

## IPMSM 드라이브의 효율최적화를 위한 인공지능 제어기 개발

최정식, 고재섭, 박병상, 박기태, 정동화  
 순천대학교 공과대학 정보통신공학부

### Development of Artificial Intelligent Controller for Efficiency Optimization of IPMSM Drive

Jung-Sik Choi, Jae-Sub Ko, Byung-Sang Park, Ki-Tae Park, Dong-Hwa Chung  
 School of Information & Communication Engineering, Suncheon National Univ.

**Abstract** - This paper is proposed an efficiency optimization control algorithm for IPMSM which minimizes the copper and iron losses. The design of the speed controller based on adaptive fuzzy learning control-fuzzy neural networks(AFLC-FNN) controller that is implemented using adaptive, fuzzy control and neural networks. The control performance of the AFLC-FNN controller is evaluated by analysis for various operating conditions. Analysis results are presented to show the validity of the proposed algorithm

#### 1. 서 론

효율을 개선시킬 수 있는 기법은 두 형태로 분류할 수 있다. 첫째는 최소 동작점의 적응 추적이며[1] 둘째는 최적  $d$  축 전류를 이용한 고효율 드라이브 제어기의 개발이다.[2] 이러한 연구들은 실제 IPMSM 드라이브의 손실 조건이 복잡하고 전동기 파라미터의 변동에 대한 문제점이 나타난다. 종래에는 IPMSM 드라이브의 최대 효율 동작을 위한 인공지능 제어를 적용하지 않았다. 그러나 인공지능제어는 속도 추정 및 제어에는 다양하게 개발되고 있다.[3]

본 논문에서는 IPMSM 드라이브에서 동손과 철손을 최소화하기 위하여 손실 최소화 기법을 개발한다. 제시하는 기법은 약계자 제어에 기초하고 최소 손실을 얻을 수 있는  $d$  축 고정자 전류 성분의 값은 IPMSM에서 유도한다. 동작 범위에서 최소 손실에 의한 고속 응답을 성취하기 위하여 약계자 제어는 인공지능 제어기를 이용하여 실현한다. 제시한 제어기의 정확성과 고속 응답은 속도, 토크 및 고정자 전류의 갑작스런 변동에 적용하여 성능을 분석한다.

#### 2. 철손을 고려한 IPMSM의 모델링

PMSM의 등가회로에서 전압방정식을 구하고 상태 미분방정식 형태로 표시하면 다음과 같다.

$$P \begin{bmatrix} \dot{i}_{dm} \\ \dot{i}_{qm} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{-R_s}{L_d(1+R_s/R_c)} & \omega_r \frac{L_q}{L_d} \\ -\omega_r \frac{L_d}{L_q} & \frac{-R_s}{L_q(1+R_s/R_c)} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{dm} \\ i_{qm} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{1}{L_d(1+R_s/R_c)} & 0 \\ 0 & \frac{1}{L_q(1+R_s/R_c)} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_d \\ v_q \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\omega_r \phi_a}{L_q} \end{bmatrix} \quad (1)$$

발생토크는 전류의 성분  $i_{dm}$  와  $i_{qm}$  에 비례한다.

$$T_e = P_n [\phi_a i_{qm} + L_d(1-\rho)i_{dm}i_{qm}] \quad (2)$$

여기서,  $\rho$  는 돌극계수이며  $L_q/L_d$  이다.

#### 3. 효율 최적화 제어

##### 3.1 손실과 효율 계산

가변속 드라이브 시스템의 효율은 제어방법과 함께 매우 중요한 요인이다. 효율은 정상상태에서 연속적인 운전할 경우에 중요하므로 전압방정식은 미분 항을 무시하고 정상상태만 고려한다.

정상상태에서 동손 및 철손은 다음과 같다.

$$P_{cu} = R_s(i_d^2 + i_q^2) \quad (3)$$

$$P_{fe} = R_c(i_{dc}^2 + i_{qc}^2) \quad (4)$$

전체 손실을 구하면 다음과 같다.

$$P_{total} = P_{cu} + P_{fe} = Ai_{dm}^2 + Bi_{qm}^2 + Ci_{dm}i_{qm} + Di_{dm} + Ei_{qm} + F \quad (5)$$

여기서, 지정한 계수는 다음과 같다.

$$A = R_s + \frac{(\omega_r L_d)^2 (R_c + R_s)}{R_c^2}, \quad B = R_s + \frac{(\omega_r L_q)^2 (R_c + R_s)}{R_c^2}$$

$$C = \frac{2 \cdot R_s \omega_r L_d (1-\rho)}{R_c}, \quad D = \frac{2 \cdot \omega_r^2 \phi_a L_d (R_s + R_c)}{R_c^2}$$

$$E = \frac{2 \cdot R_s \omega_r \phi_a}{R_c}, \quad F = \frac{(\omega_r \phi_a)^2 (R_c + R_s)}{R_c^2}$$

##### 3.2 인공지능 제어기에 의한 효율 최적화 제어

종래의 문제점을 극복하기 위하여 최적  $d$  축 전류는 본 논문에서 인공지능제어인 신경회로망에 의하여 결정한다. 신경회로망은 비선형성 사상을 학습할 수 있는 능력과 고속 응답 및 강인성의 장점을 가지고 있다. 신경회로망의 고속 응답시간 때문에 계산시간은 매우 빠르다. 이와 같은 신경회로망의 특징은 IPMSM의 손실 모델의 복잡성하기 때문에 손실 최소화 기법에 적용하는데 매우 효율성이 있다. 손실 최소화를 시키는 최적  $d$  축 전류를 구하고 이 전류로 제어하면 효율 최적화 제어가 수행된다. 인공지능제어를 이용하여 IPMSM 드라이브의 손실 최소화를 구현하는 제어방식은 그림 1에 나타난다.

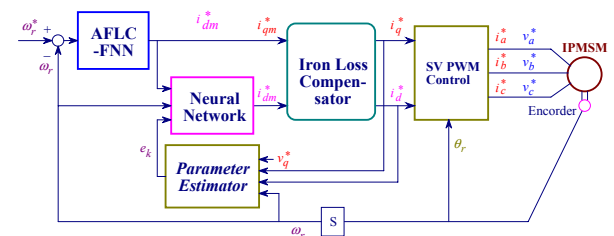


그림 1 효율 최적화 제어를 위한 드라이브 시스템

속도 제어기는 고성능 및 강인성 제어가 가능한 AFLC(Adaptive Fuzzy Learning Control)-FNN(Fuzzy Neural Network) 제어기로 제어한다.[5] 인공지능 제어기의 출력은 지령  $d$  축 전류이다. 인공지능 제어기의 입력은 회전자 속도  $\omega_r$  및  $q$  축 전류이며 그림 3에 나타난다. 그리고 파라미터 변동비  $e_k$  가 인공지능 제어기의 입력으로 추가한다. 이 파라미터 변동비는 기전력 상수 및 파라미터 변동의 영향을 보상하기 위하여 도입한다.  $e_k$  는 다음과 같은 형태로 추정된다.

$$e_k = \frac{1}{K_{en}} \left( \frac{v_q^* - R_s i_q}{\omega_r} - L_d i_{dm} \right) \quad (6)$$

여기서,  $K_{en}$  은 기전력 상수의 정격치를 나타낸다. 히든 층을 위한 유닛 수는 시행착오 기법에 의하여 결정된다.

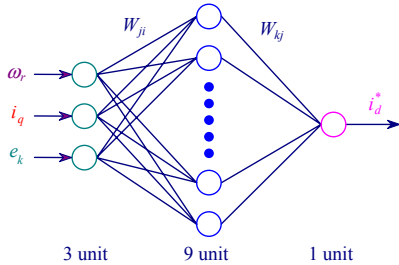


그림 2 최적 d 축 전류의 동정을 위한 신경회로망

본 논문에서는 히든 층을 위한 1-10 유닛으로 추천한다. 히든 층을 위한 9 유닛에 의한 인공지능 제어기가 양호한 성능으로 나타났다. 다양한 조건을 위하여 최적 d 축 전류를 동정하기 위하여 0%(정격), ±20%, ±40% 및 ±60% 기전력의 상수변동을 위한 조건은 인공지능 제어기의 학습을 위하여 준비한다. 각 조건을 위한 데이터 수는 400이며 학습 데이터의 합은 2,800(400×7)이다. 오차 역전파 알고리즘은 인공지능 제어기의 학습으로서 이용한다. 오차는 다음과 같이 정의한다.

$$E_{ma} = \frac{1}{DK} \left| \sum_{d=1}^D \sum_{k=1}^K (t_{dk} - o_{dk}) \right| \quad (7)$$

여기서,  $D$ 와  $K$ 는 각각 학습 데이터 수( $D=2,800$ ) 및 출력층 유닛( $K=1$ )이다. 기호  $o_{dk}$  및  $t_{dk}$ 는 인공지능 제어기의 출력과 이론적인 최적 d 축 전류인 요구출력을 나타낸다.

학습 인공지능 제어기를 위한 계산은 실시간으로 수행할 수 있다. 그런 다음 최적 d 축 전류의 실시간 계산을 위한 문제점을 해결한다. 또한 제시된 알고리즘은 두 가지 특징이 있다.

- (1) 제시된 알고리즘은 종래의 연구에서 최적 d 축 전류의 동정을 위하여 필요한 다양한 파라미터의 결정을 해결할 수 있다.
- (2) 최적 d 축 전류에 대한 정확도는 기전력 상수 및 파라미터의 변동에 거의 무관하게 나타난다.

#### 4. 시스템의 성능결과

그림 3은 AFLC-FNN 제어기로 속도를 제어하며 부하토크를 1[N·m] 인가한 상태에서 4상한 운전에 대한 응답특성을 나타낸다. 그림 3(a)는 리얼속도와 실제속도, 그림 3(b)는 q 축 고정자 전류, 그림 3(c)는 d 축 고정자 전류, 그림 3(d)는 총 손실을 나타낸다.  $i_{d0}$  제어로 운전하였을 경우 총 손실이 크게 나타난다.

그림 4는 그림 3과 같은 조건에서 본 논문에서 제시한 인공지능제어기를 이용하여 효율최적화 제어를 수행하였다. 인공지능 제어 기법에서도 d 축 고정자 전류가 음의 방향으로 양호하게 제어되고 있으며 전체 손실 또한 현저하게 감소되고 있다.

그림 5는 인공지능 제어기를 이용한 효율최적화 제어 기법과 종래의 PD 기법을 이용한 효율최적화 제어의 역기전력 상수 변동에 대한 효율 감소율을 비교하여 나타낸다. 그림 5(a)은 역기전력 상수의 변동에 대한 전체 손실의 평균값을 비교하여 나타내었으며, 그림 5(b)은 전체손실의 최대값을 비교하여 나타내었다. 종래의 PD 기법에서는 역기전력 상수가 60% 증감하였을 경우 효율이 매우 악화되었지만, 인공지능 제어 기법의 경우에는 효율 감소율이 0.5% 이내로 파라미터 변동에도 효율최적화 제어가 매우 양호하게 나타난다.

그림 6은 5와 같은 조건으로 전기자 저항의 변동에 대한 효율 감소율을 비교하여 나타낸다. 그림 6(a)은 전체 손실의 평균값을 비교하여 나타냈으며, 그림 6(b)은 전체손실의 최대값을 비교하여 나타내었다. 인공지능 제어기법을 이용한 효율최적화 제어가 전기자 저항의 변동에도 효율감소율이 0.1% 이내로 매우 양호하게 제어되고 있다.

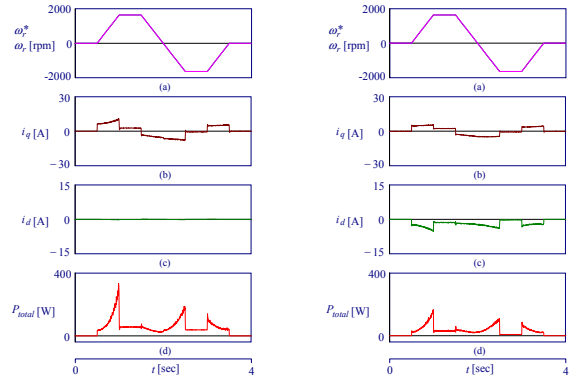


그림 3 4상한 운전의 대한 응답특성 ( $i_{d0}$  제어)

그림 4 4상한 운전의 대한 응답특성 ( $i_{dopt} = NN$ )

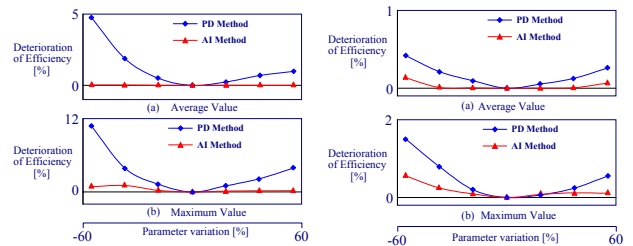


그림 5 파라미터 변동에 대한 효율 감소율 비교 ( $\phi_a = \pm 0.6\phi_a$ )

그림 6 파라미터 변동에 대한 효율 감소율 비교 ( $R_a = \pm 0.6R_a$ )

#### 5. 결론

본 논문에서는 IPMSM 드라이브의 효율 최적화 제어를 위하여 인공지능 제어를 제시하였다. 제어가 가능한 전기적인 손실은 철손과 동손이며 이 손실은 EBPA(Error Backpropagation Algorithm)에 의해 최소화하였다. 손실 최소화는 효율 최대화를 이룩할 수 있었으며 효율 최적화 제어를 IPMSM 드라이브에 적용하여 양호한 응답특성을 얻을 수 있었다.

또한, 전동기 운전에 따른 파라미터 변동을 고려하였다. 종래의 PD 기법에 의한 효율최적화 제어에서는 전동기의 운전에 따른 역기전력 상수 및 전기자 저항, d 축 인덕턴스의 변화에 효율이 크게 감소되었다. 그러나 인공지능 제어기를 이용한 효율최적화 제어에서는 더욱 감소되어 파라미터 변동에 대해 효율 감소율이 0.5% 이내로 나타났다. 역기전력 상수 및 전기자 저항 등의 파라미터 변동에 대해서도 인공지능 제어기의 성능이 우수한 결과로 나타났다.

본 논문에서는 인공지능 제어기를 이용한 IPMSM의 효율최적화 제어를 이룩할 수 있었으며 파라미터 변동에도 만족한 성능 결과를 얻을 수 있었다. 따라서 본 논문에서 제시한 제어 기법의 타당성을 입증할 수 있었다.

#### [참고 문헌]

- [1] C. Mademlis, J. Xypteras and N. Margaris, "Loss Minimization in surface permanent magnet synchronous motor drive," IEEE Trans. on IE, vol. 47, no. 1, pp. 115-122, 2000.
- [2] S. Morimoto, Y. Tong, Y. Taketa and T. Hirasu, "Loss minimization control of permanent magnet synchronous motor drives," IEEE Trans. on IE, vol. 41, no. 5, pp. 511-517, 1994.
- [3] J. C. Lee, H. G. Lee and S. M. Nam, D. H. Chung, " Speed control of induction motor drive using adaptive FNN controller," International Conference ICEMS'04, Conference no. PI-5(430-M09-052), 2004. [CD no. 2]
- [4] N. S. Nam and D. H. Chung, "ANN sensorless control induction motor drive with AFLC," The Journal of KIEE, vol. 20, no. 1, pp. 57-64, 2008.