

SRM 발전영역에서의 안정운전을 위한 스위칭각 제어

강유정, 박성준*, 안진우
경성대, 동명대학*

Switching Angle Control for Stable Drive of SRM Generation Region

Yu-Jung Kang, Sung-Jun Park*, Jin-Woo Ahn
Kyungsoong Univ., Tongmyung College*

Abstract - Switched Reluctance Generator attracts much attention because of high efficiency, simple controllability with traction drive. But the theories that have been adopted as SRG control methods are complicated up to the present.

This paper proposes reference current limitation strategy for stable generation of SRM and switching angle control. The proposed method is verified by simulation and experiments.

1. 서 론

SRM(Switched Reluctance Motor)은 펄스형의 여자전원에 의한 고정자와 회전자의 릴럭턴스 토크를 이용하는 전동기구조로써, 기계적인 구조가 매우 간단하고 견고하다. 또한 다른전동기구에 비하여 효율이 높고, 단위체적당 발생토크가 크며, 기동특성이 직류직권전동기와 같은 특성을 갖고 있다. 따라서 SRM은 견인특성이 좋으며 고속회전 특성이 우수하여 견인용 전동기구와 전기자동차의 구동부에 대한 응용이 활발히 연구되고 있다. SRM을 견인용으로 사용할 경우 빈번한 발전동작이 필요로 하고 있으나, SRM은 직류직권전동기와 같은 특성을 갖고 있어 제동 및 발전기로 동작할 경우 그 동작이 매우 어려운 실정이다. SRM의 발전영역 동작에서 역기전력의 크기는 전동기의 속도, 상 전류의 크기 및 인덕턴스의 변화율에 의해 결정되어 진다. 역기전력을 형성하는 항 중에서 속도는 상전류 및 인덕턴스의 변화에 비하여 상당히 큰 시정수를 갖고 있고, 상 전류제어기 내에서는 상수로 취급할 수 있다. 또한 인덕턴스의 변화율은 전동기의 속도와는 무관하고 회전자의 위치와 전류의 크기에 따라 변하게 되나 인덕턴스 프로파일에 의해 그 정보를 얻을 수 있다. 따라서 역기전력을 형성하는 중요 항은 상 전류의 크기가 된다. 즉 SRM의 상 전류의 크기에 따라 역기전력성분이 직류전원보다 큰 경우가 존재한다. 이 경우 SRM에서 상 전류를 소호 할 능력을 상실하게되어 상 전류는 발산하게 된다. 따라서 본 연구에서는 SRM의 제동 및 발전모드로 동작할 경우 역기전력의 크기를 고려하여 상 전류의 발산을 막을 수 있는 전류 지령치를 형성하여 그 범위안에서의 스위칭각을 제어하였다. 이를 위해서 SRM의 속도에 따른 안정된 운전을 행할 수 있는 상 전류의 크기를 구하는 방법으로 실 측한 인덕턴스 프로파일과 토크 프로파일을 근거로 하여 시뮬레이션을 행하였다. 이 시뮬레이션을 통하여 얻은 속도에 따른 상전류 지령치의 안정영역을 구하였으며 이 안정영역 내에서 전류지령치를 형성함으로써 제동 및 발전시 안정된 동작을 행할 수 있으며 또한 스위칭각을 제어함으로써 각도에 따른 발전량을 구할 수 있었다. 또한 제한된 제어방법에 대하여 시뮬레이션 및 실험을 행한 결과 본 제어방식의 타당성을 입증하였다.

2. 본 론

2.1 SRM의 발전원리

SRG는 직류직권 발전기와 동일한 특성을 가지고 있다. 따라서 SRM의 발전기동작을 해석하기 위해서는 먼저 직류직권전동기의 발전특성을 살펴볼 필요성이 있다. 그림 1은 직류직권 발전기의 등가회로 및 특성곡선이다.

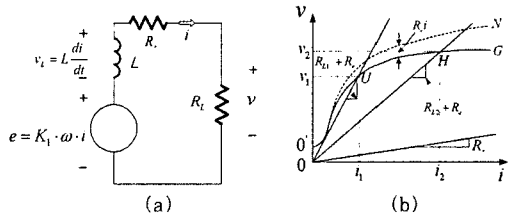


그림 1. 직류직권 발전기의 등가회로 및 특성곡선
(a) 등가회로 (b) 특성곡선

그림 1에서 R_L 은 부하저항이며, R_e 는 정류자를 포함한 발전기의 등가저항이고, 접선인 곡선 ON 은 직류직권 발전기의 단자전류에 따른 발전전압 특성곡선이다. 실선 곡선 OG 는 단자전류에 따른 단자전압 특성곡선이다. 이 단자전압 특성곡선에서 알 수 있듯이 발전전류가 증가하면 단자전압도 증가하게 된다. 이 특성곡선은 다른 직류발전기와 거의 상이한 점이 된다. 예를 들어 외부 부하가 R_{L1} 이 연결되었다면 부하전류와 발전기의 등가저항에서의 전압강하와 발전기의 전압이 일치하는 점에서 단자전압이 결정되며 그림에서는 U 점이 되고 발전 단자 전압은 v_1 이 되고 발전전류는 i_1 이 되나, 외부부하가 R_{L2} 가 연결되었다면 발전단자 전압은 v_2 가 되고 발전전류는 i_2 가 된다. 이 특성곡선은 외부에 부하가 큰 경우 발전전압이 크게 되는 현상을 초래한다. 또한 부하전류에 따라서 단자전압이 현저하게 변하게 되어 발전기 용으로는 잘 사용되지 않는다. 특히 직류 직권발전기가 직류전원으로 연결하여 사용할 경우 직류직권 발전기에서 속도와 부하전류에 의해서 결정된 단자전압과 직류전원의 전압이 서로 직결된 형태가 되어 발전기의 전류는 발산하여 발전기능이 불가능하게 된다. 이를 개선하기 위한 직류발전기의 회로구성은 그림 2와 같다.

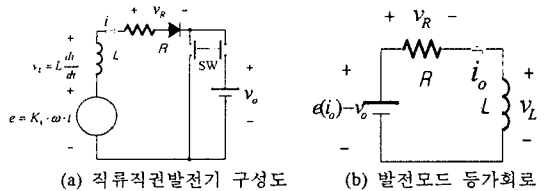


그림 2. 직류전원 연결형 직류직권발전기의 구성도 및 발전모드의 등가회로

우선 스위치 SW를 통하여 발전기 단자를 단락시켜 인덕턴스 L에 에너지를 축적하여 SW를 통하여 직류전원에 연결하여 L에 축적된 에너지를 직류전원측으로 전달하게 된다. 이 회로의 동작은 승압형 초퍼회로와 유사하게 되고, 안정된 동작을 위해서는 역기전력이 직류전원보다 적어야 한다는 전제조건이 필요하다. 그러나 역기전력은 전동기의 속도와 전류의 곱으로 나타나고 속도는 전동기의 외부제어변수가 되므로 앞의 전제조건을 성립하기 위해서는 전류의 크기제한이 필수적이다. 전류의 발산을 막기위한 전류치는 다음과 같이 표현된다.

$$i(t) \leq \frac{v}{K_1 \omega} \quad (1)$$

전류정착최종치인 $i(t)$ 는 직류전원 연결시 초기치가 되므로 이 값이 식 (1)을 만족하도록 그 전류의 크기를 제한하면 된다. SRM의 경우 직류직권 전동기와 상이한 점은 전동기의 설계에 다른 역기전력의 비례상수인 K_1 이 상수가 아니고 식 (2)와 같이 인덕턴스의 변화분으로 주어진다.

$$K_1 = \frac{dL}{d\theta} \quad (2)$$

본 실험에서 K_1 은 인덕턴스의 변화분 중에서 제일 큰 것을 취하였다. 따라서 발전모드로 동작할 경우 SRM의 회전자 위치에 역기전력 중 최대치를 취하여 그 역기전력이 직류전원을 초과하지 않는 범위의 전류치를 취하였다. 이를 위해 식 (1)과 식 (2)를 만족하는 전류값으로 발전을 행하여 전류가 발산하는 것을 방지하게 된다. 따라서 본 논문에서는 이러한 전류의 발산을 방지하여 발전기 영역에서 안정된 동작을 위해서 전류가 발산하지 않는 범위의 지령전류를 제한하여 안정된 발전을 가능하도록 하였으며, 그 제한된 전류에서 스위칭 각도를 조절 하여 각도범위에 따른 발전량을 구하였다.

그림 3은 SRM 구동용 비대칭형 인버터의 동작모드를 나타내고 있다. 이 비대칭형 인버터의 출력전압은 양의 직류전압(mode1), 음의 직류전압(mode3) 및 영전압(mode2)을 발생시킬 수 있으므로 SRM 구동용 인버터의 대부분을 차지하고 있다.

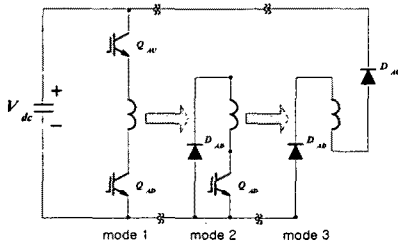
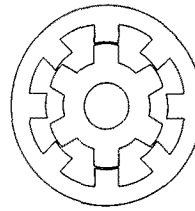


그림 3. SRM 구동용 비대칭형 인버터의 동작모드

본 실험에서도 비대칭형 인버터를 사용하였다. 비대칭형 인버터를 사용할 경우 SRM의 전동기영역에서는 Mode1과 Mode2를 사용하여 단방향 PWM을 사용함으로써 전류의 리플을 양방향 PWM에 비하여 상당히 저감하였다. SRM을 제동 및 발전기로 동작할 경우 Mode1과 Mode3를 사용하여 양방향 PWM을 사용하여 전류제어시 에너지 회수를 가능하게 하였다.

2.2 시뮬레이션 및 실험결과

시뮬레이션 및 실험에 사용된 SRM은 고정자와 회전자의 극이 8/6이고, 1.5(kW), 200(V), 2000(rpm) 기기로써 그림 4와같은 구조를 가진다.



Dimensions	
- Phase	.4
- Rotor Pole	.6
- Stator Pole	.8
- Airgap	-.250[mm]
- Stack Length	.95[mm]
Winding Data	
- Turns/Pole	.95
- Dia of Winding	-.105[mm]
- Rm	-.1005 [Ω]
- Stator Pole arc	-.22.4 [B]
- Rotor Pole arc	-.24.2 [B]

그림 4. 8/6 SRM의 구조

그림 5는 피시험 전동기에서 1°[A]의 일정한 전류를 흘렸을 때 회전자 위치각 1° 마다 측정된 인덕턴스 프로파일을 나타내고 있다. 이 데이터는 시뮬레이션에서 인덕턴스의 전압강하분을 계산하는 데이터로 사용된다.

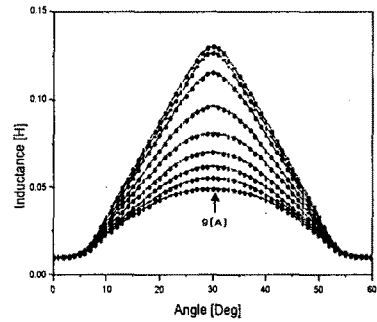


그림 5. 측정된 인덕턴스 프로파일

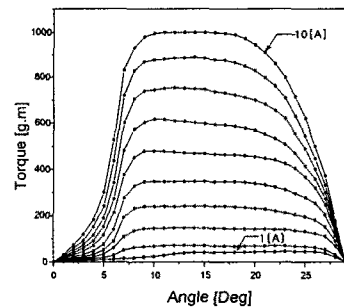


그림 6. 토크 프로파일

SRM의 토크 및 역기전력 함은 인덕턴스의 변화분으로 표현되므로 측정된 인덕턴스 데이터로부터 인덕턴스의 변화분을 정밀하게 찾기는 매우 어려운 실정이다. 따라서 본 연구에서는 토크를 측정하여 이 측정된 데이터로부터 인덕턴스의 변화분을 얻음으로써 양호한 결과를 얻을 수 있다. 그림 6은 측정된 토크 데이터를 나타낸 것으로 전류는 1~10[A]의 일정한 전류를 흘렸을 때 마다, 회전자 위치각은 1° 마다 토크 값을 나타내고 있다. 따라서 본 논문에서 측정된 SRM의 인덕턴스 및 토크 프로파일에 의해 SRM의 시뮬레이션을 행할 수 있는 구간을 마련했다 할 수 있다. 시뮬레이션은 측정된 인덕턴스 및 토크 프로파일에 의하여 속도 범위에 따른 상 전류 및 토크를 계산하여 SRM 운전시 전류가 발산하지 않는 범위를 구한 것이다.

그림 7은 시뮬레이션을 통하여 얻은 속도에 따른 제한전류의 크기를 나타내고 있다. 저속으로 SRM 구동시에는 지령전류의 값이 정격전류에 도달하여도 상 전류는 발산하지 않지만, 고속으로 갈수록 전류의 발산확률이

높아져 속도범위에 따라 전류를 제한하여 구동해야 함을 알 수 있다.

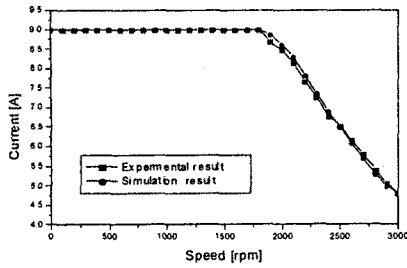


그림 7. 발전모드에서 전류 발산되지 않기 위한 제한전류

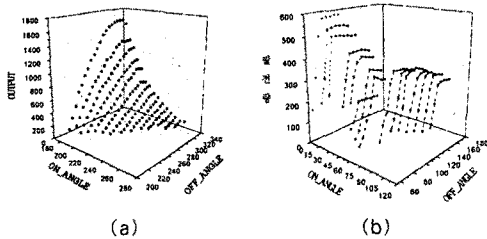


그림 8. 1000[rpm]운전시 on, off 각도에 따른 출력 및 발전량

- (a) 1000[rpm] 운전시 전동영역 출력
- (b) 1000[rpm] 운전시 발전량

그림 8은 8/6 SRM의 *strok angle*은 15° 이므로 *strok angle* 범위내에서 *on, off angle*을 1° 범위로 변화시켜 가면서 출력을 구한 것이다. 그림 8의 (a)는 1000[rpm]으로 전동기 영역 운전시 SRM의 출력을 나타낸 것이고, 그림(b)는 1000[rpm] 운전시 *on, off* 각도에 따른 발전량을 나타내고 있다. 그림 (b)에서 알 수 있듯이 1000[rpm] 운전시 발전량이 최대 30[%]까지 가능함을 알 수 있다.

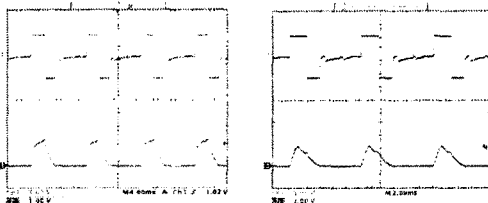


그림 9. 전동기영역 운전시 상전압, 상전류파형

그림 9는 SRM이 전동기영역으로 운전시 *dewell 15°*에서의 상 전압 및 상 전류 파형을 나타내고 있다

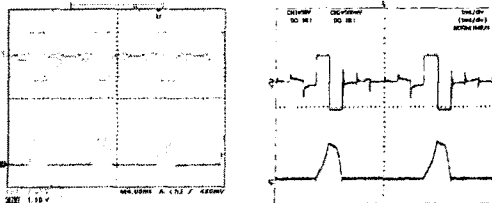


그림 10. 발전기영역 운전시 상전압 및 상전류파형

그림 10은 발전영역 운전시의 상 전압 및 상 전류의 파형으로써 (a)는 제한전류하에서 초평하는 것을 알 수 있고, (b)는 단일 펄스 여자시의 상 전압 및 상 전류 파형을 나타내고 있다.

그림 9 및 10의 상 전압 및 상전류 파형을 살펴보면 그림 3의 SRM 구동용 비대칭 인버터의 동작모드에서 전동기영역 운전시에는 *Mode1*과 *Mode2*를 사용하여 단방향 PWM을 사용하고, 발전영역 운전시에는 *Mode1*과 *Mode3*을 사용하여 양방향 PWM을 사용하여 전류 제어시 에너지 회수가 가능함을 알 수 있다.

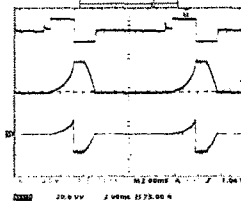


그림 11. 발전영역에서의 상전압(상), 상전류(중) 및 전력(하) 파형(*Dewell 15°*)

그림 11은 1000[rpm] 운전시 제한전류하에서의 *on, off* 각도에 따른 발전모드 상 전압, 상 전류 파형 및 전력을 나타내고 있다. 전력파형에서 한주기의 평균값이 회수되는 전력을 나타내고 있는데, *dewell 15°* 구간에서 최대 30[%]까지 회수됨을 알 수 있다.

3. 결 론

SRM이 제동 및 발전모드로 동작할 경우 발전영역에서 형성된 전류의 크기가 역기전력에 직접적으로 연관되어 있어 그 전류의 크기에 따라 역기전력성분이 직류전원보다 큰 경우가 존재한다. 이 경우 SRM에서 상 전류를 소호 할 능력을 상실하게되어 상 전류는 발산하게 된다. 따라서 본 연구에서는 SRM의 제동 및 발전모드로 동작할 경우 역기전력의 크기를 고려하여 상 전류의 발산을 막을 수 있는 전류 지령치를 형성하여 그 범위 내에서 *on, off* 각도를 제어하여 안정된 발전이 가능하도록 하였다. 또한 제한된 제어방법에 대하여 시뮬레이션 및 실험을 행한 결과 안정된 SRM의 제동 및 발전운전이 가능함을 입증하였다.

본 연구는 과학재단 목적기초연구 (R01-2001-000300-0) 지원으로 수행하였음

(참 고 문 헌)

- [1] 안진우, 황영문, "스위치드 릴럭턴스 전동기 구동과 응용", 신지서원, 1988
- [2] M.Stiebler, K.Liu, "Rotor Position Estimation of A Switched Reluctance Generator", ENE97, No.3, pp.575~579, 1997
- [3] Arthur Radun, "Generating With the Switched Reluctance Motor", Proceedings APEC, pp.41~47, 1994
- [4] Radun A, "Linearizer for a Switched Reluctance Generator", US Patent 5204604, April 20, 1993