



ELETTRONICA DI POTENZA

DL
DE LORENZO

LABORATORIO DI ELETTRONICA DI POTENZA CON HARDWARE IN THE LOOP ASSISTITO DA *MATLAB E SIMULINK* **DL PEL-HIL**



MATLAB & SIMULINK per la progettazione di algoritmi di controllo basati su modelli, simulazione e test in tempo reale

INTRODUZIONE

Questo sistema di formazione consente agli utenti di progettare e sviluppare algoritmi di controllo avanzati all'interno di ambienti **MATLAB** e **Simulink**, consentendo loro anche di testarli e convalidarli utilizzando una configurazione hardware completamente attrezzata. Funge da soluzione completa per studi approfonditi e la convalida dei risultati della ricerca accademica.

Si concentra su argomenti di convertitori di potenza come chopper CC e inverter, insieme a azionamenti elettrici per motori in CC, servomotori a magnete permanente e motori asincroni. L'integrazione di un sistema di misurazione completo con il potente ambiente di sviluppo **MATLAB** e **Simulink** consente agli utenti di progettare e implementare algoritmi di controllo sofisticati in modo efficace.



ELETTRONICA DI POTENZA



Con l'integrazione della tecnologia **Hardware-In-the-Loop (HIL)**, gli utenti utilizzeranno **MATLAB** e **Simulink** per la progettazione di algoritmi di controllo basati su modelli, la simulazione e i test in tempo reale come **Rapid Control Prototyping** (RCP/Prototipazione di controllo rapido), concentrandosi sul controllo dei convertitori di potenza e sugli azionamenti dei motori.

La sua struttura modulare semplifica la riconfigurazione del sistema per eseguire diversi esperimenti su vari argomenti e, per simulare diverse condizioni di carico per motori sia in CC che in CA, abbiamo introdotto un sistema di servoazionamento per motore brushless che funziona sia in modalità di controllo della velocità che della coppia, supportando la rotazione bidirezionale del motore brushless per facilitare il funzionamento a quattro quadranti per motori CC e CA.

MATLAB e Simulink

Le licenze non sono incluse nel trainer e devono essere gestite in autonomia dagli utenti

OBIETTIVI FORMATIVI

Il sistema consente agli utenti di studiare e sviluppare strategie di controllo per convertitori di potenza e azionamenti elettrici.

Saranno in grado di:

- Eseguire test hardware-in-the-loop in tempo reale,
- Modellare il sistema completo in simulazione offline,
- Studiare le trasformazioni di Park e Clarke nella progettazione del controllo,
- Studiare la modulazione del vettore spaziale per ottimizzare il controllo degli inverter basati su IGBT,
- Eseguire una progettazione basata su modelli per il controllo di chopper CC, inverter, motori CC, servomotori e motori asincroni in configurazioni a circuito aperto, a circuito chiuso singolo e a circuito chiuso a cascata utilizzando un sensore di velocità,
- Convertire i modelli di controllo in Simulink in codice compilato discreto per l'esecuzione in tempo reale nel sistema di controllo,
- Studiare e sviluppare controller automatici di corrente e velocità,
- Confrontare i risultati dei test effettivi con le simulazioni offline.

ARGOMENTI Sperimentali

Gli utenti possono trattare i seguenti argomenti:

- Chopper CC,
- Inverter,
- Azionamenti CC con controllo a cascata,
- Servoazionamenti a magneti permanenti a velocità variabile,
- Controllo ad orientamento di campo (Field Oriented Control) di motori asincroni.



ELETTRONICA DI POTENZA



COMPOSIZIONE DEL LABORATORIO

Il laboratorio è composto da diversi moduli, componenti e motori come nell'elenco seguente:

CODICE	DESCRIZIONE	QUANTITÀ
DL RCPCORE	Modulo principale di prototipazione di controllo rapido	1
DL 2106SPS-EXCT	Modulo di alimentazione CA e CC	1
DL 2106T06	Modulo convertitore di frequenza	1
DL 2106LPF	Modulo filtro passa-basso	1
DL 2106T21-ADP	Modulo di fusibili per protezione	1
DL 2106RLC	Modulo di carico RLC	1
DL 10400	Base per accoppiamento macchine	1
DL 10200A1	Motore CC con eccitazione derivata	1
DL 10115A1	Motore trifase a gabbia di scoiattolo	1
MOTBRA1.3NM	Motore brushless 1.3Nm	1
DL 2108T26-LP	Modulo di controllo motore brushless	1
DL 2108T26BR	Modulo resistenza di frenatura	1
DL 9026N	Modulo di acquisizione di forme d'onda trifase	1
DL PCGRID	Computer All-in-One	1
DL T12090_SK	Banco da lavoro 120x90	1
DL T06090	Banco da lavoro 60x90	1
DL A120-3M	Telaio a 3 livelli, versione base	1
DL SP-A120-LED	Base superiore con striscia LED, per DL A120-3M	1
TLRCP	Kit di cavi di collegamento	1
DL 1196	Supporto per cavi	1

AMBIENTE	DESCRIZIONE
MATLAB e Simulink	<p>Questo ambiente consente agli utenti di eseguire prima simulazioni offline dell'intero sistema.</p> <p>Successivamente, possono estrarre il componente di controllo ed eseguire il codice compilato sul DL RCPCORE per la convalida del controllo in tempo reale e la valutazione delle prestazioni.</p>

MATLAB e Simulink

[Le licenze non sono incluse nel trainer e devono essere gestite in autonomia dagli utenti](#)



MODELLO DEMO E LIBRERIA

Sebbene non forniamo direttamente la piattaforma di sviluppo (**MathWorks**), per ogni esperimento offriamo (vedere l'immagine sotto):

- un **modello demo target** (algoritmo di controllo),
- un **modello demo host** (interfaccia per il debug in tempo reale)
- e una **libreria** sviluppata da DL, da installare in Simulink, progettata per facilitare l'ulteriore sviluppo da parte dell'utente.

I MODULI

Il laboratorio è composto da diversi moduli, componenti e motori come nell'elenco seguente:

CODICE	DESCRIZIONE	QUANTITÀ
DL.RCCORE	Modulo principale di prototipazione di controllo rapido	1
DI.2106SPS-EXCT	Modulo di alimentazione CA e CC	1
DI.2106T06	Modulo convertitore di frequenza	1
DI.2106LPF	Modulo filtro passa-basso	1
DI.2106121-ADP	Modulo di fusibili per protezione	1
DL.2106RLC	Modulo di carico RLC	1
DL.10400	Base per accoppiamento macchine	1
DL.10200A1	Motore CC con eccitazione derivata	1
DL.10115A1	Motore trifase a gabbia di scoltiello D	1
MOTBRA1.3NM	Motore brushless 1.3Nm	1
DL.2108T26-LP	Modulo di controllo motore brushless	1
DL.2108T26BR	Modulo resistenza di frenatura	1
DL.9026N	Modulo di acquisizione di forme d'onda trifase	1
DL.PCGRID	Computer All-in-One	1

MATLAB & SIMULINK

Piattaforma di sviluppo e debug del controllo

The screenshot shows the MATLAB/Simulink environment. On the left, there is a library browser window titled "DL demo Library" containing various blocks like "Three-Phase Induction Motor", "V/F Control", "Current and Velocity Sensors", and "PID Controller". The main workspace contains a "DL demo target model" for "V/F Control of Three-Phase Induction Motor". This model includes a "Target Model for V/F Control of Three-Phase Induction Motor" block, which is connected to a "Host Model for V/F Control of Three-Phase Induction Motor" block. The host model displays a graphical user interface with plots for current and velocity, and a PID controller block. A "Scope" block is also visible in the workspace.



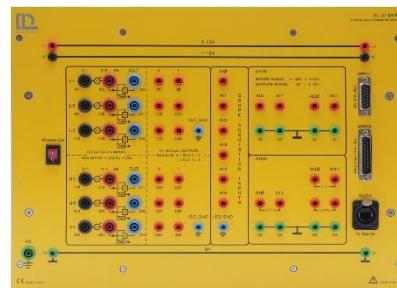
MODULI DEL LABORATORIO

DL RCPCORE

Questo è il nucleo di prototipazione del controllo rapido, un controller in tempo reale progettato per eseguire codice generato da **MATLAB** e **Simulink**. Collega senza soluzione di continuità gli utenti **Simulink** alle implementazioni hardware reali, riducendo al minimo lo sforzo ed eliminando la necessità di competenze di programmazione C tipicamente richieste per i sistemi embedded.

È dotato di sei canali per misurazioni di alta tensione e alta corrente, funzionando come sei volt-amperometri. Questi canali supportano misurazioni fino a ± 1000 V e ± 25 A, con boccole di protezione e isolamento galvanico integrato per una maggiore sicurezza e affidabilità. Ciò semplifica il controllo a circuito chiuso, consentendo agli utenti di integrarlo senza problemi nei loro algoritmi di controllo senza preoccuparsi di configurazioni hardware mancanti per misurazioni distribuite.

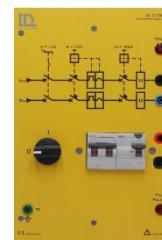
Dispone inoltre di ingressi e uscite digitali e analogici, consentendo agli utenti di personalizzare la configurazione hardware in base alle proprie esigenze.



DL 2106SPS-EXCT

Si tratta di un alimentatore CA monofase per convertitori di potenza e azionamenti elettrici, dotato di un MCB (Miniature Circuit Breaker) integrato e RCCB (Residual Current Circuit Breaker) per la protezione locale.

Fornisce inoltre tensione di eccitazione al motore CC con eccitazione derivata **DL 10200A1**.

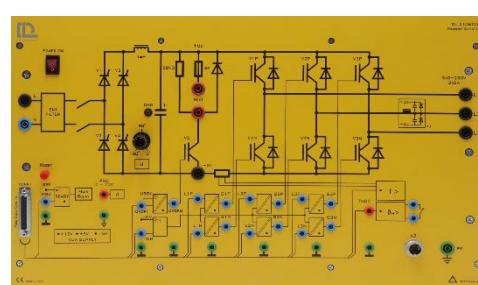


DL 2106T06

Intrinsecamente, si tratta di un convertitore di frequenza costituito da un raddrizzatore controllato monofase, un collegamento CC con frenatura rigenerativa e un inverter trifase.

Grazie al pilotaggio indipendente degli IGBT dell'inverter, può essere configurato anche per realizzare diversi convertitori, come choppers CC e inverter monofase.

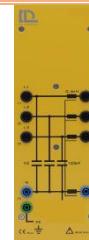
Sarà controllato da **DL RCPCORE**, fungendo da attuatore per l'algoritmo di controllo per alimentare un carico passivo come **DL 2106RLC** o carichi motore come il motore CC con eccitazione derivata **DL 10200A1**, il motore trifase a gabbia di scoiattolo **DL 10115A1**, e il motore brushless **MOTBRA1.3NM**.





DL 2106LPF

Questo filtro passa-basso viene applicato all'uscita del **DL 2106T06** per filtrare la tensione e la corrente di uscita CA o CC.



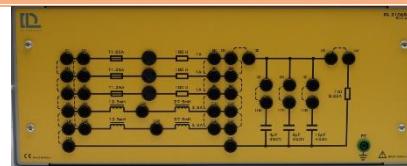
DL 2106T21-ADP

Modulo portafusibili per la protezione dell'hardware, adatto a diverse esigenze con diversi set di fusibili per diverse correnti di protezione.



DL 2106RLC

Questo modulo è costituito da un set di resistori, induttori e condensatori, che possono essere utilizzati come carichi passivi o filtri di potenza.



DL 10400

Questa è una base metallica progettata per il montaggio di motori DL. Include un trasduttore ottico per rilevare la velocità di rotazione e presenta piedini in gomma antivibrazione, rendendola adatta ai casi in cui due macchine sono accoppiate insieme.



DL 10200A1

Si tratta di un motore in corrente continua con eccitazione derivata, con avvolgimenti di eccitazione e di indotto aperti, e con protezione termica.

Caratteristiche tecniche:

- Potenza: 200 W,
- Tensione: 220 V,
- Corrente: 1.2 A,
- Eccitazione: 150 V/0.06 A,
- Velocità: 3000 rpm.



DL 10115A1

Si tratta di un motore asincrono trifase a gabbia di scoiattolo, con avvolgimenti di indotto adatti al collegamento a triangolo o a stella, e con protezione termica.

Caratteristiche tecniche:

- Potenza: 370 W,
- Tensione: 230/400 V - Δ/Y,
- Corrente: 1.9/1.1 A - Δ/Y,
- Frequenza: 50 Hz,
- $\text{Cos}\phi$: 0.7,
- Velocità: 2870 rpm.



MOTBRA1.3NM

Questo è un motore brushless a magnete permanente con un encoder incorporato, utilizzato con il controller





ELETTRONICA DI POTENZA



DL 2108T26-LP o con il convertitore di frequenza

DL 2106T06.

Caratteristiche tecniche:

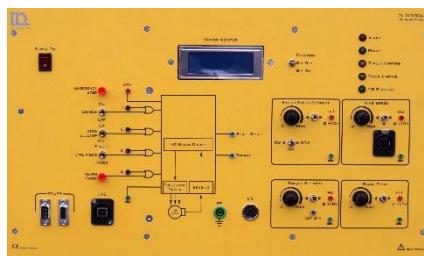
- Potenza nominale: 400 W,
- Coppia nominale: 1.3 Nm,
- Velocità nominale: 3000 rpm.

DL 2108T26-LP

Questo è il modulo controller a livello di applicazione per il motore brushless **MOTBRA1.3NM**, consentendo il funzionamento di un servomotore in un'applicazione di generatore o nella frenatura del motore.

Caratteristiche tecniche:

- Setpoint velocità motore,
- Setpoint coppia con Led limitazione coppia,
- Uscita analogica della coppia: 0...10V,
- Led raggiungimento coppia/velocità (T/S),
- Potenza nominale: 300 W,
- Velocità nominale: 3000 rpm,
- Porte: 1 USB e 2 RS485,
- Connettore 5 pin: per lettura velocità.



DL 2108T26BR

Questa è la resistenza di frenatura esterna per il **DL 2108T26-LP**, utilizzato durante la rigenerazione per proteggere il suo collegamento CC interno.



DL 9026N

Modulo avanzato utilizzato nei laboratori di sistemi trifase per visualizzare e misurare le forme d'onda.

Caratteristiche tecniche:

- CA monofase selezionabile per misurare V, I, P, Q e S,
- Una scheda di acquisizione dati incorporata, con un'interfaccia USB a piena velocità, per osservare le forme d'onda di tensione e corrente delle tre fasi simultaneamente con ingresso isolato e con porta di comunicazione RS485,
- Completo di SW di acquisizione dati sviluppato in Labview per la visualizzazione delle forme d'onda. Mostra i parametri elettrici più importanti (RMS per tensione e corrente per tutte le fasi, singole e totali, P, Q, S e fattore di potenza) ed esegue la trasformazione FFT per mostrare lo spettro di tensione e corrente.





DL PCGRID

PC All-in-One.

Caratteristiche tecniche:

- Display: 21.5", Full HD,
- Risoluzione: 1920 x 1080 Pixel,
- Processore: Intel® Core™ i3, 1,2 GHz ,
- RAM: 8 GB,
- SSD: 256 GB,
- Sistema operativo: Windows 11.



DL T12090_SK

Banco da lavoro con piano in melamina. Sul piano sono presenti due fori per consentire il montaggio del telaio a tre livelli **DL A120-3M**.

Caratteristiche tecniche:

- Dimensioni (AxLxP): 80x120x90 cm,
- Con ruote bloccabili,
- Fornito con 15 prese protette da interruttore magnetotermico.



DL T06090

Banco multifunzionale utilizzato nei laboratori come supporto per moduli e macchine elettriche.

Caratteristiche tecniche:

- Dimensioni (AxLxP): 80x60x90 cm,
- Con ruote bloccabili.



DL A120-3M

Telaio a 3 livelli, versione base, per il montaggio dei moduli del laboratorio. Da fissare sul banco di lavoro **DL T12090_SK**.



DL SP-A120-LED

Base con striscia LED, da fissare sul lato superiore del telaio **DL A120-3M**.



TLRCP

Set di cavi di cablaggio di diversi diametri e lunghezze.





ELETTRONICA DI POTENZA



DL 1196

Una struttura robusta utilizzata per riporre e organizzare i vari cavi di collegamento in laboratorio, dotata di ruote.

