Método dos elementos finitos aplicado à simulação de máquinas elétricas

Introdução

- O método dos elementos finitos é uma ferramenta para a solução numérica de problemas:
 - Descritos por equações diferenciais elaboradas
 - Delimitados por condições de contorno complexas
 - Com domínio de solução irregular
- É aplicável a problemas eletromagnéticos, dentre eles:
 - Magnetostáticos
 - Eletrostáticos
 - Magnéticos harmônicos
 - Elétricos harmônicos
 - Fluxo de corrente

Eletrromagnetismo

Equações dos campos eletrromagnéticos

Equações de Maxwell

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

Relações constitutivas

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

- Estabelecem relações entre os campos eletrromagnéticos no domínio espaço-temporal do problema
- Constituem um sistema de equações diferenciais parciais
- Solução analítica não é prática para problemas reais

Eletrromagnetismo

Grandezas derivadas dos campos

- Diversas grandezas de interesse são calculadas pelos campos obtidos pelas equações de Maxwell, como:

Energia e co-energia do campo magnético

$$W = \int \int_0^B H(B') dB' dV \quad W_c = \int \int_0^H B(H') dH' dV$$

Força de Lorentz

$$\mathbf{F}_{\text{Lorentz}} = \int \mathbf{J} \times \mathbf{B} dV \quad \mathbf{F}_{\text{Lorentz}} = \frac{W_c(p + \delta) - W_c(p)}{\delta}$$

Auto-indutância e indutância mútua

$$L = \frac{\int \mathbf{A} \cdot \mathbf{J} dV}{i^2} \quad L_{\text{mútua}} = \frac{\int \mathbf{A}_1 \cdot \mathbf{J}_2 dV_2}{i_1 i_2} \quad \text{onde} \quad \mathbf{B} = \nabla \times \mathbf{A} \quad 4 / 19$$

Equações diferenciais

Condições de contorno comuns

- **Neumann** (ou primeiro tipo)

- Especifica o valor da solução na fronteira.

$$\phi(x) = f(x), x \in \Omega$$

- **Dirichlet** (ou segundo tipo)

- Especifica o valor da derivada da solução na fronteira.

$$\frac{\partial \phi(x)}{\partial x} = f(x), x \in \Omega$$

- **Robin** (ou terceiro tipo)

- Especifica o valor de uma combinação linear da solução e de sua derivada na fronteira

$$f(x)\phi(x) + g(x)\frac{\partial \phi(x)}{\partial x} = h(x), x \in \Omega$$

Equações diferenciais

Condições de contorno periódicas

- Impõem o mapeamento entre distintas fronteiras do problema

$$\phi(x_{sec}) = f(\phi(x_{pri}))$$

- Permitem a redução do domínio de solução pelo aproveitamento de simetrias do problema

Periódica par (periódica)

Periódica ímpar (anti-periódica)

Equações diferenciais

Aproximação por método de Galerkin

Dada uma equação diferencial genérica:

$$L[y(x), x] = 0$$

Assume-se uma aproximação da solução como uma combinação linear de funções da base $\Phi = \{\phi_1, \dots, \phi_n\}$.

$$y(x) \approx \tilde{y}(x) = \sum_{i=1}^n c_i \phi_i(x)$$

Conforme o método de Galerkin, os coeficientes c_i são determinados pela solução do seguinte sistema:

$$\int_{\Omega} \phi_j(x) L \left[\sum_{i=1}^n c_i \phi_i(x), x \right] dx = 0, \quad j = 1, \dots, n$$

Método dos elementos finitos

Introdução

- **Enunciado do problema**
 - A aplicação do método de Galerkin a problemas complexos requereria uma base de funções muito complexa
- **Proposta de solução (método dos elementos finitos)**
 - Subdivisão do domínio em um número finito de elementos pequenos, mapeáveis por funções interpoladoras simples
- **Etapas da resolução**
 - Partição do domínio (Delauney)
 - Seleção de funções interpoladoras (lineares)
 - Formulação do sistema de equações (Galerkin ou variacional)
 - Resolução do sistema (gradientes conjugados)

Método dos elementos finitos

Triangulação de Delauney

- Procedimento de divisão do domínio de solução em um número finito de pequenos elementos triangulares
- Método de Delauney é o mais comumente usado
 - Maximiza o menor dos ângulos de todos os triângulos
 - Nenhum círculo circunscrito contém vértices em seu interior

Método dos elementos finitos

Solução 2D de problemas 3D

- Problemas tridimensionais podem ser reduzidos a bidimensionais se apresentam alguma destas simetrias:

Problemas planares

Problemas axi-simétricos

Programa FEMM

Introdução

- Programa para simulação de problemas eletromagnéticos e térmicos com o método dos elementos finitos
- Formulação bidimensional, mas aplica-se a problemas tridimensionais com simetrias planares e axiais.
- Nativo do Windows, e funciona em Linux com o Wine.
- Possui código-fonte aberto (em linguagem C++)
- Interfaces
 - Lua (nativo)
 - C++ (biblioteca xfemm)
 - ActiveX
 - Arquivos
 - Mathematica
 - MATLAB
 - Octave
 - SciLab

Programa FEMM

Comandos básicos

- **Mouse (na área de desenho)**
 - Botão direito: insere novo objeto
 - Botão esquerdo: seleciona objeto mais próximo
- **Teclado**
 - Tab: tela de inserção de coordenadas de um novo nó ou rótulo
 - Espaço: abre tela de propriedades do(s) objeto(s) selecionados
 - Delete: remove os objetos selecionados
 - Esc: anula a seleção de todos os objetos
 - Setas direcionais: navegação na área de desenho
 - Page Up / Page Down: Aumenta / diminuir a ampliação (zoom)
 - Home: Restaura a ampliação (zoom)

FEMM - Mancal magnético radial

Introdução

- Mantêm eixos horizontais de máquinas em suspensão magnética
- Atuam por quatro circuitos eletromagnéticos (x-, x+, y-, y+)
- Detectam a posição do eixo por sensores
- Controle elétrico atua nos solenoides para centralizar o eixo

FEMM - Mancal magnético radial

Equacionamento simplificado

Pelo circuito magnético:

$$\phi = \frac{Ni}{\mathcal{R}} \quad \text{com a relutância } \mathcal{R} \text{ dada por} \quad \mathcal{R} = \frac{g}{\mu_0 A}$$

Da definição de fluxo magnético:

$$B = \frac{\phi}{A} = \frac{\mu_0 Ni}{g}, \quad \text{que implica em:} \quad i = \frac{Bg}{\mu_0 N}$$

A força de atração no entreferro é: $F_{\text{entreferro}} = \frac{B^2 A}{2\mu_0}$

A força de atração é:

$$F_{\text{ferradura}} = 2 \cos \theta F_{\text{entreferro}} = \frac{B^2 A}{\mu_0} \cos \theta$$

A indutância na ferradura é:

$$L_{\text{ferradura}} = \frac{\Lambda}{i} = \frac{2N\phi}{i} = \frac{2\mu_0 N^2 A}{g}$$

FEMM - Mancal magnético radial

Simulação por elementos finitos

Pelo modelo analítico:

- Campo de saturação magnética do núcleo de ferro de 1.2 T
- Estima-se a corrente máxima corrente de operação em 12 A

Simula-se a seguinte configuração:

- Corrente máxima de 12 A na ferradura superior
- Corrente de polarização de 6 A nas ferraduras laterais
- Corrente nula na ferradura inferior

Resultados

	Solução analítica	Solução numérica
Força vertical	425 N	399 N
Indutância na ferradura superior	6.4 mH	8.9 mH

Conclusões

- Força obtida é 94% da estimada
- Redução devido a campos elevados nos ramos da ferradura superior ($B > 1.6$ T)
- Deve-se reprojeter o mancal

FEMM - Esfera atraída por ímã e solenoide

Enunciado do problema

Problema proposto

A figura ao lado representa uma esfera metálica atraída simultaneamente por um ímã de neodímio e um solenóide.

Para duas configurações distintas – com o polo norte do ímã para cima e para baixo, pede-se:

- Representar a intensidade do campo magnético no domínio do problema.
- Determinar as forças resultantes no ímã, no solenoide e na esfera.
- Determinar a resistência e a indutância do enrolamento do solenoide.

As dimensões estão na próxima página.

FEMM - Esfera atraída por ímã e solenoide

Transformação em problema 2D

Axi-simétrico

FEMM - Esfera atraída por ímã e solenoide

Resolução do problema

- Criar novo arquivo (📄)
- Configurar problema (Problem)
- Adicionar materiais (Properties → Materials)
- Adicionar circuitos (Properties → Circuits)
- Adicionar cond. contorno (Properties → Boundary)
- Desenhar nós (📐)
- Desenhar segmentos (📏)
- Desenhar segmentos de arco (📏)
- Desenhar contornos (📐)
- Configurar condições de contorno (Selec. e Espaço)
- Desenhar rótulos (🏷️)
- Configurar rótulos (Selecionar e Espaço)
- Gerar malha triangulada (📐)
- Resolver numericamente (🔧)
- Abrir visualização de resultados (📊)
- Representar campos (📊)
- Calcular grandezas (📊)

FEMM - Simulações adicionais

Motores rotativos e lineares

- Motor rotativo síncrono com ímãs permanente
- Problema planar
- Simplificável por condição periódica
- Motor linear tubular com ímãs permanentes
- Problema axi-simétrico
- Simplificável por condição periódica