

您設計產品時的好朋友！



[Forum: 16-bit PIC24/dsPIC](#)

Topic: MCHV-2 Development Board 與 an1160 code 驅動三項 motor 的反電動勢量測

Subject: Re: MCHV-2 Development Board 與 an1160 code 驅動三項 motor 的反電動勢量測

作者: sarsgg444

2018年04月23日 17:03:33

Hi Ryang

附件的共分成 8 個 set

每個 set 均是以 openloop 不同力道運轉的波型

1. bemf_counter_xxxx.csv : mcu 以20k Hz 抓取的反電動勢紀錄，依序為 V_M1,V_M2,V_M3,zero-crossing trigger(zero-crossing時反向)

2. bldc_op_dutyxxx_B.png : 解析度低、時間範圍大的示波器截圖，綠線為 V_M1(反電動勢)，藍線為同一相的電流波型I_M1

3. bldc_op_dutyxxx_B.csv : bldc_op_dutyxxx_B.png 的數值紀錄，依序為 Time, V_M1, I_M1

4. bldc_op_dutyxxx_S.png : 解析度高、時間範圍小的示波器截圖，綠線為 V_M1(反電動勢)，藍線為同一相的電流波型I_M1

5. bldc_op_dutyxxx_S.csv : bldc_op_dutyxxx_S.png 的數值紀錄，依序為 Time, V_M1, I_M1

ps1:8 個 set 中，set1~6均正常轉動，set7轉動正常但聽起來有點煞車音，set8 開始減速且有明顯煞車音(推測此時已經不正常轉動)

ps2:轉速、電流...等紀錄於扇葉紀錄.xlsx

附加檔案:

[openloop.zip](#) 大小: 680.28 KB; 下載次數: 19