

طراحی یک ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی چهار فاز برای کاربرد کامیون برقی

میثم اعظمیان جزی^۱، محمدعلی عباسیان^{۲*}

۱- دانشجوی دکترا، گروه برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد اصفهان (خوراسگان)، دانشگاه آزاد اسلامی، اصفهان، ایران

* ۲- استادیار، گروه برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد اصفهان (خوراسگان)، دانشگاه آزاد اسلامی، اصفهان، ایران

m.abbasian@khuisf.ac.ir

تاریخ دریافت: ۱۴۰۱/۳/۱۰ تاریخ پذیرش: ۱۴۰۱/۶/۳۰

چکیده: در حال حاضر طراحی و بهینه‌سازی ماشین‌های الکتریکی جهت استفاده در خودروهای برقی به‌صورت بنیادین مورد توجه قرار گرفته‌است. موتورهای مورد نیاز برای کامیون برقی باید توانی بالاتر از ۱۶۰ کیلووات داشته باشند. این نوع موتورها معمولاً از جنس ماشین سنکرون آهنربای دایم هستند. با توجه به بالا بودن اندازه این ماشین در توانهای بسیار بالا، نیاز به استفاده از حجم زیادی از آهنربای دایم در این ماشین می‌باشد. با توجه به هزینه بالای آهنربای دایم و تولید آن از مواد خاک کمیاب، استفاده از ماشین‌های الکتریکی بدون آهنربا گزینه بهتری می‌باشد. موتورهای سوئیچ رلوکتانس گزینه مناسبی برای این کاربردها است، ولی گشتاور آن نسبت به ماشین آهنربای دایم کمتر است. لذا طراحی مدل‌های نوینی از ماشین سوئیچ رلوکتانس برای کاربرد کامیون برقی ضروری است. در این مقاله، یک ماشین سوئیچ رلوکتانسی القایی چهار فاز با توان ۱۵۰ کیلووات برای کاربرد کامیون برقی معرفی شده و عملکرد آن مورد ارزیابی قرار گرفته است. نوآوری بر مبنای قرار گرفتن سیم‌پیچ‌ها روی رتور انجام شده تا مسیر شار مغناطیسی را در رتور هسته و استاتور ماشین الکتریکی کوتاه کند. در نتیجه، یک گشتاور بالا تولید می‌شود. پس از معرفی ماشین، با استفاده از روش اجزای محدود و نرم افزار مگنت، گشتاور آن در جریانهای مختلف محاسبه می‌شود و راندمان محاسبه می‌گردد.

واژه‌های کلیدی: ماشین سوئیچ رلوکتانس، القایی، گشتاور، وسایل نقلیه الکتریکی، کامیون برقی.

۱- مقدمه

تمام شده پیش‌رانه در ساختار هزینه، بازیابی انرژی و کاهش وزن خودروهای برقی جهت افزایش راندمان این خودروها. بعلاوه مزایای خودروهای برقی در مقایسه با خودروهای معمولی عبارتند از: بازیافت نیروی تلف شده در هنگام ترمزگیری، کاهش در وزن موتور و ابعاد آن، کاهش گرمایش زمین به دلیل کاهش میزان آلاینده‌گی، کاهش وابستگی به سوخت‌های فسیلی، استفاده بهینه از نفت در پتروشیمی و افزایش دو برابری راندمان نسبت به خودروهای معمولی.

خودروهای برقی از قسمتهای مختلفی تشکیل شده که مهمترین آنها موتورهای الکتریکی، کنترل‌کننده‌ها و سامانه ذخیره انرژی الکتریکی هستند. چیدمان خاص کلیدهای قدرت در این گونه خودروها، اجازه می‌دهند که در هنگام شتاب گیری جریان از منبع به سمت محرک الکتریکی جاری گردد و در هنگام ترمز و یا کاهش

اخیراً برخی شرکت‌های سازنده کامیون مانند مرسدس بنز و ولوو به ساخت کامیون با پیش‌رانه برقی روی آورده‌اند. با توجه به افزایش روزافزون آلاینده‌های زیست محیطی ناشی از مصرف سوخت‌های فسیلی برای حمل و نقل، همچنین روند روبه‌رشد هزینه‌های استخراج و تولید این سوخت‌ها، از طرف دیگر الزامات جهانی برای کاهش گازهای گلخانه‌ای، استفاده از موتورهای الکتریکی در خودروهای سنگین مورد توجه قرار گرفته است. استفاده از خودروهای برقی به اواخر دهه هفتاد میلادی برمی‌گردد. زمانی که با اولین بحران انرژی همراه شده‌است. برخی از مهمترین اهداف خودروهای برقی عبارتند از: کمینه نمودن آلاینده‌گی سوخت‌های فسیلی، حداقل شدن هزینه

سرعت به سمت ذخیره ساز انرژی برگردد. به عنوان مثال در هر مرحله ترمز گیری توپوتا پریوس تا ۳۵ در صد از انرژی را به منبع باز می گرداند [۱].

قسمت اصلی سیستم محرک خودروهای الکتریکی شامل موتور الکتریکی و درایو می باشد که بهینه سازی این دو جزء موضوع اصلی مطالعات اخیر در این رابطه بوده و ماشین های الکتریکی با چگالی گشتاور بالا بسیار مورد توجه قرار گرفته اند. نه تنها در صنعت حمل و نقل، بلکه بیش از ۶۰٪ نیروی محرک در تجهیزات صنعتی توسط موتورهای الکتریکی تامین می گردد، بنابراین پیشنهاد راه حل های جدید طراحی و کنترل ماشین های الکتریکی علاوه بر صنعت خودرو برای سایر صنایع نیز جذاب خواهد بود. در زمینه طراحی اغلب موتورهای الکتریکی، اهدافی وجود دارد که بایستی مد نظر قرار گیرد. این اهداف می توانند شامل حذف مواد خاک کمیاب، افزایش گشتاور، افزایش راندمان و کاهش تلفات گردد [۲].

به عنوان موتور محرک خودرو برقی، گزینه اول استفاده از ماشین سنکرون آهنربای دائم می باشد که دارای راندمان بالا و چگالی گشتاور خوبی است [۳]-[۴]. استفاده از آهنربای دائم در ماشین های الکتریکی مانند ماشین سنکرون آهنربای دائم، امکان ایجاد میدان های الکتریکی قوی را بدون استفاده از سیم پیچ در موتور فراهم می کند. این امر موجب کاربرد موتورهای آهنربای دائم در کاربردهای با گشتاور بالا می گردد. گشتاور تولیدی در موتور سنکرون آهنربای دائم از نوع داخلی، ترکیبی از گشتاور رلوکتانسی و گشتاور ناشی از وجود آهنربای دائم است. در نتیجه این ماشین الکتریکی دارای چگالی گشتاور بالاتری نسبت به سایر موتورها از جمله موتور سنکرون آهنربای دائم از نوع سطحی و ماشین سویچ رلوکتانس می باشد. با این حال، ماکزیمم بار این نوع موتورها با محدودیت حداکثر دمای مجازی که آهنربای دائم داخل ماشین می تواند تحمل کند مواجه می شود [۵]. از طرف دیگر آهنربای دائم از مواد کمیاب تولید می شود و دارای قیمت زیاد بوده و علاوه بر آن مشخصات مغناطیس دائم به مرور زمان و در اثر حرارت بالای درون موتورهای الکتریکی تغییر می نماید که این موارد در کاربردهای خودرو برقی مطلوب نیست. ماشین القایی نامزد مهم دیگر برای کاربرد در وسایل نقلیه الکتریکی است. موتور القایی چگالی توان قابل قبولی دارد، اما در مقایسه با ماشین الکتریکی سنکرون آهنربای دائم دارای راندمان پائینی است. هادی های روی رتور موتور القایی منابع مهم تولید تلفات اهمی ماشین هستند.

استفاده از موتورهای سویچ رلوکتانس به اواخر قرن نوزدهم میلادی باز می گردد. در آن موقع توسعه این گونه موتورها و درایوهای لازم آن به دلیل فقدان کلیدهای با سرعت قطع و وصل بالا متوقف گردید. با رشد صنعت الکترونیک قدرت از جمله ساخت کلیدهای با سرعت عملکرد و جریان قطع بالا در اوایل دهه ۶۰ و نظر به مزایای موتورهای سویچ رلوکتانس، توجه محققان به تکمیل و رشد این گونه موتورها و درایوهای آنها جلب گردید. گشتاور تولیدی در ماشین

سویچ رلوکتانس تنها از نوع گشتاور رلوکتانسی است. در نتیجه قابلیت تولید گشتاور در این ماشین چندان زیاد نیست. مع الوصف این ماشین کاربردهای متعددی در صنعت دارد. از مزایای این ماشین می توان به راندمان زیاد، ساختار ساده و محکم موتور، کارایی و عملکرد مناسب آن در شرایط محیطی نامناسب، هزینه های نگهداری کم و تعمیرات موتور و سادگی مدارهای سویچینگ مورد نیاز درایو، اشاره نمود [۶].

برای کاربرد ماشین های الکتریکی در کامیون برقی، رسیدن به گشتاور حداکثر از اهمیت بالایی برخوردار است. لذا باید طرح بهینه ای از موتورهای الکتریکی با گشتاور بسیار بالا ارائه نمود. روش های کلاسیک در بهینه سازی ماشین های الکتریکی، مبتنی بر اصولی هستند که در بکارگیری آنها نحوه توزیع مؤلفه های میدان و نیرو در نظر گرفته نمی شوند. لذا در روش های مرسوم، عمدتاً با سعی و خطا و بدون ارایه درکی روشن و عمیق از نحوه تولید نیرو و مؤلفه های درگیر در ایجاد گشتاور، اقدام به بهینه سازی ماشین می گردد. این روش ها نتوانسته اند به بهینه سازی مطلوب منجر شوند و طراحی ماشینهای الکتریکی با روش های آنالیز مؤلفه های میدان و نیرو می تواند باعث تغییرات قابل توجهی در نحوه طراحی آنها گردد [۷].

در دهه های اخیر تلاش های گسترده ای برای طراحی بهینه یا ارائه مدل های خلافا نه ماشین سویچ رلوکتانس شده است و چندین نمونه جدید معرفی شده است [۱۶]-[۸]. برای مثال، ماشین سویچ رلوکتانس تکه ای در سال ۲۰۰۴ معرفی شد [۸]. در این ساختار روتور از چندین قسمت فرومغناطیس تشکیل شده است. به دلیل ساختار چند قسمتی، شار مغناطیسی نمی تواند همه یوغ استاتور را دور بزند و لذا مسیر شار کوتاه حاصل می شود. ماشین سویچ رلوکتانس تکه ای می تواند گشتاوری معادل ۴۰٪ بیشتر از نمونه مشابه ماشین سویچ رلوکتانس سنتی ایجاد کند. اما ساخت یک رتور تکه ای می تواند باعث ایجاد اشکالاتی عملی شود. در مرجعی دیگر موتور سوئیچ رلوکتانسی معرفی شده که تعداد قطبهای روتور آن بیش از قطبهای استاتور است [۹]. همچنین موتور سوئیچ رلوکتانس با شار محوری در مرجع [۱۱] معرفی شده است. یک نمونه دیگر ماشین سویچ رلوکتانس که دارای گشتاور بالاست، ماشین سویچ رلوکتانسی استاتور دویل است که برای کاربرد وسایل نقلیه در سال ۲۰۱۰ معرفی شده است [۱۶]. در این ماشین، یک روتور استوانه ای گرد بین دو استاتور قرار گرفته است. چگالی گشتاور در ماشین سویچ رلوکتانسی استاتور دویل دو برابر ماشین سویچ رلوکتانسی استاتور معمولی است. اما ماشین سویچ رلوکتانسی استاتور دویل دارای ساختاری پیچیده است و مونتاژ آن بسیار دشوار است.

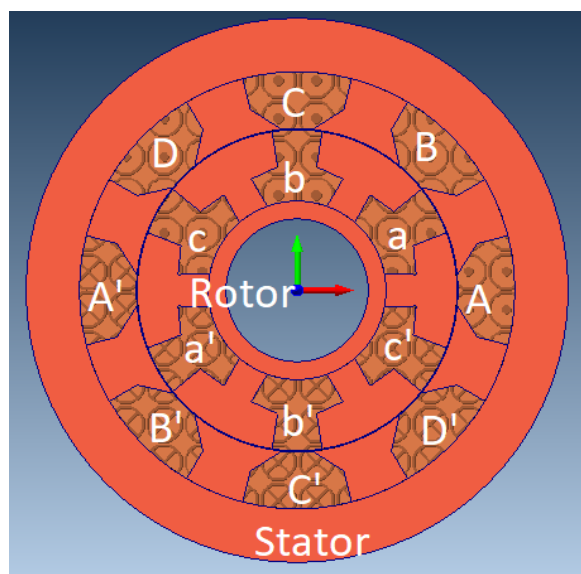
در مرجع [۱۷] ساختاری ارائه شده است تا بتوان با بهره گیری از اثر القا مسیر شار را کوتاه کرد و درصد بیشتری از نیروهای تولیدی ماشین را در راستای تولید حرکت و گشتاور بکار گرفت. این امر می تواند منجر به تحولی بزرگ در طراحی ماشین های الکتریکی و نحوه نگرش به بهینه سازی آن شود. برای دستیابی به این هدف، در این

که این موضوع هم بطور کامل با آنالیز اجزای محدود مورد بررسی قرار می گیرد و نتایج ارائه می شوند.

۲- ماشین سویچ رلوکتانس القایی ۱۵۰ کیلووات

بر مبنای قانون القای فاراده، هادی‌ها روی رتور می‌توانند بر مسیر شار مغناطیسی اثر بگذارند و آن را در جهت مطلوب، جهت‌دهی نمایند. قرار گرفتن هادی‌ها در یک موقعیت مناسب با چیدمان و اتصال درست، ضرورت این مسأله است. با توجه به این نکته، ماشین سویچ رلوکتانس القایی معرفی شده است. در این ماشین یک مسیر شار مغناطیسی کوتاه در موتور به‌دست می‌آید، درحالی‌که هیچ رتور یا استاتور چند تکه‌ای در ماشین وجود ندارد. این یک مزیت مهم است که می‌تواند چگالی گشتاور بالا و چگالی توان بالا را حاصل کند. ماشین سویچ رلوکتانس القایی می‌تواند در ساختارها و تعداد قطب‌های مختلف طراحی شود. در این مقاله یک ماشین سویچ رلوکتانس القایی چهار فاز با استاتور ۸ قطبه و رتور ۶ قطبه با توان ۱۵۰ کیلووات برای کاربرد کامیون برقی ارائه شده است. وجود چهار فاز در این موتور به قابلیت اطمینان موتور می‌افزاید و در صورتی‌که یک یا دو فاز از کار بیفتند، موتور همچنان به کار خود ادامه می‌دهد.

ماشین سویچ رلوکتانس القایی مطابق شکل ۱، از یک استاتور، یک رتور و چندین سیم‌پیچ اتصال کوتاه که در رتور قرار گرفته‌اند تشکیل شده است. این ماشین به وسیله سیم‌پیچ‌های جداگانه تحریک می‌شود که در شیارهای استاتور قرار گرفته‌اند. سیم‌پیچ‌های اتصال کوتاه شده روی رتور توسط هیچ منبع خارجی تحریک نمی‌شوند، اما جریان به هادی‌های رتور القا می‌شود. چیدمان سیم‌پیچ‌های رتور مطابق شکل ۱، نهایتاً یک مسیر شار کوتاه را حول سیم پیچ استاتور تحریک شده ایجاد می‌کند.



شکل ۱: شمای یک ماشین سویچ رلوکتانس القایی چهار فاز

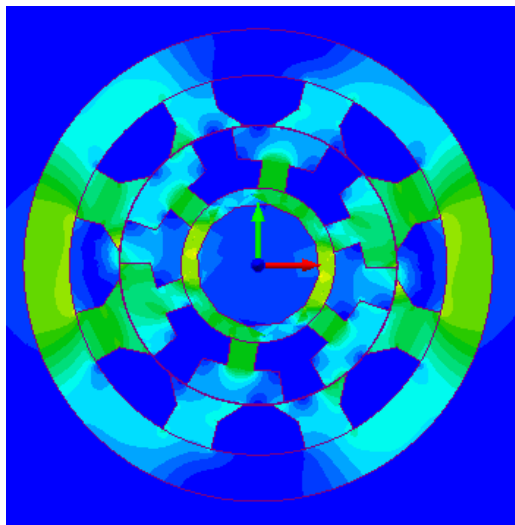
مرجع ماشین سویچ رلوکتانس جدیدی با ساختار متفاوت تحت عنوان "ماشین سویچ رلوکتانس القایی" معرفی گردیده است.

در این مقاله، یک ماشین سویچ رلوکتانس القایی با توان ۱۵۰ کیلووات برای کاربرد کامیون برقی معرفی شده و عملکرد آن مورد ارزیابی قرار گرفته است. طراحی بر مبنای نحوه قرار گرفتن سیم‌پیچ‌ها روی رتور انجام شده تا مسیر شار مغناطیسی را در رتور هسته و استاتور ماشین الکتریکی کوتاه کند. در نتیجه، یک گشتاور بالا با راندمان بالا تولید می‌شود. پس از معرفی ماشین، با استفاده از روش اجزای محدود، گشتاور آن در جریان‌های مختلف محاسبه می‌شود و راندمان محاسبه می‌گردد.

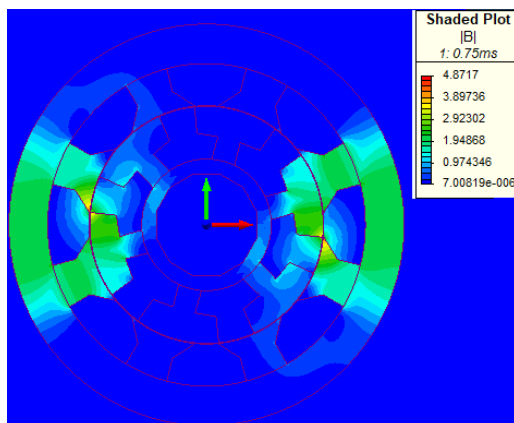
از آنجا که ماشین‌های الکتریکی در توان‌های مختلف رفتار و کارایی متفاوتی از خود نشان می‌دهند، برای هر نوع کاربرد و هر سطحی از توان باید طراحی و آنالیز خاص آن صورت گیرد. به‌عنوان مثال ممکن است ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی ۸۰ کیلووات، راندمان و گشتاور بهتری نسبت به ماشین سوئیچ رلوکتانس معمولی داشته باشد، ولی ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی ۱۵۰ کیلووات این برتری را نداشته باشد. از طرف دیگر، تعداد فازهای این ماشین تأثیر مهمی بر عملکرد و کارایی ماشین دارد. در این مقاله علت انتخاب نوع چهار فاز این ماشین، افزایش قابلیت اطمینان موتور در کاربرد خطیری چون کامیون برقی است. درواقع چون کامیون اغلب در جاده‌های بیابانی یا کوهستانی حرکت می‌کند، باید کامیون برقی به شیوه بسیار مطمئن و با کمترین خرابی موتور الکتریکی کشنده و حداکثر قابلیت اطمینان طراحی گردد. زیرا در صورت خرابی موتور در جاده‌های خارج از شهر، دسترسی به تعمیرگاه بسیار دشوار خواهد بود. با عنایت به این توضیحات باید ساختاری از ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی برای کامیون برقی طراحی شود که بیشترین قابلیت اطمینان را داشته باشد. یکی از روشهای افزایش قابلیت اطمینان ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی، افزایش تعداد فاز آن است. نکته مهم در این ماشین خاص این است که اگر یک فاز یا حتی دو فاز آن هم از کار بیفتد، ماشین همچنان قابلیت کار با دو فاز باقیمانده را دارد. البته در صورت از کار افتادن یک فاز یا دو فاز، تولید گشتاور موتور کاهش می‌یابد، ولی با این حال کامیون می‌تواند با سرعت حرکت کمتر به تعمیرگاه منتقل گردد. لذا با در نظر گرفتن اصل مهم قابلیت اطمینان، در این مقاله برای اولین بار یک موتور الکتریکی با چهار فاز از نوع ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی برای کاربرد کامیون برقی، به روش اجزای محدود طراحی می‌شود.

برای طراحی ماشین سوئیچ رلوکتانس القایی چهار فاز با کارایی مناسب، باید نحوه سیم‌بندی سیم‌پیچ‌های رتور و استاتور آن به‌گونه‌ای مناسب انجام شود که این امر در این مقاله صورت می‌گیرد. همچنین باید دید که آیا این ساختار چهار فاز در سطح توان بسیار بالا برتری خود را نسبت به ماشین سوئیچ رلوکتانس معمولی حفظ میکند،

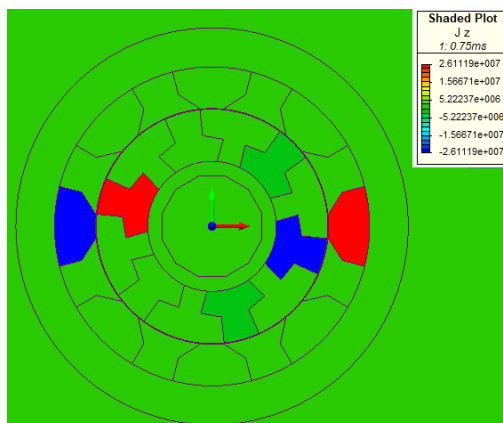
سیم‌پیچ‌ها روی روتور حذف شده‌اند، مسیر شار کوتاه ایجاد نمی‌شود و مسیرهای شار مغناطیسی در این حالت در همه ماشین توزیع شده‌اند و غالب فضای استاتور و روتور را اشغال کرده‌اند.



شکل ۲: توزیع شار در ماشین سویچ رلوکتانس القایی بدون وجود سیم‌پیچ روی روتور



شکل ۳: توزیع شار در ماشین سویچ رلوکتانس القایی با وجود سیم‌پیچ روی روتور



شکل ۴: جریان‌های القایی در سیم‌پیچ‌های استاتور و روتور ماشین سویچ رلوکتانس القایی

در این ماشین سویچ رلوکتانس القایی چهار فاز، یک سیم‌پیچ در هر فاز وجود دارد که به وسیله منبع بیرونی تغذیه می‌شوند. برای مثال AA' فاز A را تشکیل داده‌اند. به همین ترتیب برای فازهای B.C و D نیز همین مسأله صادق است. هر سیم‌پیچ استاتور از سیم‌پیچ‌های متمرکز تشکیل شده است. در سمت رتور سه سیم‌پیچ متمرکز اتصال کوتاه شده aa', bb', cc' پیچیده شده است. در نگاه اول، ماشین سویچ رلوکتانس القایی می‌تواند شبیه یک ماشین القایی به نظر برسد. اما چندین اختلاف بین ماشین القایی و ماشین سویچ رلوکتانس القایی وجود دارد. در ماشین سویچ رلوکتانس القایی، هر سیم‌پیچ رتور باید از دیگر سیم‌پیچ‌های رتور کاملاً جدا باشد. تعداد قطب‌های رتور و استاتور آن نیز بر مبنای روش‌های طراحی ماشین سویچ رلوکتانس معمولی طراحی می‌گردد و همچنین پروفایل گشتاور ماشین سویچ رلوکتانس القایی شبیه ماشین سویچ رلوکتانس معمولی است. همچنین این ماشین با پالسهای DC تحریک می‌شود که با تغذیه ماشین القایی که با جریان سینوسی است کاملاً متفاوت می‌باشد.

بر طبق قانون فاراده القایی، زمانی که یک فاز ماشین سویچ رلوکتانس القایی تحریک می‌شود و رتور می‌چرخد، میدان مغناطیسی در سیم‌پیچ‌های رتور اتصال کوتاه شده بر حسب زمان تغییر می‌کند و نیروی محرکه الکتریکی در آن ایجاد می‌شود که جهت آن و جریان القایی در سیم‌پیچ‌های رتور می‌تواند توسط قانون لنز تعیین شود. نتیجه اینکه این امر از ورود خطوط شار به یوغ رتور جلوگیری می‌کند و یک مسیر شار کوتاه حول فاز استاتور تحریک شده ایجاد می‌کند. در ماشین سویچ رلوکتانس القایی اگر ماشین به اشباع نرود، گشتاور می‌تواند توسط رابطه زیر بیان شود:

$$T = \frac{1}{2} i^2 \frac{dL_{eq}}{d\theta} \quad (1)$$

که L_{eq} اندوکتانس معادل سیم‌پیچ استاتور تحریک شده استاتور ناشی از القای خودی و همچنین کوپلینگ مغناطیسی بین سیم‌پیچ استاتور تحریک شده و سیم رتور است. θ موقعیت روتور و i جریان روتور است.

۳- تحلیل اجزاء محدود ماشین سویچ رلوکتانس القایی چهار فاز

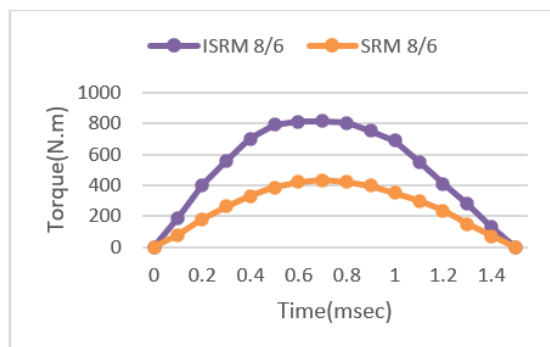
برای آنکه اثر سیم‌پیچ‌های اتصال کوتاه شده حول قطب‌های رتور را بررسی کنیم، یک مدل دوبعدی از یک ماشین سویچ رلوکتانس القایی با مشخصات ارائه شده در جدول ۱ در نرم افزار مگنت ایجاد شده است تا به روش اجزای محدود تحلیل گردد. در ابتدا فرض شده است که هیچ سیم‌پیچی حول قطب‌های رتور ماشین سویچ رلوکتانس القایی وجود ندارد و فاز A تحریک می‌شود در حالی که رتور در سرعت 2500 rpm می‌چرخد. این مدل با استفاده از تحلیل گذرای اجزای محدود در مگنت شبیه‌سازی شده و خطوط شار مغناطیسی محاسبه شده و در شکل ۲ رسم شده‌اند. همانطور که می‌بینیم در این حالت که

شد یکسان است. یک مدل اجزای محدود دو بعدی ماشین سویچ رلوکتانس معمولی ایجاد شده و با همان روش قبلی تحریک شده است. توزیع شار ماشین سویچ رلوکتانس معمولی در شکل ۵ نشان داده شده است. همانطور که میبینیم مسیر توزیع شار در ماشین سویچ رلوکتانس معمولی کوتاه نیست.

در صورتی که روش خنک‌کنندگی این دو ماشین روش خنک‌کنندگی اسپری روغن باشد، چگالی جریان حداکثر هادی‌ها می‌تواند حدود ۲۰ آمپر بر میلی‌متر مربع باشد و حداکثر جریان فاز به $200A$ برسد، در این مرحله، پروفایل گشتاور و گشتاور متوسط هر دو ماشین محاسبه می‌شوند که نتایج آن در شکل‌های ۶ و ۷ نشان داده شده است. نتایج نشان می‌دهد که ماشین سویچ رلوکتانس القایی گشتاور بیشتری در مقایسه با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی تولید می‌کند که حتی به نزدیک دو برابر هم می‌رسد. در مرحله بعد راندمان ماشین سویچ رلوکتانس معمولی و ماشین سویچ رلوکتانس القایی محاسبه و مقایسه می‌شوند که نتایج آن در شکل ۸ نشان داده شده است. می‌توان مشاهده کرد که راندمان ماشین سویچ رلوکتانس القایی حدوداً دو درصد بیشتر از راندمان ماشین سویچ رلوکتانس در توان‌های مختلف است که این نتیجه‌ای بسیار مطلوب است.

جدول (۱): مشخصات هر دو موتور ISRM و SRM

توان	۱۵۰ کیلووات
ولتاژ	۸۰۰ ولت
جریان	۲۰۰ آمپر
شعاع خارجی استاتور	۱۵ سانتی‌متر
طول موتور	۱۵ سانتی‌متر
تعداد قطب استاتور	۸
تعداد قطب روتور	۶
تعداد فاز	۴
تعداد دور سیم پیچ هر فاز استاتور	۵۰
تعداد دور سیم پیچ هر قطب روتور	۵۰
نوع ورق هسته	M19
سیستم خنک‌کننده	روغن

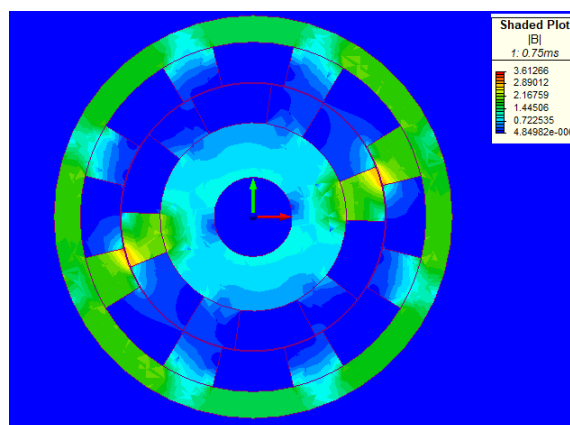


شکل ۶: پروفایل گشتاور ماشین سویچ رلوکتانس القایی در مقایسه با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی در جریان ۱۰۰ آمپر

در مرحله بعد، سیم‌پیچ‌های اتصال کوتاه شده به روتور ماشین سویچ رلوکتانس القایی اضافه می‌شود که در شکل ۱ نشان داده شده است. سپس شبیه‌سازی گذرای ماشین سویچ رلوکتانس القایی به روش اجزای محدود در نرم‌افزار مگنت با همان شرایط قبل مجدداً انجام می‌شود. شکل ۳ توزیع شار مغناطیسی محاسبه شده در این حالت را نشان می‌دهد. همانطور که می‌بینیم در این حالت که سیم‌پیچ‌ها روی روتور قرار دارند، مسیر شار کوتاه ایجاد می‌شود و مسیرهای شار مغناطیسی در این حالت فقط حول فاز تحریک شده توزیع شده‌اند و غالب فضای استاتور و روتور بدون شار است که این نتیجه‌ای بسیار مطلوب است که منجر به افزایش گشتاور خواهد شد. به علاوه جریان‌های القایی در سیم‌پیچ‌های استاتور و روتور ماشین سویچ رلوکتانس القایی در این شبیه‌سازی به‌دست آمده و در شکل ۴ قابل مشاهده هستند.

۴- مقایسه ماشین سویچ رلوکتانس القایی با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی

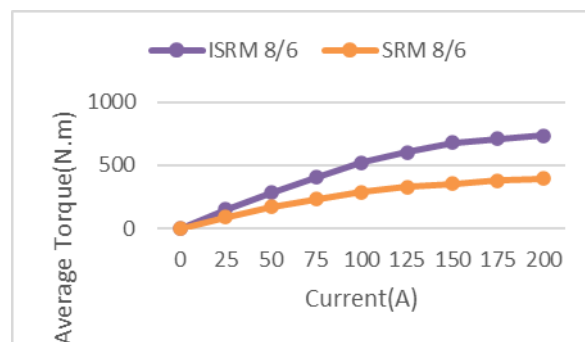
به دلیل اینکه هیچ منبع مغناطیسی روی روتور ماشین سویچ رلوکتانس معمولی وجود ندارد، تنها گشتاور رلوکتانسی در آن ایجاد می‌شود. اما در ماشین سویچ رلوکتانس القایی، سیم‌پیچ‌های روتور جریان القایی را حمل می‌کنند و بر گشتاور کل اثر می‌گذارند. در واقع میدان مغناطیسی متغیر با زمان با جریان‌های حلقه روتور اثر متقابل دارند و گشتاور القایی تولید می‌شود.



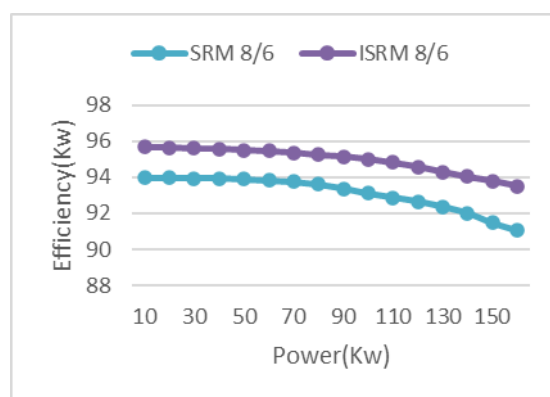
شکل ۵: توزیع شار مغناطیسی ماشین سویچ رلوکتانس معمولی

برای اینکه ماشین سویچ رلوکتانس القایی را با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی در توانایی گشتاور و راندمان مقایسه کنیم، یک ماشین سویچ رلوکتانس معمولی چهار فاز مورد تحلیل و بررسی به روش اجزای محدود قرار می‌گیرد و گشتاور آن محاسبه می‌گردد. مشخصات این ماشین سویچ رلوکتانس معمولی که برای شبیه‌سازی مورد بررسی قرار گرفته در جدول ۱ آورده شده است. ابعاد، تعداد قطب‌ها، تعداد حلقه‌های سیم‌پیچ و فاصله‌های هوایی ماشین سویچ رلوکتانس معمولی با ماشین سویچ رلوکتانس القایی که قبلاً تحلیل

- [2] I. Boldea, L. N. Tutelea, L. Parsa, and D. Dorrell, "Automotive electric propulsion systems with reduced or no permanent magnets: An overview," *IEEE Trans. Ind. Electron.*, vol. 61, no. 10, pp. 231-239, Oct. 2014, doi: 10.1109/TIE.2014.2301754.
- [3] B. Bilgin, J. W. Jiang, and A. Emadi, *Switched Reluctance Motor Drives Fundamentals to Applications*. Boca Raton, FL, USA: CRC Press, 2019.
- [4] Y.-R. Kang, J.-C. Son, and D.-K. Lim, "Optimal design of IPMSM for fuel cell electric vehicles using autotuning elliptical niching genetic algorithm," *IEEE Access*, vol. 8, pp. 117405-117412, Jun. 2020, doi: 10.1109/ACCESS.2020.3004722.
- [5] Z. Chen and G. Li, "A V type permanent magnet motor simulation analysis and prototype test for Electric vehicle," *IEEE Access*, vol. 7, pp. 174839-174846, Dec. 2019, doi: 10.1109/ACCESS.2019.2957420.
- [6] R. Vandana and B. G. Fernandes, "Design methodology for high performance segmented rotor switched reluctance motors," *IEEE Trans. Energy Convers.*, vol. 30, no. 1, pp. 11-21, Mar. 2015, doi: 10.1109/TEC.2014.2336861.
- [7] E. Bostanci, M. Moallem, A. Parsapour, and B. Fahimi, "Opportunities and challenges of switched reluctance motor drives for electric propulsion: A comparative study," *IEEE Trans. Transport. Electr. c.*, vol. 3, pp. 58-57, no.1, Mar. 2017, doi: 10.1109/TTE.2017.2649883.
- [8] B. C. Mecrow, E. A. El-Kharashi, J. W. Finch, and A. G. Jack, "Preliminary performance evaluation of switched reluctance motors with segmental rotors," *IEEE Trans. Energy Convers.*, vol. 19, no. 4, pp. 679-686, Dec. 2004, doi: 10.1109/TEC.2004.837290.
- [9] J. D. Widmer and B. C. Mecrow, "Optimised segmental rotor switched reluctance machines with a greater number of rotor segments than stator slots," in *Proc. IEEE Int. Electr. Mach. Drives Conf. (IEMDC)*, May 2011, pp. 1183-1188, doi: 10.1109/IEMDC.2011.5994770.
- [10] V. Rallabandi and B. G. Fernandes, "Design procedure of segmented rotor switched reluctance motor for direct drive applications," *IET Electr Power Appl.*, vol. 8, no. 3, pp. 77-88, Mar. 2014, no. 1, pp. 58-75, Mar. 2017, doi: 10.3233/JAE-160006.
- [11] R. Madhavan and B. G. Fernandes, "A novel axial flux segmented SRM for electric vehicle application," in *Proc. 19th Int. Conf. Electr. Mach. (ICEM)*, pp. 100-105, Rome, Italy, Sep. 2010, doi: 10.1109/ICELMACH.2010.5608140.
- [12] S. Li, S. Zhang, T. G. Habetler, and R. G. Harley, "Modeling, design optimization, and applications of switched reluctance machines_A review," *IEEE Trans. Ind. Appl.*, vol. 55, no. 3, pp. 2660-2681, May 2019, doi: 10.1109/TIA.2019.2897965.
- [13] A. Chiba, K. Kiyota, N. Hoshi, M. Takemoto, and S. Ogasawara, "Development of a rare-earth-free SR motor with high torque density for hybrid vehicles," *IEEE*



شکل ۷: گشتاور متوسط ماشین سویچ رلوکتانس القایی در مقایسه با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی در جریان‌های مختلف



شکل ۸: راندمان ماشین سویچ رلوکتانس القایی در مقایسه با ماشین سویچ رلوکتانس معمولی در توان‌های مختلف

۴- نتیجه

در این مقاله، یک ماشین سویچ رلوکتانس القایی چهار فاز با توان ۱۵۰ کیلووات برای کاربرد کامیون برقی معرفی شد. در این ماشین الکتریکی، با قراردادن سیم‌پیچ اتصال کوتاه شده بر روی رتور، یک مسیر شار مغناطیسی کوتاه به‌دست آمد. برای ارزیابی این ماشین سویچ رلوکتانس، یک مدل اجزا محدود ۲ بعدی ماشین در نرم افزار مگنت ایجاد شد و به روش گذرای مغناطیسی حل شد. همچنین یک ماشین سوئیچ رلوکتانس معمولی با همان مشخصات شبیه‌سازی و تحلیل شد. سپس مشخصات گشتاور و راندمان آنها به‌دست آمد. با مقایسه ماشین سویچ رلوکتانس القایی و ماشین سویچ رلوکتانس معمولی، مشاهده شد که ماشین سویچ رلوکتانس القایی پیشنهادی عملکرد بسیار مطلوبی در تولید گشتاور و همچنین راندمان دارد. در نتیجه می‌تواند در کاربرد کامیون برقی که گشتاور بسیار بالایی نیاز دارد به کار رود.

۵- مراجع

- [1] N. Zabihi and R. Gouws, "A review on switched reluctance machines for electric vehicles," in *Proc. IEEE 25th Int. Symp. Ind. Electron. (ISIE)*, Santa Clara, CA, USA, Jun. 2016, pp. 799-804, doi: 10.1109/ISIE.2016.7744992.

Trans. Energy Convers., vol. 30, no. 3, pp. 175_182, Mar. 2015, doi: 10.1109/TEC.2014.2343962.

- [14] R. Vandana, S. Nikam, and B. G. Fernandes, "Criteria for design of high performance switched reluctance motor," in *Proc. 20th Int. Conf. Electr.Mach.*, pp. 129_135 Marseille, France, Sep. 2012, doi: 10.1109/ICEIMach.2012.6349853.
- [15] M. Abbasian, M. Moallem, and B. Fahimi, "Double-stator switched reluctance machines (DSSRM): Fundamentals and magnetic force analysis," *IEEE Trans. Energy Convers.*, vol. 25, no. 3, pp. 589_597, Sep. 2010, doi: 10.1109/TEC.2010.2051547.
- [16] S. R. Mousavi-Aghdam, M. R. Feyzi, and N. Bianchi, "Design and analysis of a novel high-torque stator-segmented SRM," *IEEE Trans. Ind. Electron.*, vol. 63, no. 3, pp. 79_88, Dec. 2016, doi: 10.1109/TIE.2015.2494531.

رزومه

میثم اعظمیان جزی در اصفهان متولد شده است. وی مدرک دانشگاهی خود را در مقطع کارشناسی ارشد مهندسی برق - قدرت از دانشگاه آزاد اسلامی واحد اصفهان خوراسگان (۱۳۹۵) دریافت کرد. وی هم اکنون دانشجوی دکترای مهندسی برق در دانشگاه آزاد اسلامی واحد اصفهان خوراسگان میباشد. فعالیت‌های پژوهشی و علاقه‌مندی ایشان در زمینه موتورهای الکتریکی و درایو میباشد.

محمدعلی عباسیان در اصفهان متولد شده است. وی کارشناسی و کارشناسی ارشد و دکترای خود را از دانشگاه صنعتی اصفهان در رشته مهندسی برق قدرت دریافت کرده است و از سال ۱۳۹۲ استادیار گروه برق در دانشگاه آزاد اسلامی واحد اصفهان خوراسگان است. فعالیت‌های پژوهشی و علاقه‌مندی ایشان در زمینه موتورهای الکتریکی و درایو میباشد.

Design of a four-phase induction switched reluctance machine for electric truck application

Meysam Azamian Jazi¹, Mohammadali Abbasian²

1-PhD student - Department of Electrical Engineering, Isfahan (Khorasgan) Branch, Islamic Azad University, Isfahan, Iran

2-Assistant Professor - Department of Electrical Engineering, Isfahan (Khorasgan) Branch, Islamic Azad University, Isfahan, Iran, m.abbasian@khuif.ac.ir

Abstract: At present, the design and optimization of electric machines for use in electric vehicles has been fundamentally considered. The motors required for electric trucks must have a power of more than 160 kW. These types of motors are usually made of permanent magnet synchronous machine. Due to the high size of this machine at very high powers, it is necessary to use a large volume of permanent magnets in these machines. Due to the high cost of permanent magnets and their production from rare earth materials, the use of non-magnet electric machines is a better option. But its torque is less than that of a permanent magnet machine. Therefore, designing new models of switched reluctance machines is necessary for the use of electric trucks. In this paper, a four-phase induction switched reluctance machine with a power of 160 kW is introduced for the use of electric trucks and its performance is evaluated. The innovation is based on the placement of coils on the rotor to shorten the path of the magnetic flux in the rotor core and stator of the electric motor. As a result, a high torque is produced. After the introduction of the machine, using the finite element method, its torque in different currents is calculated and efficiency is calculated.

Keywords: Switched reluctance machine, Induction, Torque, Electric vehicle, Electric truck