

# ควบคุมความเร็วมอเตอร์แบบกลับทิศทาง

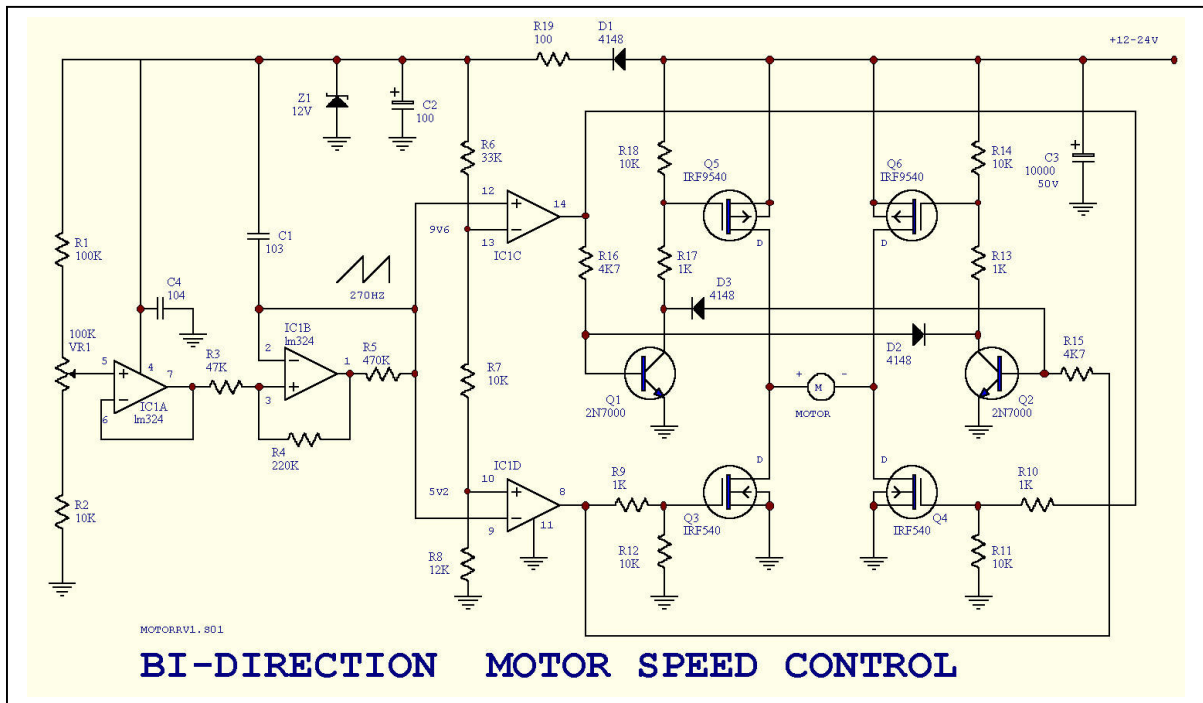
## สามารถควบคุมได้ทั้งทิศทางและความเร็ว

คงจะเป็นการดี หากเราสามารถควบคุมความเร็วในการหมุนของ มอเตอร์ รวมทั้งการสลับทิศทางการหมุนด้วยวิธีการง่ายๆ โดยใช้วอลลุ่มเพียงตัวเดียว ไม่ต้องยุ่งยากในการหาสวิทซ์สำหรับสลับขั้วแรงไฟที่เลี้ยงมอเตอร์

วงจรที่ว่ามันมีอยู่จริง ...และคุณสามารถสร้างใช้งานได้ไม่ยากดังวงจรที่แสดงในรูปแบบที่ 1

การปรับความเร็วรอบมอเตอร์ใช้วิธีการปรับความกว้างของพัลส์วิดท์ ที่ป้อนให้กับเกทของวงจรถับบริจค์ไคร์เวอร์ดังกล่าว

ทั้งนี้ IC1B จะทำหน้าที่เป็นวงจรถักสัญญาณรูปฟันเลื่อย ที่ความถี่ 270HZ. ระดับฐานของสัญญาณจะขึ้นอยู่กับค่าแรงไฟแคลมปีง(clamping) ซึ่งปรับค่าได้โดย VR1



รูปที่ 1 วงจรปรับความเร็วมอเตอร์แบบกลับทิศทางได้

### การทำงานของวงจร

วงจรส่วนที่ทำหน้าที่สลับขั้วแรงไฟที่จ่ายให้มอเตอร์ประกอบด้วย Q1, Q2, Q3, Q4, Q5 และ Q6 ต่อร่วมกันแบบฟูลบริจค์(Full Bridge)

จากคุณสมบัติของมอเตอร์ที่ใช้ ซึ่งสามารถทนกระแสได้สูงสุดถึง 20A แรงไฟ 100V ทำให้เราสามารถใช้นับโหลตมอเตอร์ ได้ถึง 24vDC 10A. อย่างสบายๆ

การปรับค่าระดับแรงไฟดังกล่าวจะทำให้เราสามารถใช้น VR1 ทำหน้าที่เป็นตัวปรับความเร็วและทิศทางการหมุนได้ กล่าวคือ

หากเราปรับ VR1 ไว้ที่ตำแหน่งกึ่งกลาง ค่าแรงไฟเข้าพุทจากขา 1 ของ IC1b ซึ่งป้อนผ่าน R5 ไปยังขา 12 ของ วงจรเปรียบเทียบแรงดัน IC1C กับขา 9 ของ วงจรเปรียบเทียบแรงดัน IC1D ทั้งคู่จะมีค่าแรงดันเข้าพุทเป็นศูนย์ วงจรทรานซิสเตอร์ เข้าพุททุกตัว ก็จะไมทำงาน มอเตอร์ก็จะไม่หมุน

ประกิต แอนด์ เซอคิท

คราวนี้เมื่อเราปรับ VR1 ให้มีทิศทางของแกนหมุนไปด้านบน ระดับแรงไฟฟ้า 7 ก็จะสูงขึ้น ส่งผลให้ระดับสัญญาณรูปฟันเลื่อย ถูกยกระดับให้สูงขึ้น หากขอดสัญญาณที่ ขา 12 สูงกว่าแรงไฟฟ้าที่ขา 13 ก็จะได้เอาพุทพัลส์บวกออกไปที่ ขา 14

สัญญาณพัลส์จะยิ่งกว้างขึ้น เมื่อเราปรับให้แรงไฟฟษระดับ โดย VR1 ให้มีค่าเป็นบวกมากขึ้น อันมีผลทำให้มอเตอร์หมุนเร็วขึ้น

แรงไฟบวกที่ขา 14 จะป้อนให้กับเกทของ Q4 ทำให้ Q4 ทำงาน ต่อขั้วลบของมอเตอร์ ลงกราวน์

ขณะเดียวกัน แรงไฟฟ้า ขา 14 ก็จะป้อนไปยังเบสของ Q1 ทำให้ Q1 ทำงาน เกทของ Q5 ก็จะต่อผ่าน R17 มายัง Q1 ทำให้ Q5 ทำงาน แรงไฟบวกก็จะถูกจ่ายมายังขั้วบวกของมอเตอร์ มอเตอร์ก็จะหมุนเดินหน้าตามปกติ

ในขณะที่ Q1 ทำงาน แรงไฟฟ้าเบสของ Q2 ก็จะถูกลัดวงจรผ่านไดโอด D3 เพื่อป้องกันการเกิด ผิดพลาด อันอาจทำให้ Q5 และ Q6 ทำงานพร้อมกันได้

ในกรณีที่เราปรับ VR1 ให้มีทิศทางของแกนหมุนไปด้านล่าง ระดับแรงไฟฟ้า 7 ก็จะต่ำลง ส่งผลให้ระดับสัญญาณรูปฟันเลื่อย ถูกลดระดับให้ต่ำลง หากขอดสัญญาณที่ ขา 9 jeกว่าแรงไฟฟ้าที่ขา 10 ก็จะได้เอาพุทพัลส์บวกออกไปที่ ขา 8

สัญญาณพัลส์จะยิ่งกว้างขึ้น เมื่อเราปรับให้แรงไฟฟษระดับ โดย VR1 ให้มีค่าเป็นบวกมากขึ้น อันมีผลทำให้มอเตอร์หมุนเร็วขึ้น

แรงไฟบวกที่ขา 8 จะป้อนให้กับเกทของ Q3 ทำให้ Q4 ทำงาน ต่อขั้วบวกของมอเตอร์ ลงกราวน์

ขณะเดียวกัน แรงไฟฟ้า ขา 8 ก็จะป้อนไปยังเบสของ Q2 ทำให้ Q2 ทำงาน เกทของ Q6 ก็จะต่อผ่าน R13 มายัง Q2 ทำให้ Q6 ทำงาน แรงไฟบวกก็จะถูกจ่ายมายังขั้วลบของมอเตอร์ มอเตอร์ก็จะหมุนกลับทิศทางทันที

ในขณะที่ Q/ ทำงาน แรงไฟฟ้าเบสของ Q1 ก็จะถูกลัดวงจรผ่านไดโอด D2 เพื่อป้องกันการเกิด ผิดพลาด อันอาจทำให้ Q5 และ Q6 ทำงานพร้อมกันได้

ซีเนอร์ไดโอด Z1 ทำหน้าที่รักษาระดับแรงไฟฟษวงจรควบคุมให้คงที่ ทำให้วงจรสามารถทำงานกับแหล่งจ่ายไฟสำหรับขั้วมอเตอร์ได้ตั้งแต่ 12-24VDC. โดยไม่จำเป็นต้องปรับแต่งวงจรใหม่แต่อย่างใด

แรงไฟฟ้าที่จ่ายให้กับวงจรจะมีค่าแรงไฟและความสามารถในการจ่ายกระแสไฟขึ้นอยู่กับชนิดของมอเตอร์ที่นำมาใช้

### การสร้าง

ประกอบอุปกรณ์ตามวงจรทั้งหมดลงบนแผ่นปริ้นต์คังแสดงในรูปที่ 2 ให้ถูกต้องเรียบร้อย ตรวจสอบจุดบัดกรีแต่ละจุดให้ติดสนิทดี แล้วจึงจ่ายไฟให้วงจร

ตรวจวัดค่าแรงไฟฟ้าที่ขา 13 ควรมีค่าประมาณ 9.6 โวลท์ และที่ ขา 10 ควรมีค่า 5.2 V.

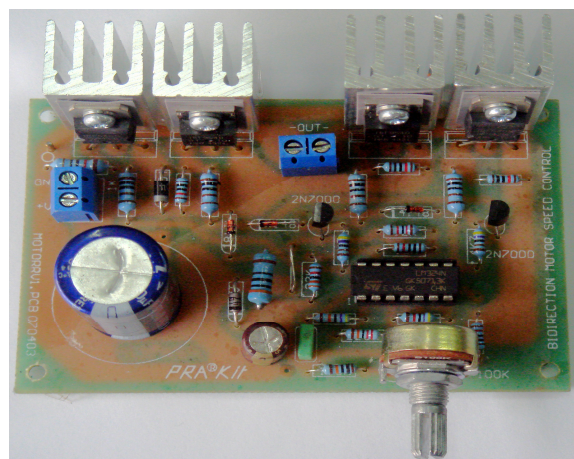
ปรับวอลลุ่มไว้ที่กึ่งกลาง แรงไฟฟ้า ขา 14 และขา ,8 ควรมีค่าเป็นศูนย์หรือใกล้เคียง 0 ทดลองปรับ VR1

เมื่อปรับขึ้นบนแรงไฟฟ้าที่ขา 14 จะเป็นบวก ส่วนแรงไฟฟ้าที่ขา 8 จะมีค่าเป็นศูนย์เช่นเดิม

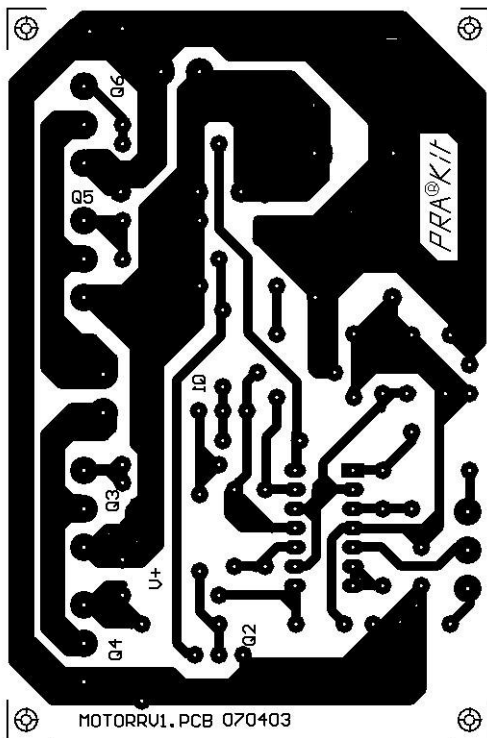
เมื่อปรับลงล่างแรงไฟฟ้าที่ขา 8 จะเป็นบวก ส่วนแรงไฟฟ้าที่ขา 14 จะมีค่าเป็นศูนย์เช่นเดิม

ทดลองต่อมอเตอร์ให้กับวงจร แล้วปรับVR1ให้มอเตอร์เดินหน้าถอยหลังหรือหยุดตามต้องการ

หากท่านมีออสซิลโลสโคปจะจับรูปคลื่นที่ ขา 2 ของ IC1B เป็นรูปฟันเลื่อยที่ความถี่ 270 Hz.

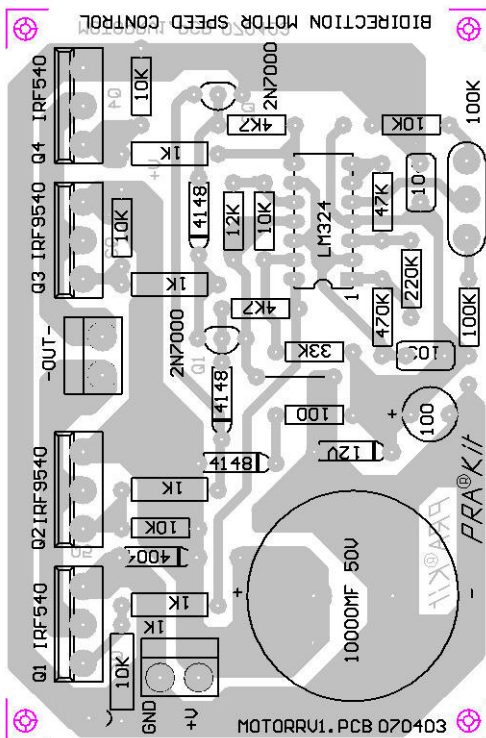


### ประภิต แอนด์ เซอคิท

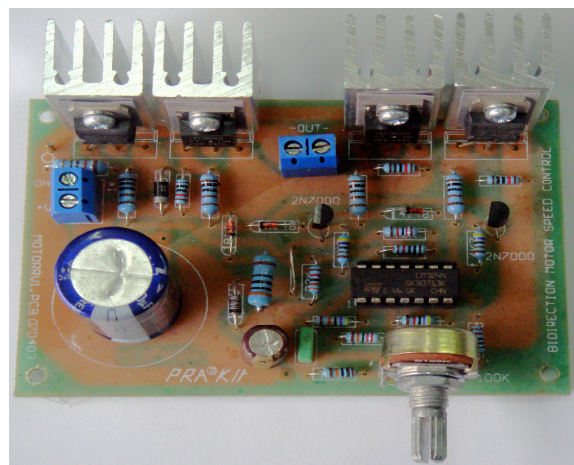


รายละเอียดอุปกรณ์

IC1	LM324
Q1,Q2	2N7000
Q3,Q4	IRF540
Q5,Q6	IRFP9540
D1,D2,D3	1N4148
Z1	ZENER 12V 1W
R1	100K
R2,R7,R11,R12,R14	10K
R3	47K
R4	220K
R5	470K
R6	33K
R8	12K
R9,R10,R13,R17	1K
R15,R16	4K7
R19	100
VR1	100K
C1	0.01MF 50V
C2	100MF 25V
C3	10000MF 50V
C4	0.1MF 50V



รูปที่ 2 ลายปริ้นท์และตำแหน่งอุปกรณ์



รูปที่ 3 ภาพของจริงเมื่อประกอบเสร็จ

ประภิต แอนด์ เซอคิท