

## บทที่ 2

### ผลงานวิจัยที่ผ่านมา

ผลงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับเรื่องการควบคุมและการวัดแรงบิดบนไดนาโมมิเตอร์แบบ  
กระแสหมุนวน มีดังนี้

Lee, Eung Suk และคณะ [1] ได้ทำการศึกษาวิธีการวัดแรงบิดโดย Excitation coil current ที่อยู่ในไดนาโมมิเตอร์แบบกระแสหมุนวน ในการทำการศึกษานั้นได้แสดงถึงความสัมพันธ์ระหว่าง แรงเบรกໂຣเตอร์(F), ค่าความหนาแน่นสนามแม่เหล็ก(B), และกระแสในໂຣเตอร์(I) ซึ่งมีความสัมพันธ์เป็นไปตามพังก์ชัน  $F=f(B,h,I) = K \cdot f(B,h,I)$  โดยที่ K คือ ค่าคงที่และขึ้นอยู่กับพังก์ชัน  $f(n^2, r, R, A^2, h^2, D)$  เนื่องจากโหลดเฉลี่ยเป็นเครื่องมือในการวัดแรงบิดของไดนาโมมิเตอร์ และต้องทำการปรับเทียบอุปกรณ์กับลูกตุ้มนำหนักขนาดต่างๆ ในขณะที่ไม่มีการเดินเครื่อง ไดนาโมมิเตอร์ เป็นผลทำให้เกิดข้อเสีย 2 ประการคือ

1. ทำให้มีข้อจำกัดด้านจำนวนจุดวัด และความเที่ยงตรงของการวัดแบบเชิงเส้น
2. ข้อผิดพลาดเชิงพลศาสตร์ที่เกิดขึ้นจาก hysteresis ของเซนเซอร์ในโหลดเฉลี่ยไม่สามารถที่จะซัดเชยได้ เพราะการปรับเทียบโหลดเฉลี่ยไม่ได้กระทำในขณะที่ไดนาโมมิเตอร์กำลังทำงาน

ดังนั้น ในการศึกษานี้จึงได้นำความสัมพันธ์ของพารามิเตอร์ต่างๆ ข้างต้น มาทำการพิสูจน์ และทดลองพบว่า แรงเบรกໂຣเตอร์ที่วัดได้จากโหลดเฉลี่ยความสัมพันธ์เชิงเส้นกับ ค่าผลคูณระหว่างความเร็วรอบของแกนเพลา และกระแสไฟฟ้าในขดลวดยกกำลังสอง หรือจากล่าวอีกนัยหนึ่งได้ว่า การวัดแรงบิดของไดนาโมมิเตอร์สามารถทำการวัดได้ โดยใช้ค่าความเร็วรอบและค่ากระแสไฟฟ้าในขดลวด โดยไม่จำเป็นต้องใช้เซนเซอร์ตรวจวัด ออย่างเช่นโหลดเฉลี่ย อีกทั้งยังศึกษา สภาวะปัจจัยที่ช่วยเพิ่มความเที่ยงตรงของวิธีการวัดด้วย

GEBAUER และคณะ [2] ทำการศึกษา การประยุกต์ใช้คอมพิวเตอร์เพื่อการวัดแรงบิดบนไดนาโมมิเตอร์ชนิดที่ใช้กับเครื่องยนต์ ซึ่งได้นำคอมพิวเตอร์แบบอนาคตอัล็อกมาพัฒนาเพื่อใช้สำหรับวัดแรงบิดบนแกนเพลาของไดนาโมมิเตอร์ภายใต้สภาวะเชิงพลศาสตร์ โดยทำการคำนวณแรงบิดที่เกิดขึ้นจากปริมาณกระแสอาร์เมเจอร์, แรงที่เกิดจากกระแสตอบนตัวนำ, และความเร็วของแกนเพลา จากนั้นนำค่าแรงบิดที่ได้จากการคำนวณไปใช้ในระบบควบคุมต่อไป

Dombrowski, Kurt และคณะ [3] ทำการศึกษาระบบไนโตรามิเตอร์แบบใหม่ โดยสร้างขึ้นมาจากเครื่องจักรกล DC ชนิด B3 และเครื่องคำนวณแรงบิด เนื่องจากไนโตรามิเตอร์ระบบบันไดไม่มีการติดตั้งสเตเตอර์ ทำให้เป็นระบบที่มีความเสถียรมาก และสามารถวัดแรงบิดได้ทั้งโหลดในสภาวะ steady state และ transient

