusslage korrespondierende Information. Die Messwertauswerteeinheit (9) ist mit einer Steuerungseinheit (10) verbunden, welche die Ansteuerung (11) von Leistungsschaltern (4) eines Leistungsteiles (3) aufgrund der aus der Messwertauswerteeinheit (9) stammenden Information vornimmt.

Fig. 1



~~../13.8.07~~

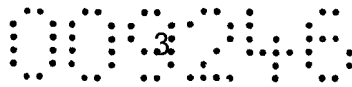
Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur mechanisch sensorlosen Regelung einer Drehstrommaschine, vorzugsweise einer dreiphasigen, Drehstrommaschine. Ferner betrifft die Erfindung auch eine Schaltungsanordnung zur Durchführung des Verfahrens.

Zur hochwertigen Regelung von Drehstrommaschinen werden feldorientierte Regelverfahren angewendet, die unter Erfassung des magnetischen Flusses eine entkoppelte Drehmomenten- und Flussverkettungsführung ermöglichen. Bei Drehstrommaschinen nach dem Prinzip der Synchronmaschine, entweder durch Dauermagnete oder durch eine eigene Erregerwicklung, wird über den Statorstrom dabei hauptsächlich die Aufgabe der Drehmomentführung vom Statorstrom übernommen, die Bereitstellung der Flussverkettung stellt dabei meist eine sekundäre Aufgabe dar, die primär von den Dauermagneten oder der Erregerwicklung vorgenommen wird. Bei Drehstrommaschinen nach dem Prinzip der Asynchronmaschine oder der Reluktanzmaschine übernimmt der Statorstrom beide Aufgaben.

Der Nachteil dieser Verfahren ist, dass zur hochwertigen Flussbestimmung entweder ein mechanischer Geber oder ein hochwertiges Maschinenmodell nötig ist, wodurch die Flussposition, die bei synchron laufenden Maschinen mit der Rotorposition in engem Zusammenhang steht, aufwändig ermittelt werden muss.

Der Nachteil des mechanischen Gebers ist, dass er die Robustheit des Antriebs reduziert und gleichzeitig sowohl Volumen benötigt als auch zusätzliche Kosten verursacht.

Der Nachteil des hochwertigen Maschinenmodells ist, dass es entweder nur ab einer gewissen Mindestdrehzahl funktioniert, wenn es auf Basis der induzierten Spannung arbeitet oder einen hohen Signalverarbeitungsaufwand benötigt, wenn es auf Reaktanzmessungen basiert.



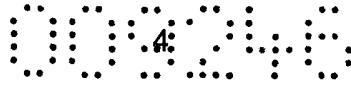
Weiters ist aus DE 10 2006 066 638 A1 ein Verfahren bekannt, bei dem eine Drehstrommaschine in einem vereinfachten Regelungsmodus, nämlich in der 60-Grad Stromblocksteuerung, betrieben wird, wobei die für diesen Modus normalerweise eingesetzten Hallsensoren durch eine mechanisch sensorlose Lösung ersetzt werden. Der Nachteil dieses Verfahrens ist, dass der Sternpunkt der Maschine zur Messung von Phasenspannungen gegenüber Sternpunktpotential benötigt wird, wodurch eine üblicherweise nicht ausgeführte aufwändige elektrische Verbindung aus der Maschine zur Signalverarbeitung vorhanden sein muss.

Aufgabe der Erfindung ist es ein Verfahren der eingangs zitierten Art zu schaffen, das einerseits die oben zitierten Nachteile vermeidet und das auch einen einfacheren Aufbau für die Messtechnik erfordert.

Die Aufgabe wird durch die Erfindung gelöst.

Das erfindungsgemäße Verfahren ist dadurch gekennzeichnet, dass zumindest während der Zeit der zur Rotorpositionsauswertung herangezogenen Umrichterschalterstellungen die Stromführung in zwei Phasen erfolgt und mindestens eine Phase stromlos ist und eine Information bzw. Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel aus der durch Subtraktion von zwei während unterschiedlicher zeitnah hintereinander auftretenden Umrichterschalterstellungen gültigen Spannungsgleichungen erfolgt, wobei die beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen dieselbe stromlose Phase aufweisen. Mit dem erfindungsgemäßen Verfahren ist es erstmals möglich, dass zur Regelung einer Drehstrommaschine lediglich vorzugsweise eine Klemmenspannungsmessung der Anschlussklemmen gegenüber einem beliebigen Bezugspunkt und gegebenenfalls eine Strommessung entweder in den Phasen oder alternativ vorzugsweise im Zwischenkreis notwendig ist. Dadurch ist eine sehr einfache Erfassung der elektrischen Größen möglich.

In vorteilhafter Weise vermeidet das erfindungsgemäße Verfahren die Nachteile des Standes der Technik, obwohl es ähnlich wie im Stand der Technik die



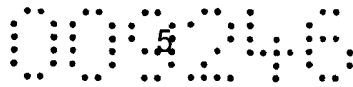
vereinfachte Betriebsweise, nämlich eine zweiphasige Stromführung und die dritte Phase gesperrt – in der Ausführung als Dreiphasenmaschine, zumindest während der mechanisch sensorlosen Winkelermittlung aufweist, jedoch keinerlei Sternpunktverbindung aus der Drehstrommaschine benötigt.

Unter einer Information bzw. Informationen werden Winkel-Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel oder in einer monotonen Beziehung stehende Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel verstanden.

Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird der Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus der Differenz der auf das gleiche beliebig wählbare Bezugspotential bezogenen Spannungen an der stromlosen Phase während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen, dividiert durch die Differenz der beiden während der unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen auftretenden Stromanstiege in den leitenden Phasen und weiters dividiert durch die halbe Induktivitätsdifferenz in Direkt- und Querachse ermittelt. Dadurch wird kein Sternpunktpotential benötigt, welches im Allgemeinen nur unter hohem Aufwand einer Messung zugänglich gemacht werden kann.

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird aus dem ermittelten Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels der Winkel des Sollstromraumzeigers, vorzugsweise eingeschränkt auf die beim durch zwei stromführende Motorphasen und eine stromlose Phase gekennzeichneten vereinfachten Betrieb möglichen Stromraumzeigerrichtungen, berechnet. Dadurch ist eine dynamisch hochwertige feld- oder rotororientierte Regelung der Maschine mit geringem Hardwareaufwand und ohne mechanischen Lagesensor bis zum Stillstand möglich.

Nach einer Weiterbildung der Erfindung wird das Vorzeichen des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus dem Vorzeichen der Differenz der Spannungen an der stromlosen Phase während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen bei bekanntem Vorzeichen der Induktivitätsdifferenz



in Direkt- und Querachse ermittelt. Dadurch kann eine weitere Vereinfachung der Spannungserfassung erzielt werden.

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird der Vorzeichenwechsel des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels, welcher mit dem Nulldurchgang des Rotor- bzw. Flusswinkels in Bezug auf die Achse der stromlosen Phase korrespondiert, als Kriterium zum Weiterschalten des Stromraumzeigers im Sinne einer hohen Drehmomentausbeute, verwendet. Dadurch wird mit geringem Hardwareaufwand eine gute Dynamik des Antriebs bei kleinen Drehzahlen erreicht.

Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird das auf dem Vorzeichenwechsel des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels basierende Kriterium zum Weiterschalten des Stromraumzeigers zum Zwecke einer möglichst hohen Drehmomentausbeute um eine monoton mit dem Kehrwert einer geschätzten Rotor- bzw. Flussdrehzahl steigende Weiterschalt-Zeitverzögerung gegenüber dem Zeitpunkt des genannten Vorzeichenwechsels verbessert. Dadurch kann die Drehmomentenausbeute noch weiter gesteigert werden.

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird der Cosinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus der Differenz der verketteten Spannungen der stromführenden Phasen während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen, dividiert durch die Differenz der beiden während der unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen auftretenden Stromanstiege in den leitenden Phasen sowie anschließender Subtraktion des arithmetischen Mittels aus Längs- und Querinduktivität und danach anschließender Division durch die halbe Induktivitätsdifferenz in Quer- und Längsachse ermittelt. Dadurch steht eine weitere Information über den Rotor- bzw. Flusswinkel zur Verfügung, wodurch die Zuverlässigkeit der Rotor- bzw. Flusswinkelermittlung erhöht wird.

Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird aus den ermittelten Werten für Sinus und Cosinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels der Rotor- bzw. Flusswinkel über bekannte mathematische Zusammenhänge berechnet. Damit ist



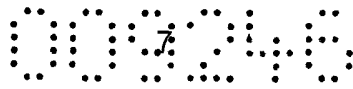
eine einem Resolver nahe kommende Information über den Rotor- bzw. Flusswinkel mit guter Genauigkeit möglich.

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird der berechnete Rotor- bzw. Flusswinkel zur rotor- bzw. feldorientierten Regelung der Maschine, vorzugsweise im vereinfachten Betrieb mit zwei stromführenden Phasen und einer stromlosen Phase, verwendet. Dadurch kann ein dynamisch hochwertiger Antrieb ohne mechanische Sensorik mit sehr hoher Zuverlässigkeit realisiert werden.

Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung wird bei Überschreiten einer Minstdrehzahl die Rotor- bzw. Flusswinkelermittlung über ein EMK-Modell durchgeführt. Damit kann der Drehzahlbereich des Antriebs ohne nennenswerte zusätzliche Hardware bis zu höchsten Drehzahlen erweitert werden.

Die Durchführung der mechanisch sensorlosen Positionserfassung wird nachstehend dargelegt, wobei die folgenden Ausführungen ohne Beschränkung der Allgemeinheit auf einer dreiphasigen Drehstrommaschine basieren.

Die nachfolgende Erläuterung wird ohne Beschränkung der Allgemeinheit für einen von sechs im Allgemeinen zyklisch hintereinander folgenden Umrichter-Schaltzuständen durchgeführt. Dabei wird ein komplexes Koordinatensystem, nämlich eine reelle Achse α , korrespondierend mit der gesperrten, stromlosen Phase und eine imaginäre Achse β , definiert und die Maschine durch Raumzeigergleichungen beschrieben. Nach erfolgter Weiterschaltung vertauschen die Phasen entsprechend ihre Rollen, die α -Richtung wird wieder der neuen inaktiven Phase zugeordnet, somit bleiben die Gleichungen bis auf den zyklischen Wechsel der Phasenindizes gültig. Ausgangspunkt für die Durchführung der Messung ist ein Betriebspunkt der Maschine, gekennzeichnet durch eine Stromführung in nur zwei Phasen und einer dritten gesperrten Phase. Anhand des Zustandes „Strom fließt bei Phase v hinein und bei Phase w heraus, Phase u ist gesperrt und stromlos“ wird die Statorspannungsgleichung im statorfesten Koordinatensystem, wobei die reelle Achse in Richtung u ist. Bei Anlegen einer Spannung zwischen den Klemmen v und w und bei Verwendung



eines Zwischenkreisumrichters bedeutet das: Brückenweig u: Beide Schalter gesperrt / Brückenweig v: oberer Schalter geschlossen, unterer offen / Brückenweig w: oberer Schalter offen, unterer Schalter geschlossen.

Für die beiden Klemmenspannungskomponenten ergibt sich nach bekannten Regeln der Raumzeigerrechnung und der Zweiachsentheorie:

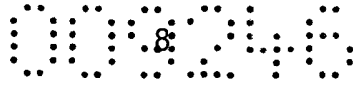
$$u_{\alpha,l} = \frac{di_{\beta,l}}{d\tau} \cdot \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \sin 2\gamma + \omega_m \cdot (\lambda_d - \lambda_q) \cdot i_{\beta,l} \cdot \cos 2\gamma - \omega_m \cdot \psi_M \cdot \sin(\gamma + \Delta\gamma)$$

$$u_{\beta,l} = \frac{di_{\beta,l}}{d\tau} \cdot \left[\frac{\lambda_d + \lambda_q}{2} - \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \cos 2\gamma \right] + r_s \cdot i_{\beta,l} + \omega_m \cdot (\lambda_d - \lambda_q) \cdot i_{\beta,l} \cdot \sin 2\gamma + \omega_m \cdot \psi_M \cdot \cos(\gamma + \Delta\gamma)$$

Dabei wurde vorausgesetzt, dass die Induktivitäten in Längs- und Querrichtungen durch die zwei Induktivitätsparameter λ_d und λ_q ausreichend genau beschrieben werden können. Die Längsrichtung d ist bei permanentmagnetisch oder dämpferlosen elektrisch erregten synchron laufenden Drehfeldmaschinen in Richtung des Permanentmagnet- oder Erregerflusszeigers, bei reinen Reluktanzmaschinen in Richtung der magnetisch gut leitenden Rotorachse, bei Asynchronmaschinen in Richtung der Achse minimaler Streuinduktivität, bei Synchronmaschinen mit Dämpfer in Richtung der Achse der minimalen subtransienten Induktivität.

$\Delta\gamma$ ist ein allfälliger Differenzwinkel zwischen der die induzierte Spannung hervorrufoende Flussverkettung und der d-Achse. Dieser wird aufgrund der Subtraktion von zwei Spannungsgleichungen im erfindungsgemäßen Algorithmus eliminiert.

ψ_M bedeutet bei permanentmagnetenerregten Synchronmaschinen den von Dauermagneten hervorgerufenen und mit der Statorwicklung verketteten Fluss, bei elektrisch erregten Synchronmaschinen ohne Dämpfer den von der Erregerwicklung hervorgerufenen und mit der Statorwicklung verketteten Fluss, bei Maschinen mit kurzgeschlossener Rotorwicklung bzw. kurzgeschlossenem



Rotorkäfig, wie Asynchronmaschinen, elektrisch erregte dämpferbehaftete Synchronmaschinen, dämpferbehaftete Reluktanzmaschinen, die Flussverkettung dieser kurzgeschlossenen Wicklung, die sich während der Dauer der erfindungsgemäßen Messimpulsfolge in der Amplitude praktisch nicht ändert. Bei reinen Reluktanzmaschinen ist ψ_M gleich Null.

Im Anschluss an diese Schalterstellung wird die Schalterstellung von (u/v/w=offen/1/0) auf (u/v/w=offen/0/1) oder ggf. (offen/0/0) oder ggf. (offen/1/1) geändert.

Es folgt folgende Spannungsgleichung in Komponenten

$$u_{\alpha,II} = \frac{di_{\beta,II}}{d\tau} \cdot \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \sin 2\gamma + \omega_m \cdot (\lambda_d - \lambda_q) \cdot i_{\beta,II} \cdot \cos 2\gamma - \omega_m \cdot \psi_M \cdot \sin(\gamma + \Delta\gamma)$$

$$u_{\beta,II} = k \cdot u_{\beta,I} = \frac{di_{\beta,II}}{d\tau} \cdot \left[\frac{\lambda_d + \lambda_q}{2} - \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \cos 2\gamma \right] + r_s \cdot i_{\beta,II} + \omega_m \cdot (\lambda_d - \lambda_q) \cdot i_{\beta,II} \cdot \sin 2\gamma + \omega_m \cdot \psi_M \cdot \cos(\gamma + \Delta\gamma)$$

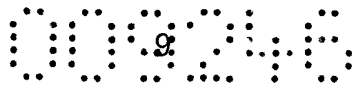
$$k \in [-1, 0]$$

Werden die beiden Spannungsgleichungssysteme subtrahiert, so werden die statorwiderstands- und drehzahlabhängigen Terme eliminiert und es verbleiben folgende Differenz-Messgleichungen:

$$u_{\alpha,I} - u_{\alpha,II} = \frac{[di_{\beta,I} - di_{\beta,II}]}{d\tau} \cdot \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \sin 2\gamma \quad (x)$$

$$(1 - k) \cdot u_{\beta,I} = \frac{[di_{\beta,I} - di_{\beta,II}]}{d\tau} \cdot \left[\frac{\lambda_d + \lambda_q}{2} - \frac{\lambda_d - \lambda_q}{2} \cdot \cos 2\gamma \right] \quad (y)$$

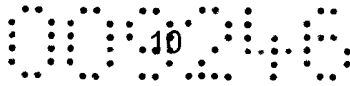
Durch die Bildung der Spannungsdifferenz fällt eine allfällige Nullkomponente in der Spannungsmessung heraus, da sie in beiden Gleichungen mit gleichem Vorzeichen zur Phasenspannung addiert wird und daher in der Differenz nicht wirksam wird. Damit wird es im Gegensatz zum Stand der Technik möglich, die Klemmenspannungen bezüglich eines beliebigen Bezugspotentials zu messen,



also etwa gegen negatives Zwischenkreispotential, gegen einen künstlichen außerhalb der Maschine gebildeten Sternpunkt oder gegen ein Klemmenpotential. Es ist keine Kenntnis der Phasenspannung gegen Maschinensternpunkt nötig.

Gleichung (x) zeigt, dass der Sinus des doppelten elektrischen Winkels aus der α -Komponente der Spannungsdifferenz und der Stromanstiegsdifferenz in β -Richtung, dies entspricht im betrachteten Betriebsbereich bis auf einem Proportionalitätsfaktor der Stromanstiegsdifferenz entweder in Phase v oder in Phase w oder im Zwischenkreis, ermittelt werden kann. Voraussetzung für eine auswertbare Messung ist eine ausreichende Induktivitätsdifferenz in d- und q-Richtung.

Mit vereinfachten Mitteln kann aus Gleichung (x) eine Vorzeichenaussage über den Rotorlage- bzw. Flusswinkel γ getroffen werden: Da die Stromanstiegsdifferenz ein eindeutiges Vorzeichen aufweist und ebenso das Vorzeichen der Induktivitätsdifferenz $l_d - l_q$ bekannt ist und sich im allgemeinen betriebspunktabhängig nicht ändert, kann aus dem Vorzeichen der α -Komponente der Spannungsdifferenz auf das Vorzeichen des Winkels 2γ bzw. γ geschlossen werden. Dies ist eine wertvolle Information, da für den betrachteten Leitzustand, nämlich Strom in Phase v hinein und aus Phase w heraus, bei $\gamma=0$, also im Moment des Vorzeichenwechsels, bereits mit guter Momentenausbeute auf den folgenden Schaltzustand gewechselt werden kann. Angemerkt sei, dass für kleine Induktivitätsdifferenzen $l_d - l_q$ der optimale Weiterschaltwinkel bei $\gamma = 30$ Grad liegt, welcher sich jedoch bei steigender Differenz $l_d - l_q$ in Richtung $\gamma=0$ verschiebt. Dies bedeutet einen Betrieb mit im Mittel negativem d-Strom, welcher bei einer negativen Induktivitätsdifferenz $l_d - l_q < 0$ ein zusätzliches positives Reluktanzmoment erzeugt. Ist die Drehzahl über bekannte Methoden der Regelungstechnik aus der geschätzten Lage annähernd bekannt und ungleich Null, kann die Wartezeit bis zum Erreichen eines optimierten Weiterschaltwinkels aus dem Winkelnulldurchgang und der geschätzten Drehzahl berechnet werden. Diese vereinfachte Kommutierungsstrategie erfordert nur eine Spannungsdifferenz(-vorzeichen-)messung und keine Stromanstiegsmessung, weil deren Vorzeichen offensichtlich ist.



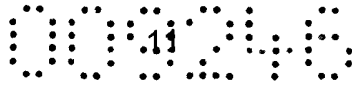
Aus Gleichung (y) kann der Cosinus des doppelten Rotorlage- bzw. Flusswinkels 2γ bei Messung der Stromanstiegsdifferenz und bekannten Parametern I_d und I_q sowie bekannter Zwischenkreisspannung berechnet werden. u_β entspricht im betrachteten Betriebszustand bis auf einen konstanten Faktor der Zwischenkreisspannung.

Damit kann der doppelte Lagewinkel 2γ und in Folge auch der Winkel γ unter Verwendung von Gleichung (x) und/oder Gleichung (y) unter Anwendung bekannter Methoden der Trigonometrie ermittelt werden und damit eine rotor- bzw. feldorientierte Stromregelung ohne Rotorpositionsmessung realisiert werden.

Weiters ist es Aufgabe der Erfindung eine Schaltungsanordnung zur Durchführung des erfindungsgemäßen Verfahrens zu schaffen, die einerseits die Nachteile des Standes der Technik vermeidet und die andererseits einen einfachen Aufbau aufweist.

Die Aufgabe wird durch die Erfindung gelöst.

Die erfindungsgemäße Schaltungsanordnung ist dadurch gekennzeichnet, dass eine über einen Umrichter gespeiste Drehstrommaschine mit einer, vorzugsweise an den Anschlussklemmen angeordneten, Spannungsmesseinrichtung und gegebenenfalls einer, vorzugsweise im Zwischenkreis angeordneten, Strommesseinrichtung, vorgesehen ist, dass ein Rechner für die Verarbeitung der Messwerte aus der Spannungs- und Strommesseinrichtung, vorgesehen ist, wobei der Rechner in einer Messwertauswerteeinheit eine mit der Rotor- bzw. Flusslage korrespondierende Information ermittelt und dass die Messwertauswerteeinheit mit einer Steuerungseinheit verbunden ist, welche die Ansteuerung von Leistungsschaltern eines Leistungsteiles aufgrund der aus der Messwertauswerteeinheit stammenden Information vornimmt. Mit der Erfindung ist es erstmals möglich, eine mechanisch sensorlose Regelung einer Drehstrommaschine durchzuführen, die keine aufwendige elektrische Verbindung aus der Maschine zur Signalverarbeitung aufweist.

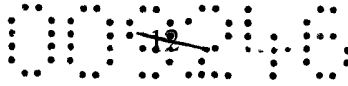


Nach einem weiteren Merkmal der Erfindung ist der Zwischenkreis über seine Anschlusspunkte mit einer vorgelagerten elektrischen Energieversorgung verbunden ist. Diese Energieversorgung kann ein Gleich- oder Wechselstromspannungsnetz mit Gleichrichtung oder aber auch eine Batterie sein. Es könnte sich auch um ein rückspeisefähige Energieversorgung handeln, wobei die entsprechenden Anlagenteile vorgesehen sind.

Die Erfindung wird an Hand eines in der Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispiels näher erläutert.

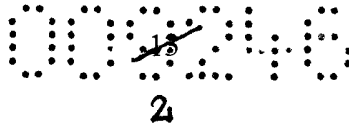
Die Fig. 1 zeigt eine Schaltungsanordnung zur Durchführung des eingangs beschriebenen Verfahrens.

Eine über einen Umrichter gespeiste dreiphasige Drehstrommaschine 5 wird mit einer mechanisch sensorlosen Regelung betrieben. An den Anschlussklemmen der Drehstrommaschine 5 ist eine Spannungsmesseinrichtung 6 vorgesehen. Ferner ist eine Strommesseinrichtung 7 vorgesehen, die im Zwischenkreis ZK angeordnet ist. Der Zwischenkreis ZK ist über seine Anschlusspunkte 1, 2 mit einer vorgelagerten elektrischen Energieversorgung verbunden. Ferner ist ein Rechner 8 für die Verarbeitung der Messwerte aus der Spannungs- 6 und Strommesseinrichtung 7, vorgesehen. Der Rechner 8 ermittelt in einer Messwertauswerteeinheit 9 eine mit der Rotor- bzw. Flusslage korrespondierende Information. Die Messwertauswerteeinheit 9 ist mit einer Steuerungseinheit 10 verbunden, welche die Ansteuerung – dargestellt durch den Pfeil 11 - von Leistungsschaltern 4 eines Leistungsteiles 3 aufgrund der aus der Messwertauswerteeinheit 9 stammenden Information vornimmt.

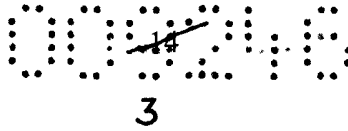


Patentansprüche

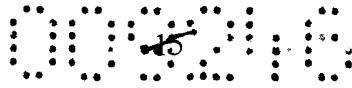
1. Verfahren zur mechanisch sensorlosen Regelung einer Drehstrommaschine, vorzugsweise einer dreiphasigen, Drehstrommaschine, dadurch gekennzeichnet, dass zumindest während der Zeit der zur Rotorpositionsauswertung herangezogenen Umrichterschalterstellungen die Stromführung in zwei Phasen erfolgt und mindestens eine Phase stromlos ist und eine Information bzw. Informationen über den Rotor- bzw. Flusswinkel aus der durch Subtraktion von zwei während unterschiedlicher zeitnah hintereinander auftretenden Umrichterschalterstellungen gültigen Spannungsgleichungen erfolgt, wobei die beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen dieselbe stromlose Phase aufweisen.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus der Differenz der auf das gleiche beliebig wählbare Bezugspotential bezogenen Spannungen an der stromlosen Phase während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen, dividiert durch die Differenz der beiden während der unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen auftretenden Stromanstiege in den leitenden Phasen und weiters dividiert durch die halbe Induktivitätsdifferenz in Direkt- und Querachse ermittelt wird.
3. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 2, dadurch gekennzeichnet, dass aus dem ermittelten Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels der Winkel des Sollstromraumzeigers, vorzugsweise eingeschränkt auf die beim durch zwei stromführende Motorphasen und eine stromlose Phase gekennzeichneten vereinfachten Betrieb möglichen Stromraumzeigerrichtungen, berechnet wird.



4. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, dass das Vorzeichen des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus dem Vorzeichen der Differenz der Spannungen an der stromlosen Phase während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen bei bekanntem Vorzeichen der Induktivitätsdifferenz in Direkt- und Querachse ermittelt wird.
5. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass der Vorzeichenwechsel des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels, welcher mit dem Nulldurchgang des Rotor- bzw. Flusswinkels in Bezug auf die Achse der stromlosen Phase korrespondiert, als Kriterium zum Weiterschalten des Stromraumzeigers im Sinne einer hohen Drehmomentausbeute, verwendet wird.
6. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass das auf dem Vorzeichenwechsel des Sinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels basierende Kriterium zum Weiterschalten des Stromraumzeigers zum Zwecke einer möglichst hohen Drehmomentausbeute um eine monoton mit dem Kehrwert einer geschätzten Rotor- bzw. Flussdrehzahl steigende Weiterschalt-Zeitverzögerung gegenüber dem Zeitpunkt des genannten Vorzeichenwechsels verbessert wird.
7. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass der Cosinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels aus der Differenz der verketteten Spannungen der stromführenden Phasen während der beiden unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen, dividiert durch die Differenz der beiden während der unterschiedlichen Umrichterschalterstellungen auftretenden Stromanstiege in den leitenden Phasen sowie anschließender Subtraktion des arithmetischen Mittels aus Längs- und Querinduktivität und danach anschließender Division durch die halbe Induktivitätsdifferenz in Quer- und Längsachse ermittelt wird.



8. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass aus den ermittelten Werten für Sinus und Cosinus des doppelten Rotor- bzw. Flusswinkels der Rotor- bzw. Flusswinkel über bekannte mathematische Zusammenhänge berechnet wird.
9. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, dass der berechnete Rotor- bzw. Flusswinkel zur rotor- bzw. feldorientierten Regelung der Maschine, vorzugsweise im vereinfachten Betrieb mit zwei stromführenden Phasen und einer stromlosen Phase, verwendet wird.
10. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, dass bei Überschreiten einer Minstdrehzahl die Rotor- bzw. Flusswinkelermittlung über ein EMK-Modell erfolgt.
11. Schaltungsanordnung zur Durchführung des Verfahrens nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 10, dadurch gekennzeichnet, dass eine über einen Umrichter gespeiste Drehstrommaschine (5) mit einer, vorzugsweise an den Anschlussklemmen angeordneten, Spannungsmesseinrichtung (6) und gegebenenfalls einer, vorzugsweise im Zwischenkreis (ZK) angeordneten, Strommesseinrichtung (7), vorgesehen ist, dass ein Rechner (8) für die Verarbeitung der Messwerte aus der Spannungs- (6) und Strommesseinrichtung (7), vorgesehen ist, wobei der Rechner (8) in einer Messwertauswerteeinheit (9) eine mit der Rotor- bzw. Flusslage korrespondierende Information ermittelt und dass die Messwertauswerteeinheit (9) mit einer Steuerungseinheit (10) verbunden ist, welche die Ansteuerung (11) von Leistungsschaltern (4) eines Leistungsteiles (3) aufgrund der aus der Messwertauswerteeinheit (9) stammenden Information vornimmt.



4

12. Schaltungsanordnung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass der Zwischenkreis (ZK) über seine Anschlusspunkte (1, 2) mit einer vorgelagerten elektrischen Energieversorgung verbunden ist.

~~SCHRÖDL Manfred, Dipl. Ing. Dr.~~

Dr. Manfred Schödl

0002:0

FIG. 1

