РОССИЙСКИЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ КОНЦЕРН «РУСЭЛПРОМ»



Объединение предприятий по производству электротехнического оборудования и электрических машин



СХЕМОТЕХНИКА, КОНСТРУКЦИИ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ И АЛГОРИТМЫ УПРАВЛЕНИЯ ТЯГОВЫМИ ЭЛЕКТРОПРИВОДАМИ





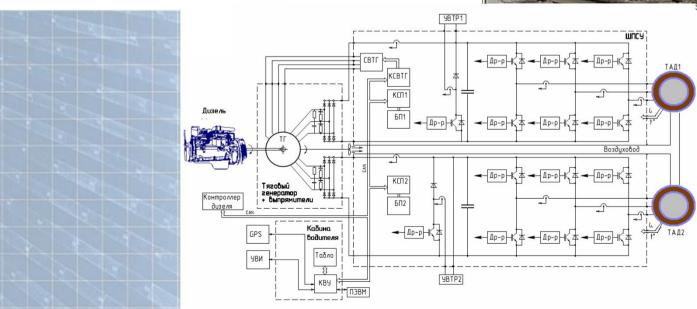
ТРАНСМИССИИ

МЕХАНИЧЕСКАЯ -> ГИДРОМЕХАНИЧЕСКАЯ -> ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКАЯ

РАНЬШЕ:









Параметры:

Целевые показатели:

 Удельные показатели > 1 кВт/кг (ЭМ);

> 5 кВт/л (ЭМ);

> 12 κBτ/κг (CΠ);

> 12 кВт/л (СП);

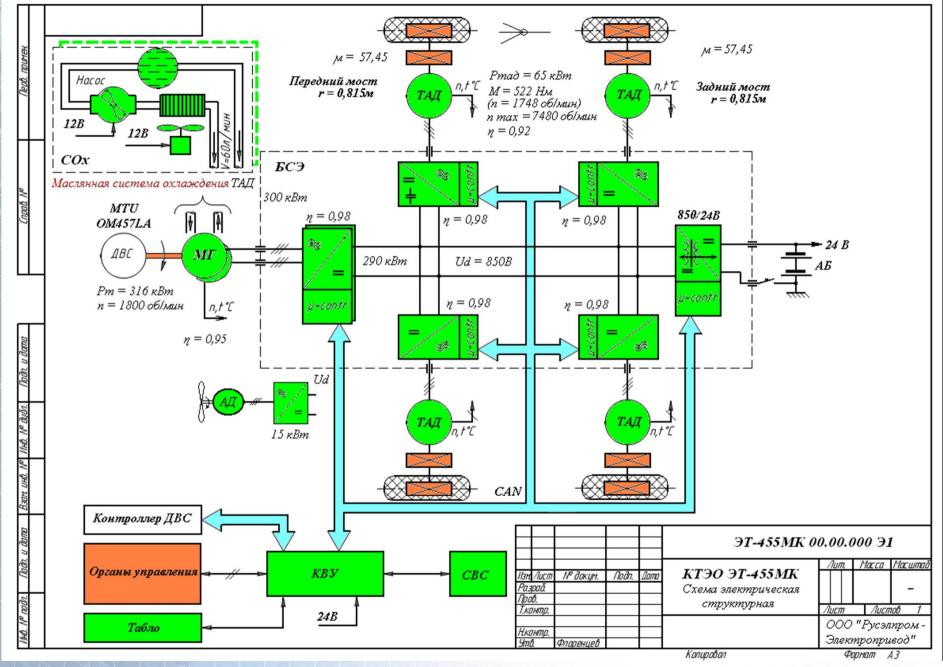
>0,93 (ЭM + CП)

7 \$/кВт (ЭМ) 5 \$/кВт (СП).

- КПД

- Цена





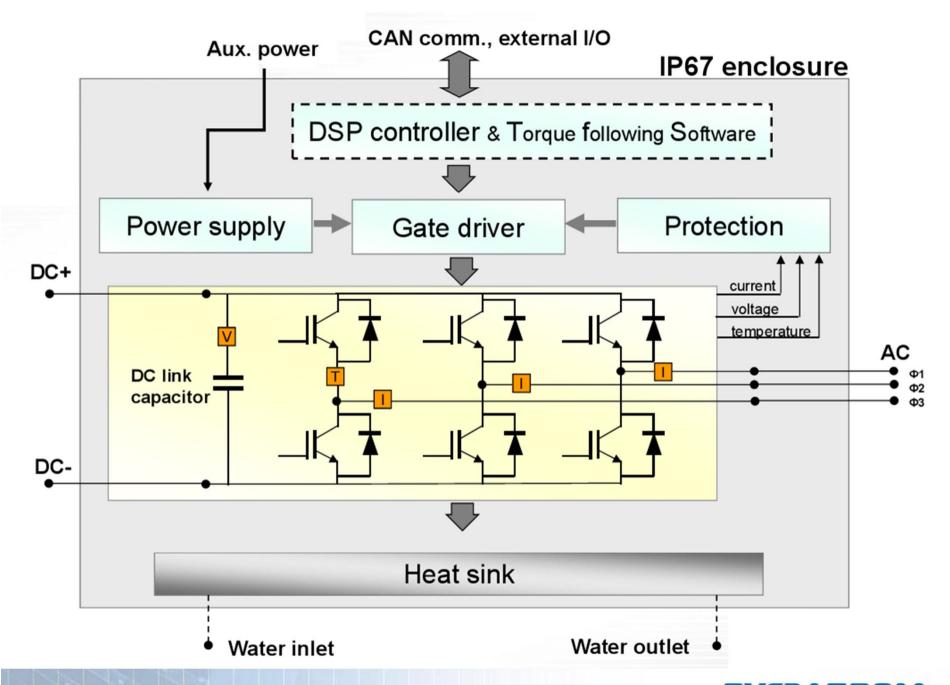


DC/DC Converter BSC6xx

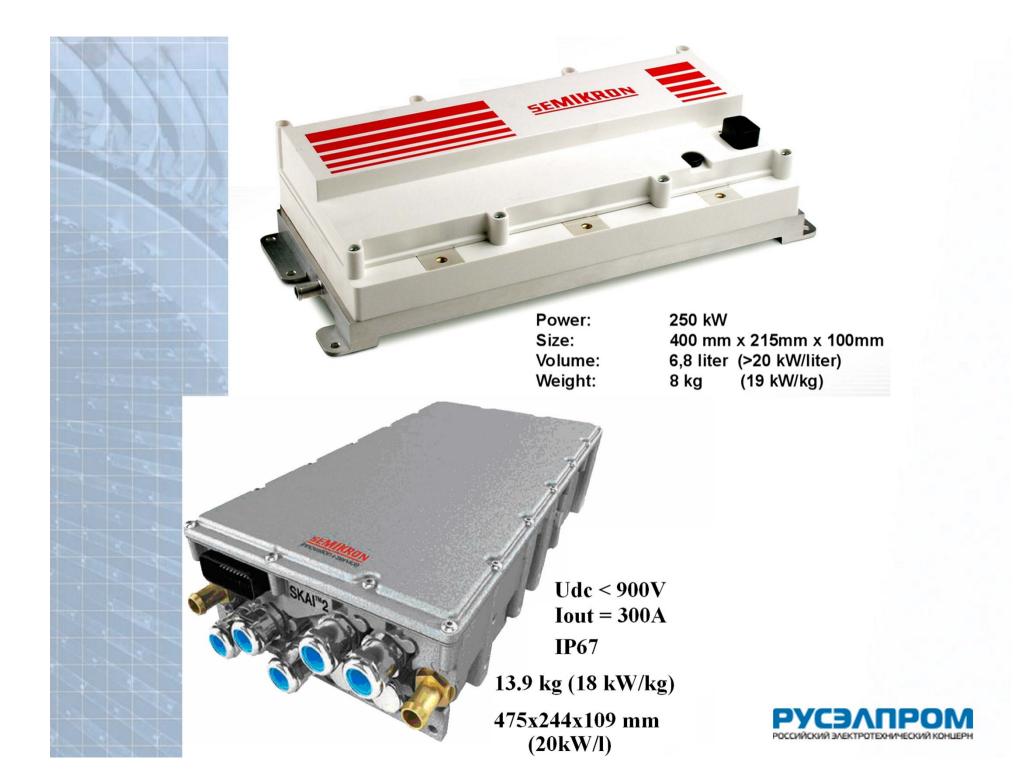
12V / 24V Battery

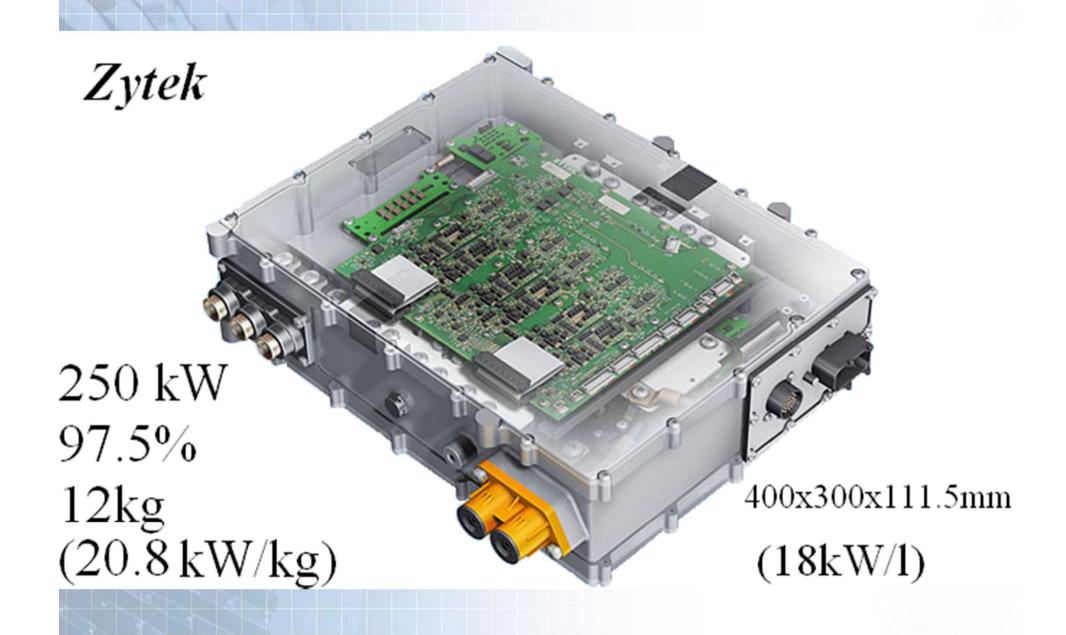
















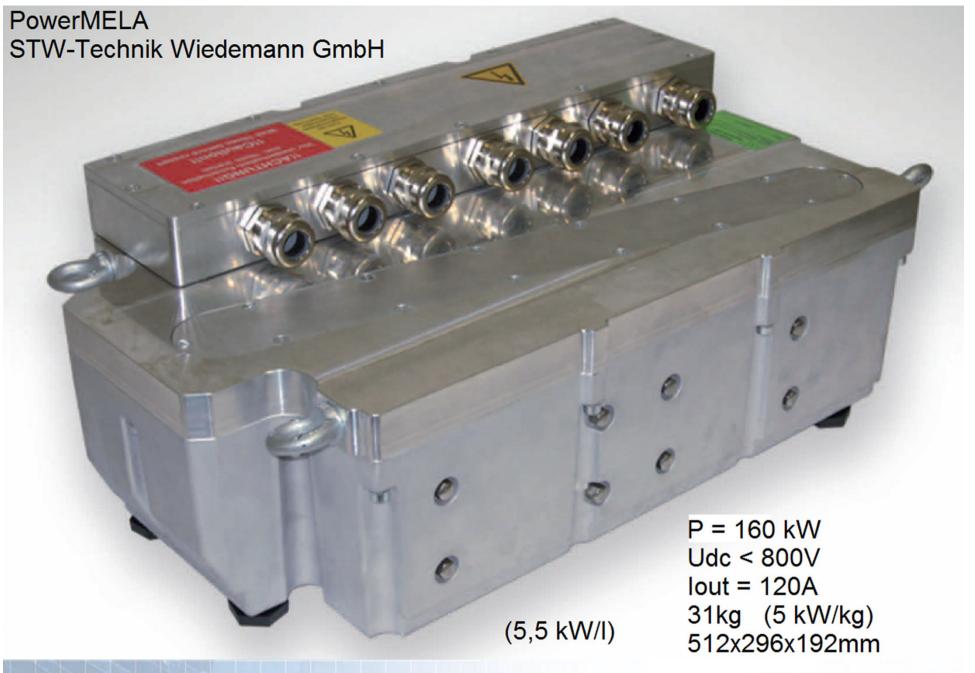


CO300HA

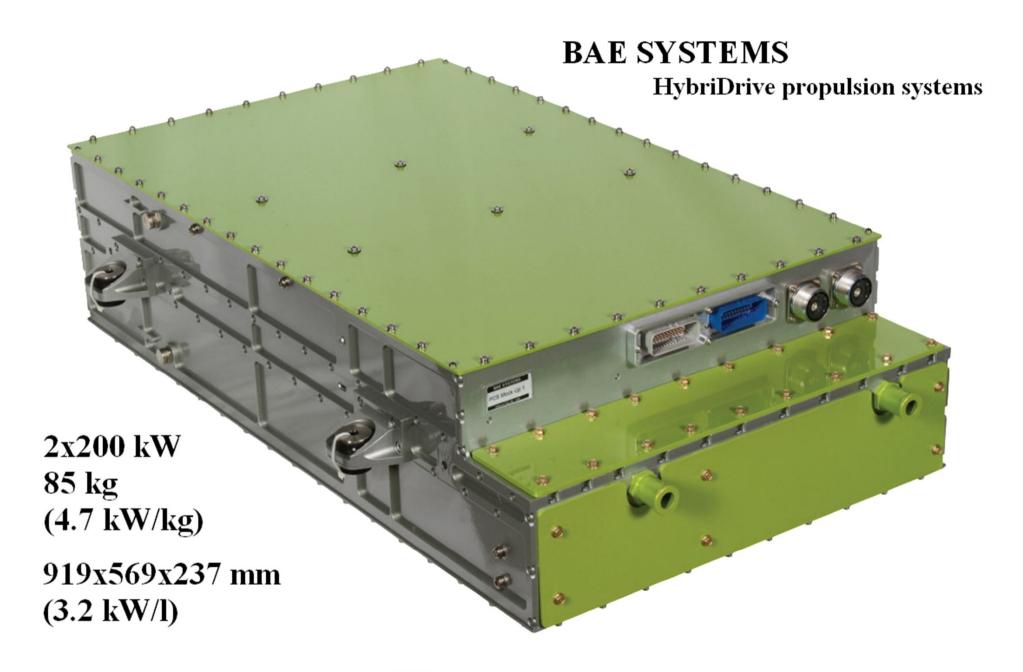


230 / 155 kW; 600V; 35kg; 750x356x126mm IP 6K9K (6.6 kW/kg) (6.8 kW/l)







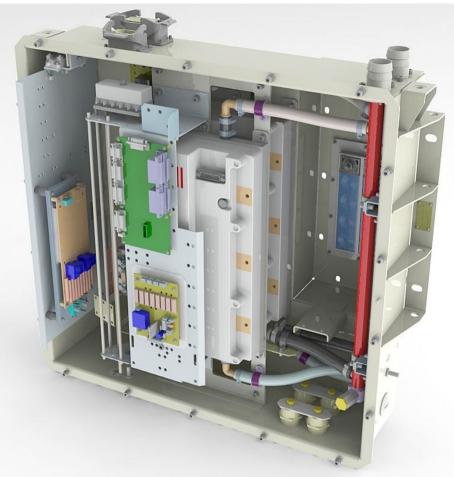








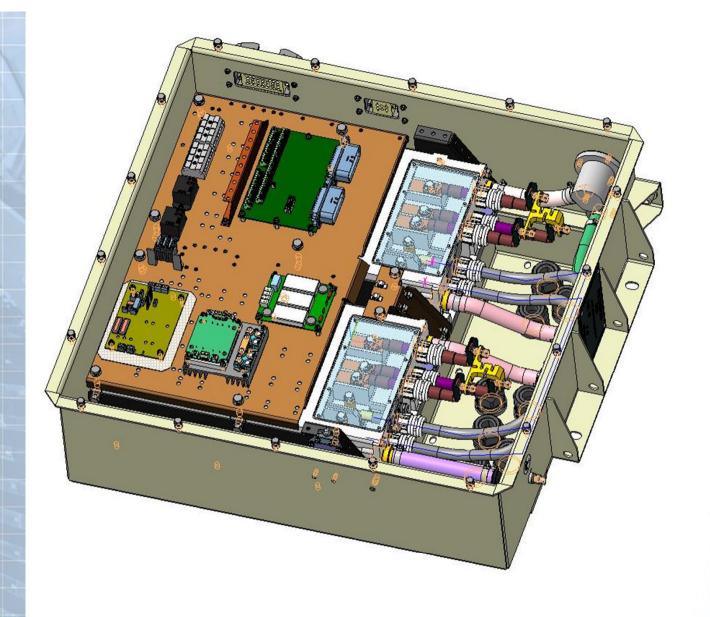




БЛОК СИЛОВОЙ ЭЛЕКТРОНИКИ ДЛЯ КТЭО 300 Л.С. ТРАКТОРА (2X SKAI 1)

(2x250kW, 72kg, 6.9 kW/kg; 805x760x288mm, 2.8 kW/l)

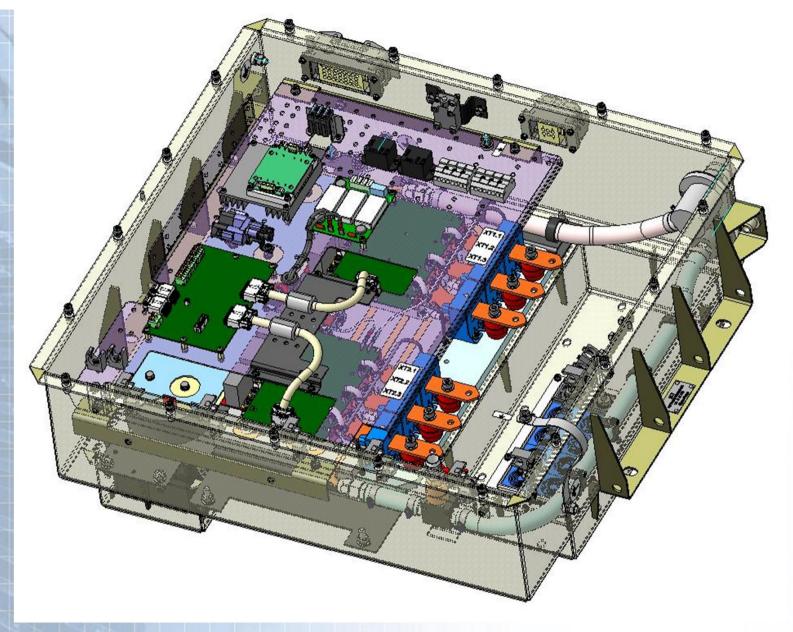




БЛОК СИЛОВОЙ ЭЛЕКТРОНИКИ ДЛЯ КТЭО 300 Л.С. ТРАКТОРА (2X SKAI 2)

(2x250kW, 62kg, 8 kW/kg; 805x760x288mm, 2.8 kW/l)





БЛОК СИЛОВОЙ ЭЛЕКТРОНИКИ ДЛЯ КТЭО 300 Л.С. ТРАКТОРА (2X SKIM93)

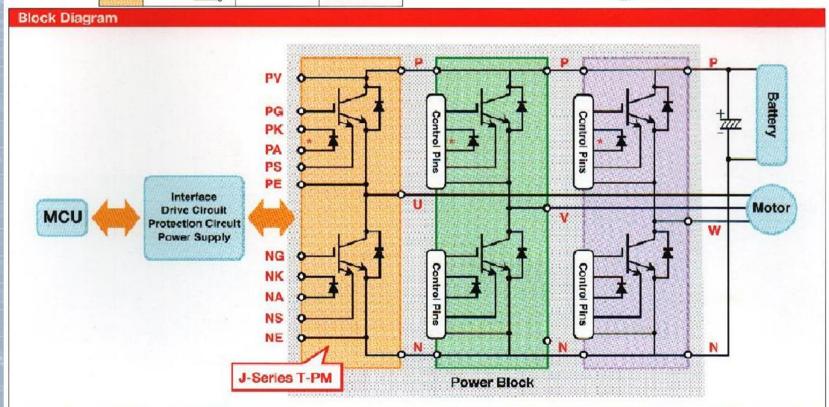
(2x250kW, 50kg, 10 kW/kg; 805x760x288mm, 2.8 kW/l)



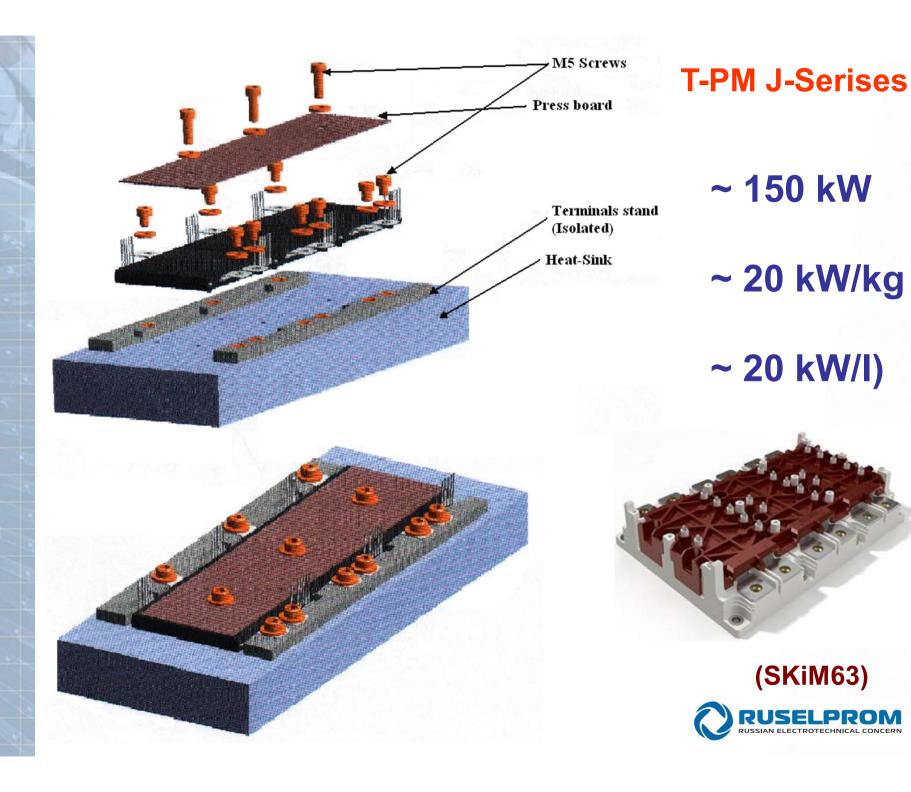
EV Transfer-Mold Power Modules (T-PM J-Series)

Line- DC	Circuit Diagram	300A	600A
650V		CT300DJH060 ¹	CT600DJH060 ²
1200V		CT300DJH1202	









Для тяговых приводов характерно требование оптимизации режимов его работы по минимуму потерь. Минимизация массы и габаритов электрических машин, устанавливаемых на борту транспортного средства, условия эксплуатации тягового привода приводят широкому диапазону изменения параметров двигателя:

индуктивности взаимоиндукции L_m активного сопротивления статора и ротора $R_{\scriptscriptstyle S}$ R_r постоянной времени ротора T_r

Применяемые в векторных системах алгоритмы оптимизации потерь, а именно: оптимизация по условию равенства величин компонент намагничивающего и активного тока $I_d = \mid I_q \mid$

(в соответствии с уравнениями Парка условию $I_{\scriptscriptstyle S}=\min$)

существенно уступают реальной оптимизации по критерию минимума потерь (максимума КПД). Особенно это проявляется на больших частотах и при относительно небольших нагрузках, где потери в стали значительны относительно потерь в обмотках.

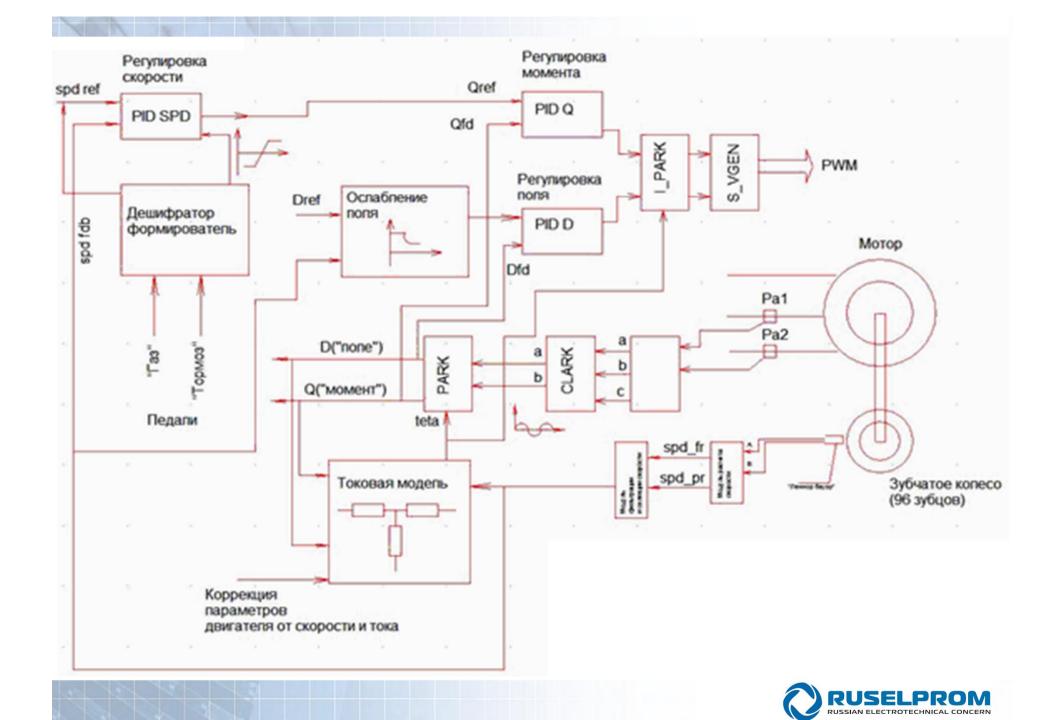


Векторное управление

Применение алгоритмов векторного управления в тяговых электроприводах асинхронных мотор - генераторов и тяговых двигателей ТС с ЭМТ по сравнении с системами, построенными на основе принципов частотного управления, имеет ряд неоспоримых преимуществ, а именно:

- Высокое быстродействие и динамическая точность регулирования тока, момента, напряжения. Типовые значения постоянных времени регулирования этих переменных в системе векторного управления составляет от долей до единиц миллисекунд. Для сравнения: в частотных приводах мощностью десятки и сотни кВт постоянные времени регулирования этих переменных измеряются в секундах и определяются довольно большой постоянной времени ротора.
- Более высокие качественные показатели практически всех основных режимов работы транспортного средства: пуска, разгона, торможения, позиционирования, движения на малой скорости и других.
- Более простое согласование динамики теплового двигателя (ДВС в транспортных средствах с электромеханической трансмиссией или в гибридных транспортных средствах), приводов мотор генераторов и тяговых двигателей.
- Возможность минимизации величины емкости звена постоянного напряжения (ЗПТ).
- Более полное использование ресурса силовых ключей инверторов и повышение стабильности и надежности работы привода за счет более эффективного контроля фазных токов и напряжения ЗПТ в динамических режимах, возможности максимально приблизить уровень предельного тока к уровню срабатывания токовой защиты.





InstaSPINTM-FOC фирмы Texas Instruments

Реализован векторный алгоритм управления различными типами трехфазных двигателей – асинхронными, синхронными (с постоянными магнитами, индукторных).

Это ПО позволяет:

- автоматически определять параметры двигателей;
- автоматически настраивать токовые регуляторы;
- калибровать и измерять параметры двигателя в процессе работы;
- модернизированный регулятор скорости с более быстрым выходом на режим по сравнению с классическим;
- оптимизировать ток намагничивания (и скольжение(в зависимости от требуемого момента (оптимизация КПД).



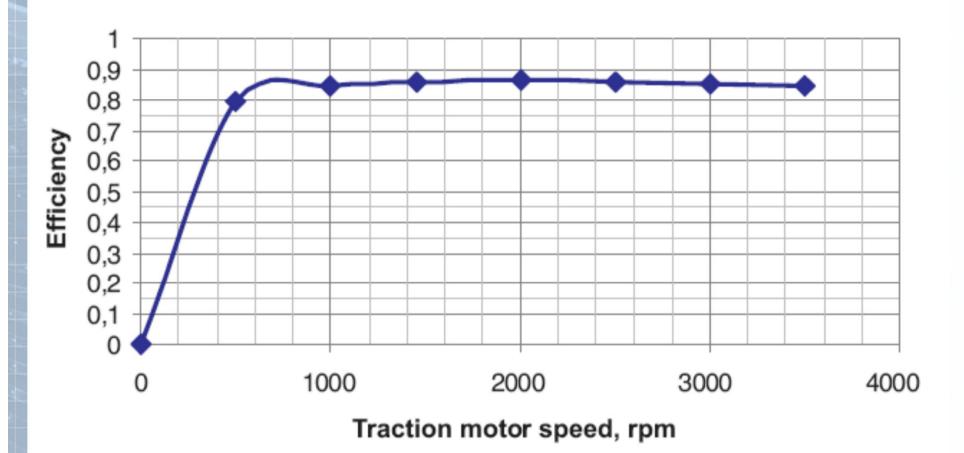
Частотное управление

Алгоритм частотного управления тяговыми электроприводами содержит следующие операции вычислений в цикле управления:

- Измерение тока. Преобразование в систему координат a,b. Нахождение квадрата модуля и модуля тока.
- Определение электрической мощности.
- Определение механической мощности. Определение мощности потерь и КПД.
- Измерение перемещения. Алгоритм наблюдателя состояния оценка переменных механического движения.
- Ввод задания скорости / момента. Регулятор скорости (с ограничением интегральной составляющей). Измерение напряжения и температуры. Вычисление задания момента.
- Ввод задания напряжения. Регулятор напряжения (с ограничением интегральной составляющей). Вычисление задания момента.
- Функциональные ограничения момента.
- Вычисление задания тока (в функции задания момента и скольжения).
- Вычисление оптимального скольжения (в функции задания тока). Температурная компенсация.
- Регулятор тока. Вычисление амплитуды и скольжения (с коррекцией коэффициента усиления).
- Вычисление ограничения интегральной составляющей регуляторов скорости и напряжения, ограничения момента.
- Формирование напряжения питания (координатное преобразование вектора напряжения, нормировка, ограничение тока, компенсация мертвого времени, векторная нормировка).
- ШИМ, формирование заданий на ШИМ в следующем цикле вычисления управления.



Efficiency characteristic dependant on rotation speed



HIGH DRIVETRAIN EFFICIENCY (~87%)
IN WIDE OPERATING RANGE!

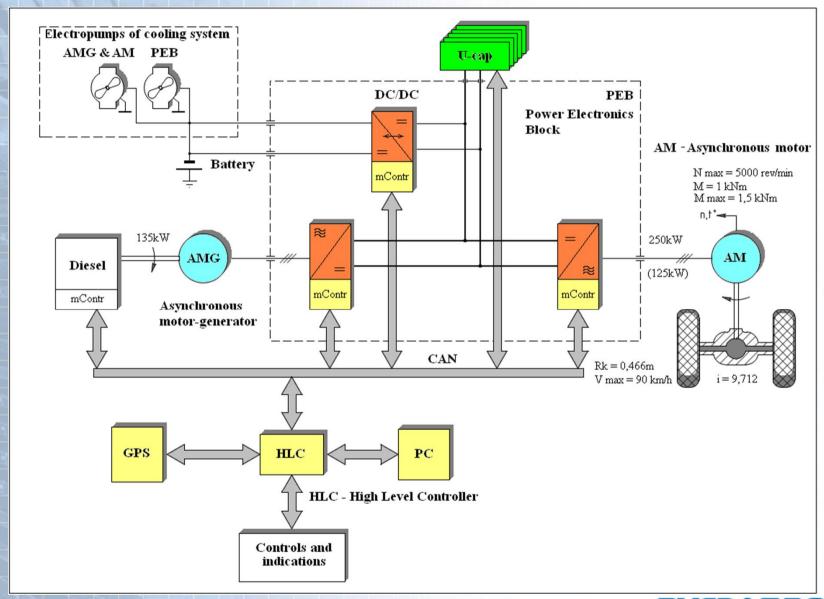


Комплекты тягового электрооборудования (КТЭО) городских гибридных автобусов (с комбинированной энергоустановкой)











Функциональная схема взаимодействия составных частей комплекта гибридного тягового электрооборудования, выполненного по последовательной схеме:



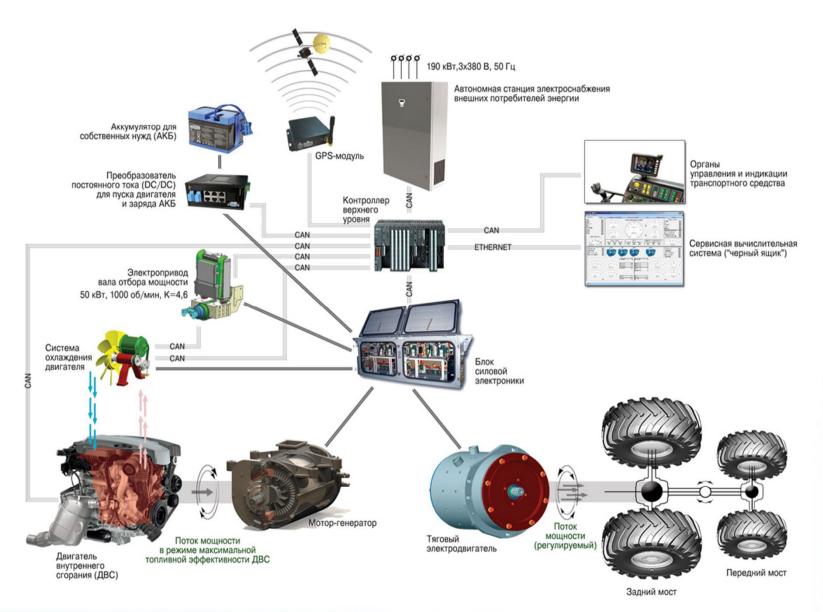
Зелеными стрелками показано направление потоков мошности при разгоне и движении транспорта, желтым цветом – при торможении, красным – при запуске ДВС от накопителя энергии при помощи мотор-генератора.



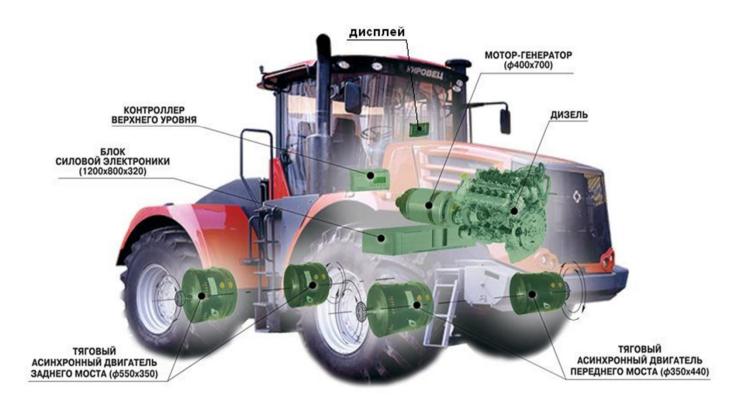
КОМПЛЕКТ ТЯГОВОГО ЭЛЕКТРООБОРУДОВАНИЯ ТРАКТОРА 300 Л.С. С ЭЛЕКТРИЧЕСКОЙ ТРАНСМИССИЕЙ С ЦЕНТРАЛЬНЫМ ПРИВОДОМ







Проект «ЭТ-450-МК»

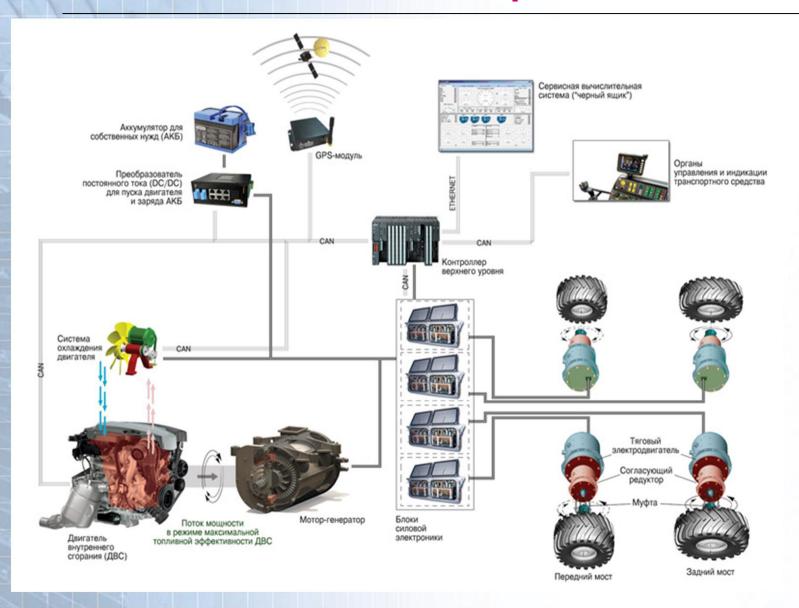


Цена полного КТЭО - менее 1,5 млн. рублей

При серийности более 200 комплектов в год - менее 1,1 млн рублей



Проект «ЭТ-450-МК»





Концерн «Русэлпром»:

Москва, ул. Нижегородская, 32, корпус 15 т. (495) 600-42-53, ф. (495) 974-03-29 www.ruselprom.ru office@ruselprom.ru hybrid.ruselprom.ru

ФЛОРЕНЦЕВ СТАНИСЛАВ НИКОЛАЕВИЧ

Главный конструктор электропривода транспортных средств ООО «Русэлпром»,

Генеральный директор ООО «Русэлпром – Электропривод» +7 (499) 559-99-07, ф. (499) 559-99-05

florentsev@ruselprom.ru

