

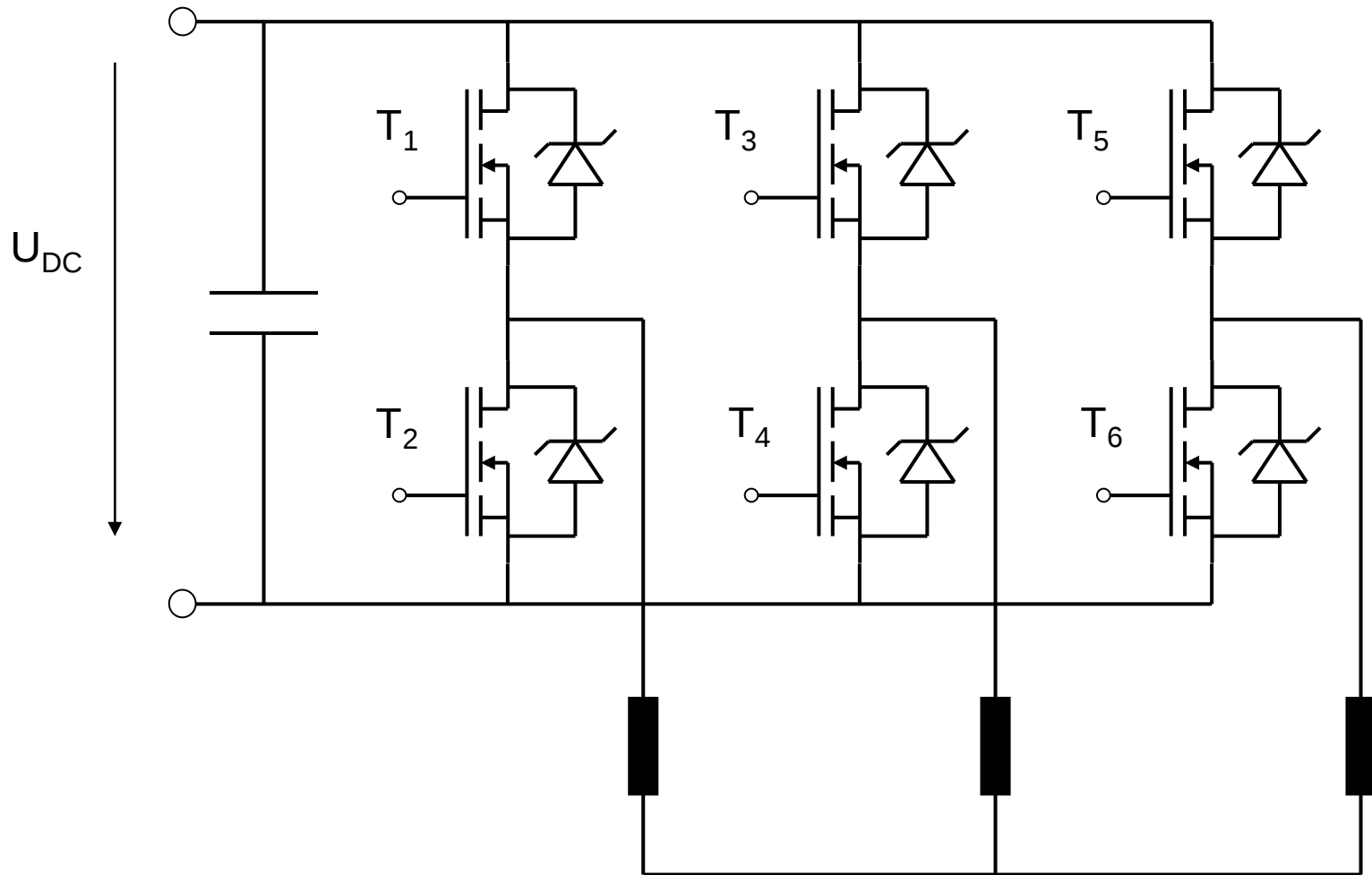
Commande embarquée de moteurs

4 Moteur synchrone à aimants

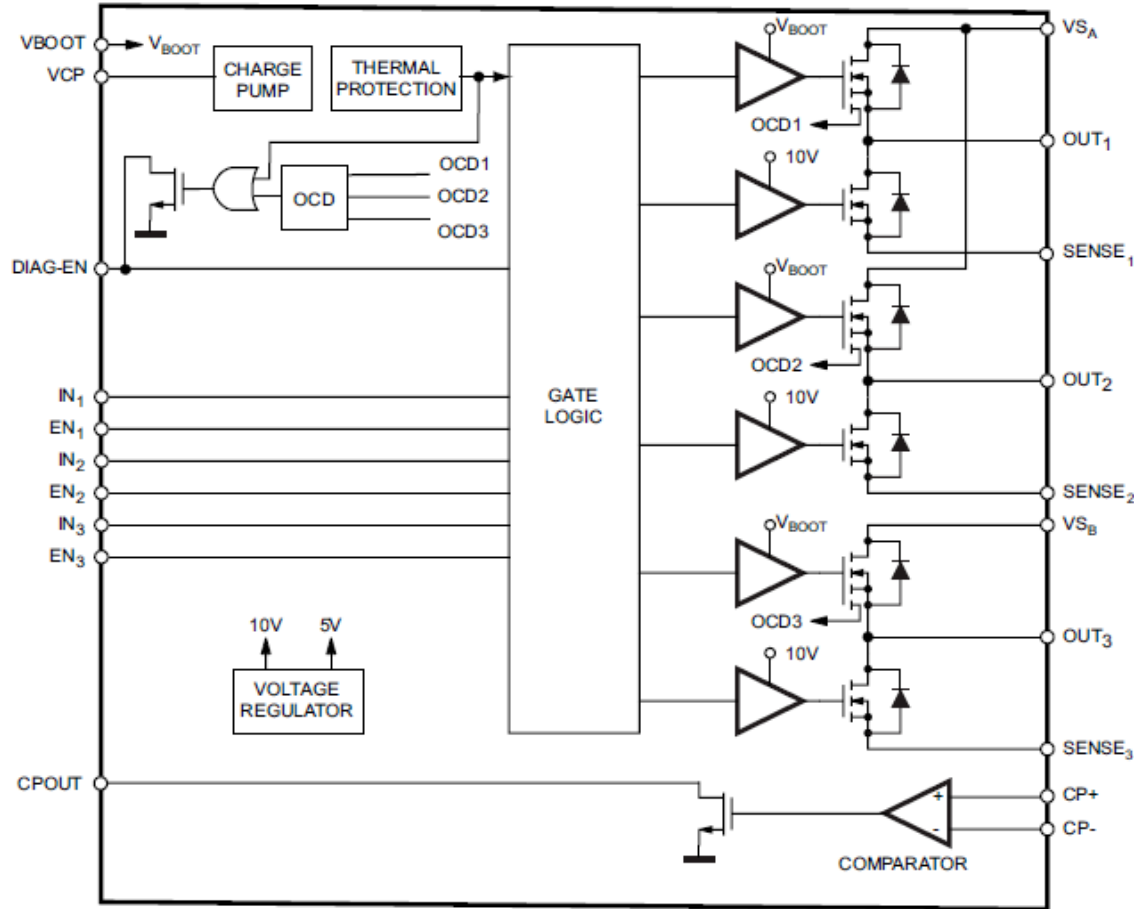
Utilisation d'un pont intégré, Labo

Christian Koechli

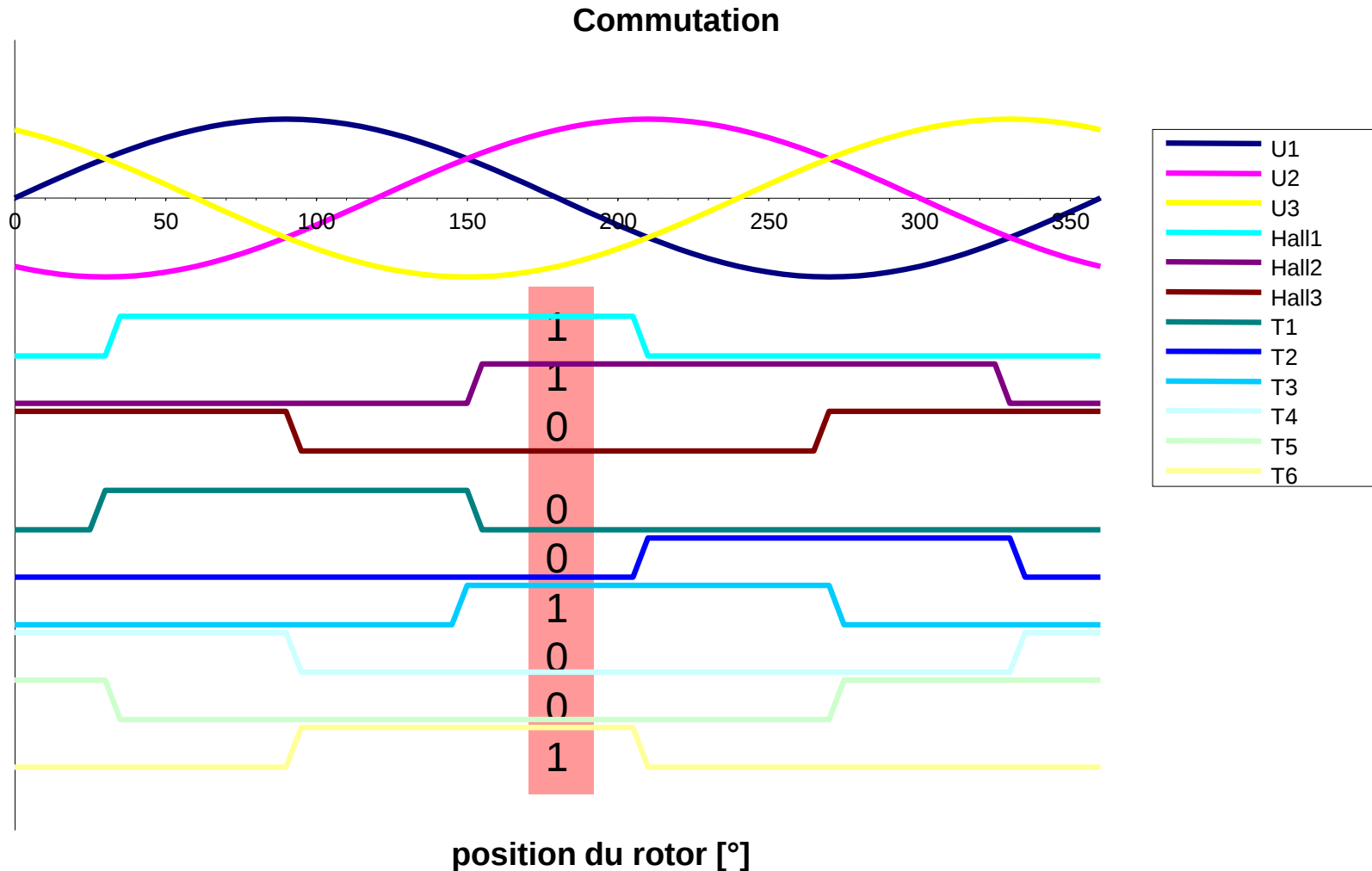
Pont triphasé



Utilisation d'un pont intégré L6230



« Collecteur électronique »



Détermination de EN/IN

Sondes de Hall	Valeur décimale	Transistors sens positif	En	IN	Transistors sens négatif
000	0	impossible			impossible
001	1				
010	2				
011	3	1 0 0 1 0 0	110 (6)	010 (2)	0 1 1 0 0 0
100	4				
101	5				
110	6				
111	7	impossible			impossible

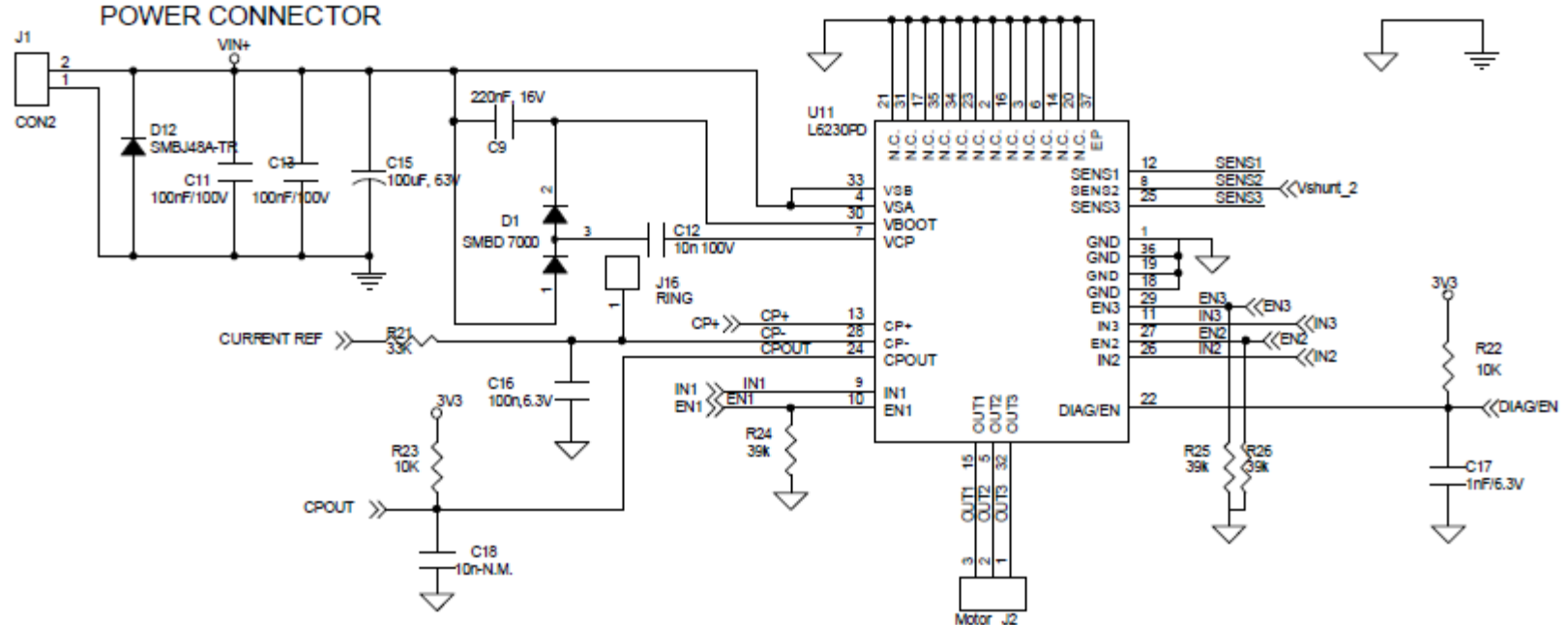
Implémentation

```
hall=(HAL_GPIO_ReadPin(HALL3_GPIO_Port,HALL3_Pin)<<2)+  
      (HAL_GPIO_ReadPin(HALL2_GPIO_Port,HALL2_Pin)<<1)+  
      HAL_GPIO_ReadPin(HALL1_GPIO_Port,HALL1_Pin);
```

```
HAL_GPIO_WritePin(EN2_GPIO_Port,EN2_Pin, (enables[hall]>>1)&1);
```

Application

L6230 DMOS driver for three-phase brushless DC motor



Mesure de courant

