

# 応用電力変換工学

## 舟木剛

第7,8回 本日のテーマ  
三相全波整流

平成16年12月8日  
平成16年12月15日

# 三相全波整流回路

- 回路図
- 三相平衡の条件で
  - アノード電位の最も高いダイオードが一つずつ点弧していく
    - 単相のときは上・下アームの素子が同時に動作
    - 上下アームのダイオードは同時にオンとなっていることはない
  - 出力電圧として、電源電圧のいずれかの線間電圧が現れる
    - 線間電圧が最も高くなる組み合わせのダイオードがオン
    - 線間電圧の組み合わせは6種あるので、 $360^\circ / 6 = 60^\circ$  毎に入れ替え発生 → 6パルス整流器
    - 出力電圧に現れる脈動成分は、入力電圧の6倍成分
    - ダイオードの逆耐圧も線間電圧ピーク値

# 三相全波整流回路

- 出力電流 
$$\begin{cases} i_a = i_{D1} - i_{D4} \\ i_b = i_{D3} - i_{D6} \\ i_c = i_{D5} - i_{D2} \end{cases}$$
- 各ダイオードは1/3周期ずつオンする

– ダイオード電流平均値  $I_{Davg} = \frac{1}{3} I_{Oavg}$

– ダイオード電流実効値  $I_{Drms} = \sqrt{\frac{1}{3} I_{Orms}^2} = \frac{1}{\sqrt{3}} I_{Orms}$

– 電源電流実効値  $I_{Srms} = \sqrt{\frac{1}{3} I_{Orms}^2 + \frac{1}{3} I_{Orms}^2} = \sqrt{\frac{2}{3}} I_{Orms}$

– 電源(皮相)電力  $S = \sqrt{3} V_{LLrms} I_{Srms}$

# 三相全波整流回路

- 出力電圧(1/6周期ずつ現れる線間電圧)

$$v_O(t) = V_{mLL} \sin \omega t \quad \left(\frac{\pi}{3} \leq \omega t \leq \frac{2\pi}{3}\right)$$

- 他の期間はこれの繰り返し
- フーリエ級数展開

$$v(t) = a_0 + \sum_{n=6,12,18\cdots}^{\infty} [a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t]$$

- 直流成分

$$\begin{aligned} V_0 = a_0 &= \frac{1}{\pi/3} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} V_{mLL} \sin \omega t d\omega t \\ &= \frac{-3V_{mLL}}{\pi} [\cos \omega t]_{\pi/3}^{2\pi/3} = \frac{3V_{mLL}}{\pi} = 0.955V_{mLL} \end{aligned}$$

# 三相全波整流回路

- 高調波成分 ( $n=6k, k=1, 2, 3 \dots$ )

$$a_n = \frac{2}{\pi/3} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} V_{mLL} \sin \omega t \cos n \omega t d\omega t = \frac{6V_{mLL}}{\pi} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} \frac{\sin(1+n)\omega t + \sin(1-n)\omega t}{2} d\omega t$$

$$= \frac{6V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\cos(1+n)\omega t}{2(1+n)} - \frac{\cos(1-n)\omega t}{2(1-n)} \right]_{\pi/3}^{2\pi/3}$$

$$= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\cos(\frac{2}{3}\pi + 4k\pi) - \cos(\frac{\pi}{3} + 2k\pi)}{1+n} - \frac{\cos(\frac{2}{3}\pi - 4k\pi) - \cos(\frac{\pi}{3} - 2k\pi)}{1-n} \right]$$

$$= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ \frac{1}{1+n} + \frac{1}{1-n} \right] = \frac{6V_{mLL}}{\pi(1-n^2)}$$

$n = 6k$

$$b_n = \frac{2}{\pi/3} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} V_{mLL} \sin \omega t \sin n \omega t d\omega t = \frac{6V_{mLL}}{\pi} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} \frac{-\cos(1+n)\omega t + \cos(1-n)\omega t}{2} d\omega t$$

$$= \frac{6V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\sin(1+n)\omega t}{2(1+n)} + \frac{\sin(1-n)\omega t}{2(1-n)} \right]_{\pi/3}^{2\pi/3}$$

$$= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\sin(\frac{2}{3}\pi + 4k\pi) - \sin(\frac{\pi}{3} + 2k\pi)}{1+n} + \frac{\sin(\frac{2}{3}\pi - 4k\pi) - \sin(\frac{\pi}{3} - 2k\pi)}{1-n} \right]$$

$$= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{0}{1+n} + \frac{0}{1-n} \right] = 0$$

# 三相全波整流回路

## – フーリエ級数展開

$$v(t) = \frac{3V_{mLL}}{\pi} + \sum_{n=6,12,18\ldots}^{\infty} \frac{6V_{mLL}}{\pi(1-n^2)} \cos n\omega t$$

- 単相に比べ出力に含まれる高調波の次数が高い
  - 容易にフィルタで取り除くことができる
- 直流Lが大きい場合、入力電流は

$$i_a(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos n\omega_0 t + b_n \sin n\omega_0 t]$$
$$I_0 = a_0 = \frac{1}{\pi} \left[ \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5}{6}\pi} I_O \sin \omega t d\omega t + \int_{\frac{7}{6}\pi}^{\frac{11}{6}\pi} -I_O \sin \omega t d\omega t \right] = 0$$

# 三相全波整流回路

- 直流Lが大きい場合、入力電流は

$$a_n = \frac{1}{\pi} \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5}{6}\pi} I_o \cos n\omega t d\omega t = \frac{I_o}{\pi} \left[ \frac{\sin n\omega t}{n} \right]_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5}{6}\pi} = \frac{I_o}{\pi} \left[ \frac{\sin n\frac{5}{6}\pi - \sin n\frac{\pi}{6}}{n} \right]$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5}{6}\pi} I_o \sin n\omega t d\omega t = \frac{I_o}{\pi} \left[ \frac{-\cos n\omega t}{n} \right]_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5}{6}\pi} = \frac{I_o}{\pi} \left[ \frac{\cos n\frac{5}{6}\pi - \cos n\frac{\pi}{6}}{n} \right]$$

$$i_a(t) = \frac{2\sqrt{3}}{\pi} I_0 \left( \cos \omega t - \frac{1}{5} \cos 5\omega t + \frac{1}{7} \cos 7\omega t - \frac{1}{11} \cos 11\omega t \dots \right)$$

$n = 6k \pm 1$  ( $k = 1, 2, 3 \dots$ ) の成分のみ含まれる

# 位相制御三相全波整流回路

- 絵
  - 角度  $\alpha$  で点弧パルスを与える(順方向バイアス)
    - 制御遅れ角の基準は、ダイオードのオン時
      - 線間電圧が等しい点からの角度
    - 出力直流電圧平均値
      - 1/6周期の繰り返しの性質を利用して

$$\begin{aligned}V_0 &= \frac{1}{\pi/3} \int_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} V_{mLL} \sin \omega t d\omega t \\&= \frac{-3V_{mLL}}{\pi} [\cos \omega t]_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} = \frac{3V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha\end{aligned}$$

# 位相制御三相全波整流回路

- 高調波成分 ( $n=6k, k=1, 2, 3 \dots$ )

$$\begin{aligned}
a_n &= \frac{2}{\pi/3} \int_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} V_{mLL} \sin \omega t \cos n \omega t d\omega t = \frac{6V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\cos(1+n)\omega t}{2(1+n)} - \frac{\cos(1-n)\omega t}{2(1-n)} \right]_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\cos(\frac{2}{3}\pi + 4k\pi + \{1+n\}\alpha) - \cos(\frac{\pi}{3} + 2k\pi + \{1+n\}\alpha)}{1+n} - \frac{\cos(\frac{2}{3}\pi - 4k\pi + \{1-n\}\alpha) - \cos(\frac{\pi}{3} - 2k\pi + \{1-n\}\alpha)}{1-n} \right] \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\cos(\frac{2}{3}\pi + \{1+n\}\alpha) - \cos(\frac{\pi}{3} + \{1+n\}\alpha)}{1+n} - \frac{\cos(\frac{2}{3}\pi - 4k\pi + \{1-n\}\alpha) - \cos(\frac{\pi}{3} + \{1-n\}\alpha)}{1-n} \right] \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ \frac{\cos(1+n)\alpha}{1+n} + \frac{\cos(1-n)\alpha}{1-n} \right] \\
b_n &= \frac{2}{\pi/3} \int_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} V_{mLL} \sin \omega t \sin n \omega t d\omega t = \frac{6V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\sin(1+n)\omega t}{2(1+n)} + \frac{\sin(1-n)\omega t}{2(1-n)} \right]_{\pi/3+\alpha}^{2\pi/3+\alpha} \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\sin(\frac{2}{3}\pi + 4k\pi + \{1+n\}\alpha) - \sin(\frac{\pi}{3} + 2k\pi + \{1+n\}\alpha)}{1+n} + \frac{\sin(\frac{2}{3}\pi - 4k\pi + \{1-n\}\alpha) - \sin(\frac{\pi}{3} - 2k\pi + \{1-n\}\alpha)}{1-n} \right] \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ -\frac{\sin(\frac{2}{3}\pi + \{1+n\}\alpha) - \sin(\frac{\pi}{3} + \{1+n\}\alpha)}{1+n} + \frac{\sin(\frac{2}{3}\pi + \{1-n\}\alpha) - \sin(\frac{\pi}{3} + \{1-n\}\alpha)}{1-n} \right] \\
&= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left[ \frac{\sin(1+n)\alpha}{1+n} - \frac{\sin(1-n)\alpha}{1-n} \right]
\end{aligned}$$

# 位相制御三相全波整流回路

## – フーリエ級数展開

$$v(t) = \frac{3V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha + \sum_{n=6,12,18\ldots}^{\infty} \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ \left[ \frac{\cos(1+n)\alpha}{1+n} + \frac{\cos(1-n)\alpha}{1-n} \right] \cos n\omega t + \left[ \frac{\sin(1+n)\alpha}{1+n} - \frac{\sin(1-n)\alpha}{1-n} \right] \sin n\omega t \right\}$$

- 基本波, 高調波共に点弧角で変化する

# 12パルス整流回路(6パルス×2多重)

- 回路図
  - 2つの6パルスブリッジ使用
    - 一台の変換器はY-Y結線された変圧器で接続
    - 他方の変換器はY-△結線された変圧器で接続
      - 電源電圧と変換器印加電圧が $30^\circ$  移相する
      - 出力も基本波 $30^\circ$  分位相がずれる
  - 直流出力

$$V_O = V_{OY} + V_{O\Delta} = \frac{3V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha + \frac{3V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha = \frac{6V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha$$

- 単純に2倍

# 12パルス整流回路(6パルス×2多重)

– 入力電流に含まれる高調波

$$n = 6k$$

$$\begin{aligned}
 V_{On} &= V_{OnY} + V_{On\Delta} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ \left[ \frac{\cos(1+n)\alpha}{1+n} + \frac{\cos(1-n)\alpha}{1-n} \right] \cos n\omega t + \left[ \frac{\sin(1+n)\alpha}{1+n} - \frac{\sin(1-n)\alpha}{1-n} \right] \sin n\omega t \right\} \\
 &\quad + \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ \left[ \frac{\cos(1+n)\alpha}{1+n} + \frac{\cos(1-n)\alpha}{1-n} \right] \cos n\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right) + \left[ \frac{\sin(1+n)\alpha}{1+n} - \frac{\sin(1-n)\alpha}{1-n} \right] \sin n\left(\omega t + \frac{\pi}{6}\right) \right\} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ \left[ \frac{\cos(1+n)\alpha}{1+n} + \frac{\cos(1-n)\alpha}{1-n} \right] [\cos 6k\omega t + \cos k(6\omega t + \pi)] \right. \\
 &\quad \left. \left[ \frac{\sin(1+n)\alpha}{1+n} - \frac{\sin(1-n)\alpha}{1-n} \right] [\sin 6k\omega t + \sin k(6\omega t + \pi)] \right\}
 \end{aligned}$$

- $n=6, 18, 30, \dots$  ( $k=1, 3, 5, \dots$ ) が消える
- $n=12, 24, 36, \dots$  ( $k=2, 4, 6, \dots$ ) が残る

# 12パルス整流回路(6パルス×2多重)

- 直流出力に含まれる高調波

- 直流Lが大きい場合

$$i_Y(t) = \frac{2\sqrt{3}}{\pi} I_0 \left( \cos \omega t - \frac{1}{5} \cos 5\omega t + \frac{1}{7} \cos 7\omega t - \frac{1}{11} \cos 11\omega t + \frac{1}{13} \cos 13\omega t \dots \right)$$

$$i_\Delta(t) = \frac{2\sqrt{3}}{\pi} I_0 \left( \cos \omega t + \frac{1}{5} \cos 5\omega t - \frac{1}{7} \cos 7\omega t - \frac{1}{11} \cos 11\omega t + \frac{1}{13} \cos 13\omega t \dots \right)$$

30° ずれている

YΔ変換の合成波形なので、  
厳密には異なる

$$i_a = i_Y + i_\Delta = \frac{4\sqrt{3}}{\pi} I_0 \left( \cos \omega t + -\frac{1}{11} \cos 11\omega t + \frac{1}{13} \cos 13\omega t \dots \right)$$

- $n=12k \pm 1 \dots$  ( $k=1, 2, 3 \dots$ ) が残る

# 三相ブリッジ逆変換回路

- 直流側に逆電圧がある場合、可能 絵
  - $0 < \alpha < 90^\circ$  順変換運転
  - $90^\circ < \alpha < 180^\circ$  逆変換運転
- 順・逆変換器の適用例
  - 直流送電 絵
    - 例
      - 北海道-本州直流連系(50Hz-50Hz)
      - 紀伊水道直流連系(60Hz-60Hz)
      - 佐久間周波数変換所(60Hz-50Hz)
      - 新信濃周波数変換所(60Hz-50Hz)
      - 南福光直流連系 (60Hz-60Hz)
      - 東清水周波数変換所(60Hz-50Hz)

# 他励式直流送電

- 得失
  - 送電線のLが邪魔にならない
    - 平滑を考えると、大きいほうが良い
  - ケーブル線路のCに対する充電電流損無し
  - 送電線数が2本（三相交流は三本）
  - 鉄塔高が低くなる（交流はピーク電圧まで必要）
  - 潮流を変換器で制御できる
  - 潮流制御で、交流側の安定度向上が可能
  - 連系される交流系統は非同期でも可

# 他励式直流送電

- 特徴

- 電流の極性は一定
- 電圧の極性で潮流方向決定
- $L$ が大きく、電流脈動が無いとすると

- 直流電流

$$I_O = \frac{V_{O1} + V_{O2}}{R} \quad V_{O1} = \frac{3V_{m1LL}}{\pi} \cos \alpha_1 \quad V_{O2} = \frac{3V_{m2LL}}{\pi} \cos \alpha_2$$

- 変換器の供給電力

$$P_1 = V_{O1} I_O \quad P_2 = V_{O2} I_O$$

- 実際は一極12パルス、双極構成が多い

# 電源インダクタンスの転流への影響

## 単相全波整流回路

- 電源インダクタンス  $L_s$  及び誘導負荷
  - 電源電圧の極性が反転しても、電源インダクタンスの為に電流はすぐに極性反転できない。
    - 転流期間  $u$  は、全てのダイオードが導通
    - 電源電圧はインダクタンス  $L_s$  に印加される
    - 負荷電流が  $I_o$  で一定、 $\omega t = \pi$  で転流開始するとき、電源電流

$$\begin{aligned} i_s(t) &= \frac{1}{\omega L_s} \int_{\pi/\omega}^t V_m \sin \omega t dt + I_o \\ &= -\frac{V_m}{\omega L_s} (1 + \cos \omega t) + I_o \end{aligned}$$

# 電源インダクタンスの転流への影響

## 単相全波整流回路

- $\omega t = \pi + u$  で転流終了するとき、電源電流は反転しているから

$$i_s \left( \frac{\pi + u}{\omega} \right) = - \frac{V_m}{\omega L_S} [1 + \cos(\pi + u)] + I_o = -I_o$$

- Uを求める

$$- \frac{V_m}{\omega L_S} [1 + \cos(\pi + u)] = -2I_o$$

$$1 - \cos u = \frac{2I_o \omega L_S}{V_m}$$

$$u = \cos^{-1} \left( 1 - \frac{2I_o \omega L_S}{V_m} \right) = \cos^{-1} \left( 1 - \frac{2I_o X_S}{V_m} \right)$$

但し  $\omega L_S = X_S$  は電源リアクタンス

転流重なりは電源リアクタンスの影響と言える

# 転流重なりの出力電圧への影響

## 単相全波整流回路

- 負荷に電圧が出力されているのは、転流重なり終了後 $u$ から $\pi$ までの間

$$V_0 = \frac{1}{\pi} \int_{u/\omega}^{\pi/\omega} V_m \sin \omega t dt = \frac{V_m}{\pi} (1 + \cos u)$$

- $U$ を代入して  $\cos u = 1 - \frac{2I_O X_S}{V_m}$

$$V_0 = \frac{V_m}{\pi} \left( 1 + 1 - \frac{2I_O X_S}{V_m} \right) = \frac{2V_m}{\pi} \left( 1 - \frac{I_O X_S}{V_m} \right)$$

電源リアクタンスの影響で出力電圧が低下する

# 電源インダクタンスの転流への影響

## 三相全波整流回路

- ダイオードD1,D2が導通しており、一定の負荷電流 $I_O$ が流れている
  - D1からD3への転流を考える
    - A,B相がD1,D3により短絡される
    - $L_a=L_b=L_c$ より、線間電圧が $L_a,L_b$ に等しく分担される

$$V_{L_a} = \frac{v_{ab}}{2} = \frac{V_{mLL}}{2} \sin \omega t$$

- $L_a$ に流れていた電流が、転流により $I_O$ から0になる

$$i_{L_a}(t) = \frac{1}{\omega L_a} \int_{\pi/\omega}^t \frac{V_{mLL}}{2} \sin \omega t dt + I_O$$

$$= -\frac{V_{mLL}}{2\omega L_a} (1 + \cos \omega t) + I_O$$

# 電源インダクタンスの転流への影響

## 三相全波整流回路

– 転流期間 $u$ 終了後0になる

» Uを求める

$$i_{L_a}(\pi + u) = -\frac{V_{mLL}}{2\omega L_a} [1 + \cos(\pi + u)] + I_O = 0$$

$$\frac{V_{mLL}}{2\omega L_a} [1 - \cos u] = -I_O$$

$$u = \cos^{-1} \left( 1 - \frac{2\omega L_a I_O}{V_{mLL}} \right) = \cos^{-1} \left( 1 - \frac{2X_S I_O}{V_{mLL}} \right)$$

# 転流重なりの出力電圧への影響

## 三相全波整流回路

– 転流期間中に出力される電圧

- A→B相上側アーム, D1→D3

- D1-D4間電圧  $v_{ac} = -V_{mLL} \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi)$

- D3-D4間電圧  $v_{bc} = V_{mLL} \sin \omega t$

$$v_O = \frac{v_{bc} + v_{ac}}{2} = \frac{V_{mLL}}{2} [\sin \omega t - \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi)]$$

- 転流開始時点

$$v_{bc} = v_{ac}$$

$$V_{mLL} \sin \omega t = -V_{mLL} \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi)$$

$$\therefore \omega t = \frac{\pi}{3}$$

# 転流重なりの出力電圧への影響

## 三相全波整流回路

### - 出力電圧平均値

$$\begin{aligned}
 V_0 &= \frac{1}{\pi/3} \int_{\pi/3}^{2\pi/3} v_o d\omega t = \frac{1}{\pi/3} \left[ \int_{\pi/3}^{\pi/3+u} \frac{V_{mLL} \sin \omega t - V_{mLL} \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi)}{2} d\omega t + \int_{\pi/3+u}^{2\pi/3} V_{mLL} \sin \omega t d\omega t \right] \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ -\frac{1}{2} [\cos \omega t - \cos(\omega t - \frac{2}{3}\pi)]_{\pi/3}^{\pi/3+u} - [\cos \omega t]_{\pi/3+u}^{2\pi/3} \right\} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ -\frac{1}{2} [\cos(\frac{\pi}{3} + u) - \cos(\frac{\pi}{3} + u - \frac{2}{3}\pi) - \cos(\frac{\pi}{3}) + \cos(\frac{\pi}{3} - \frac{2}{3}\pi)] - [\cos \frac{2}{3}\pi - \cos(\frac{\pi}{3} + u)] \right\} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ -\frac{1}{2} [\cos(\frac{\pi}{3} + u) - \cos(-\frac{\pi}{3} + u)] - [\cos \frac{2}{3}\pi - \cos(\frac{\pi}{3} + u)] \right\} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{\pi} \left\{ \frac{1}{2} [\cos(\frac{\pi}{3} + u) + \cos(-\frac{\pi}{3} + u)] + \frac{1}{2} \right\} \\
 &= \frac{3V_{mLL}}{2\pi} \{ \cos u + 1 \}
 \end{aligned}$$

$$V_0 = \frac{3V_{mLL}}{\pi} - \frac{3X_S I_O}{\pi}$$

# 転流重なりの出力電圧への影響

## 位相制御三相全波整流回路

- 出力電圧平均値

$$V_0 = \frac{3V_{mLL}}{\pi} \cos \alpha - \frac{3X_s I_O}{\pi}$$

- 転流重なりが無い場合  $0 \leq \alpha \leq 180^\circ$ 
  - 転流重なりがある場合
    - 転流重なり角 $u$ の分、点弧角の範囲が狭くなる
    - 逆変換運転時の制約になる
      - » 余裕角  $\gamma =$  消弧角  $\beta$  から  $\pi$ までの角度
    - 不足すると転流失敗

$$\cos \gamma = -\cos(\alpha + u) = \cos \alpha - \frac{3X_s I_O}{V_{mLL}}$$