

ชื่อ : นายนันทวิทย์ อุยยามวงศ์
ชื่อเรื่อง : การพัฒนาวิธีปรับตัวค่าตอบแทนโดยอัตโนมัติ สำหรับระบบควบคุม
ที่ความเร็วขับด้วยดิจิทัลเปอร์
สาขา : วิศวกรรมไฟฟ้า
ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ : ผศ.ดร.สุขสันต์ นุ่นงาม
ปีการศึกษา : 2539

บทคัดย่อ

วิทยานิพนธ์นี้เสนอวิธีการปรับตัวค่าตอบแทนโดยอัตโนมัติ สำหรับระบบควบคุมความเร็ว
มอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบกระตุ้นแยก แหล่งจ่ายไฟเป็นแบบดิจิทัลเปอร์ โดยจะใช้ทฤษฎี
การวิเคราะห์เชิงความถี่ประมาณค่าหาค่าพารามิเตอร์ ที่จำเป็นสำหรับการปรับตัวค่าตอบแทน
โดยอัตโนมัติซึ่งมีขั้นตอนดังนี้ ขณะที่มอเตอร์หยุดหมุน ทดสอบผลตอบสนองเชิงความถี่ หาค่า
ความต้านทานและอินเดคแตนซ์ของอาร์เมเตอร์ และขณะที่มอเตอร์หมุนจนกระทั่งถึงความเร็ว
ที่ต้องการ จะทดสอบผลตอบสนองเชิงความถี่อีกครั้ง เพื่อหาพารามิเตอร์ที่มีความสัมพันธ์กับค่า
เวลาทางกลของมอเตอร์ พารามิเตอร์ที่ได้จะนำไปปรับตัวค่าตอบแทน PI ทั้งลูปกระแส
และลูปความเร็ว

อัลกอริทึมต่าง ๆ จะถูกสร้างบนพีซีคอมพิวเตอร์ และจะทดสอบกับมอเตอร์ โดยแหล่ง
จ่ายไฟเป็นแบบดิจิทัลเปอร์ ใช้ไอจีบีที่เป็นอุปกรณ์อิเลคทรอนิกส์กำลัง ค่าพารามิเตอร์ที่ได้จาก
การประมาณค่าโดยวิธีผลตอบเชิงความถี่มีข้อมูลเพียงพอ ซึ่งสามารถทดสอบได้โดยเบรียบเทียน
ผลที่ได้จากการจำลองกับผลการทดลอง ผลการทดสอบได้จากทั้งขณะทดสอบลูปเปิด เมื่อไม่มี
สัญญาณควบคุมและทดสอบขณะลูปปิด เมื่อใช้ตัวค่าตอบแทน PI ควบคุมทั้งสองลูป ข้อดีของ
การใช้ผลตอบสนองเชิงความถี่คือ สามารถหาค่าพารามิเตอร์ได้ใกล้จุดทำงาน และสามารถออกแบบ
แบบระบบควบคุมแบบปิด โดยการใช้ค่าพารามิเตอร์ที่ได้โดยวิธีดังกล่าว ซึ่งสามารถที่จะทำนาย
สมรรถนะการควบคุมได้

ประธานกรรมการที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์