

# パワーエレクトロニクス

(舟木担当分)

## 第一回 ダイオード整流回路 -半波整流回路-

平成17年5月30日月曜日 3限目

## パワーエレクトロニクス授業構成

- ダイオード整流回路(二回)
  - 回路方式
  - 抵抗負荷・誘導負荷・容量負荷
- サイリスタ逆変換・整流回路(二回)
  - 回路方式
  - 点弧角制御
  - 転流
- 自励式変換器(二回)
  - 回路方式
  - 制御方式
  - 高調波
- 時間に余裕があれば
  - サイクロコンバータ
  - マトリックスコンバータ

# ダイオード

- ダイオードの種類
  - 整流用ダイオード
    - 電力用
    - 検波用
  - 定電圧ダイオード
  - 発光ダイオード
  - 可変容量ダイオード
  - トンネルダイオード
- ダイオードの材料
  - Si
  - Se
  - Ge
  - SiC

## 回路記号の絵

半導体整流器が出現する以前に用いられていた二極管



<http://homepage.mac.com/ryomasuda/VT/num/02/index.html>

# ダイオード

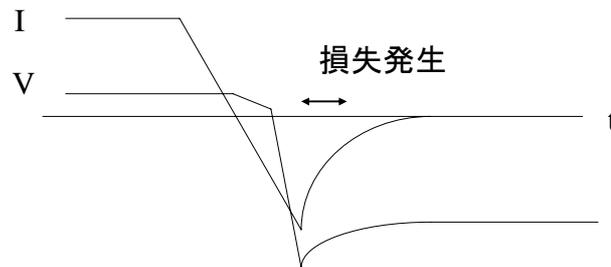
- パワエレによく用いるダイオード
  - PN接合ダイオード
    - 整流用
      - 10D1 100V1A0.9V(IF=1A)
    - 大容量
  - PiNダイオード
    - 高耐圧
    - ファストリカバリ
  - ショットキダイオード
    - 低順方向電圧降下
    - 短逆回復時間
    - 漏れ電流大

## VI特性の絵



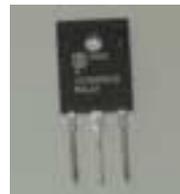
## ダイオードのスイッチング時の応答

- 導通・非導通状態は瞬時には切り替わらない
  - 逆回復電流
    - スwitching損失
      - 高周波になるほど深刻な問題



## 整流回路に用いるダイオード

- ダイオードブリッジ
  - 単相フルブリッジ
  - 三相フルブリッジ
  - ハーフブリッジ



おまけ ツェナダイオード(定電圧用)



## ダイオードを用いた整流回路

- 相数
  - 単相
  - 多相(三相)
- 交流波形の利用形式
  - 全波整流回路
  - 半波整流回路
- その他
  - 倍電圧整流回路
- 負荷
  - 抵抗
  - 誘導性
  - 容量性

整流回路は、  
電子機器の  
電源に不可欠  
な技術

## 単相半波整流回路

- 抵抗負荷
  - 出力直流電圧を求める
    - 電源電圧
- 回路図
- 電圧・電流波形の図

$$v = \sqrt{2}V \sin \omega t$$

- 直流出力電圧 $e_d$ の平均値 $E_d$ は？

$$E_d = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e_d d\omega t = \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} v d\omega t + \int_{\pi}^{2\pi} 0 d\omega t \right]$$
$$= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} \sqrt{2}V \sin \omega t d\omega t$$
$$\therefore E_d = \frac{\sqrt{2}V}{\pi}$$

$$= \frac{V}{\sqrt{2}\pi} [-\cos \omega t]_0^{\pi} = \frac{V}{\sqrt{2}\pi} [1+1]$$

- 直流電流の平均値は同様に

$$\therefore I_d = \frac{E_d}{R}$$

## 単相半波整流回路

- 抵抗負荷

- 出力電圧波形に含まれる高調波

- 出力電圧 $e_d$ のフーリエ級数展開

$$E_{dk} = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e_d e^{-jk\omega t} d\omega t = \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} v e^{-jk\omega t} d\omega t + \int_{\pi}^{2\pi} 0 e^{-jk\omega t} d\omega t \right]$$

$$= \frac{V}{\sqrt{2\pi}} \int_0^{\pi} \sin \omega t e^{-jk\omega t} d\omega t$$

$$\sin \omega t = \frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j} \quad \text{より}$$

$$E_{dk} = \frac{V}{\sqrt{2\pi}} \int_0^{\pi} \frac{e^{j\omega t} - e^{-j\omega t}}{2j} e^{-jk\omega t} d\omega t$$

$$= \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \int_0^{\pi} [e^{j(1-k)\omega t} - e^{-j(1+k)\omega t}] d\omega t$$

## 単相半波整流回路

- 抵抗負荷

- 出力電圧波形に含まれる高調波

- 出力電圧 $e_d$ のフーリエ級数展開

$$k \neq \pm 1 \quad E_{dk} = \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \left[ \frac{e^{j(1-k)\omega t}}{j(1-k)} + \frac{e^{-j(1+k)\omega t}}{j(1+k)} \right]_0^{\pi}$$

$$k = 1 \quad E_{dk} = \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \int_0^{\pi} [1 - e^{-j2\omega t}] d\omega t$$

$$= \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \left[ \omega t + \frac{1}{j2} e^{-j2\omega t} \right]_0^{\pi} = \frac{V}{j2\sqrt{2}}$$

$$k = -1 \quad E_{dk} = \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \int_0^{\pi} [e^{j2\omega t} - 1] d\omega t$$

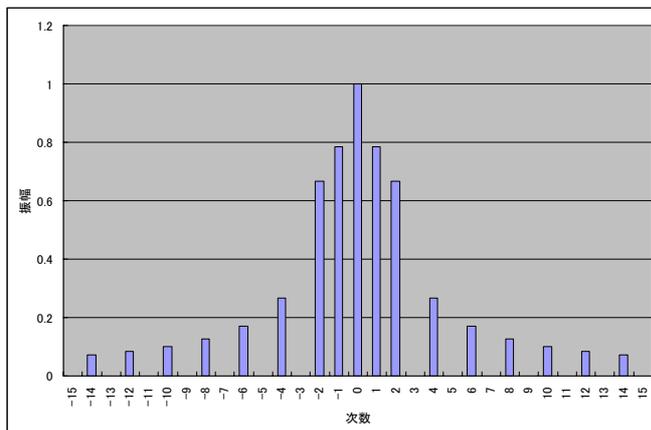
$$= \frac{V}{j2\sqrt{2\pi}} \left[ \frac{1}{j2} e^{j2\omega t} - \omega t \right]_0^{\pi} = -\frac{V}{j2\sqrt{2}}$$

## 単相半波整流回路

- 抵抗負荷

- 出力電圧波形に含まれる高調波

- 出力電圧 $e_d$ のフーリエ級数展開



但し、平均直流電圧を1として規格化

## 単相半波整流回路

- 誘導負荷

- 電圧・電流の振る舞い

- 回路図

- 電源電圧

$$v = \sqrt{2}V \sin \omega t$$

- ダイオードの導通期間中、電圧はL,Rが分担

- Lの印加電圧

$$e_L = L \frac{d}{dt} i_d$$

- Rの印加電圧

$$e_R = R i_d$$

- 印加電圧

- » 導通期間中

$$e_d = e_L + e_R = v$$

- » 非導通期間中

$$e_d = e_L + e_R = 0$$

## 単相半波整流回路

- 誘導負荷

- 出力電流波形を求める

- ダイオード導通開始点を $t=0$ とする

$$v = e_L + e_R = L \frac{d}{dt} i_d + R i_d$$

$$\sqrt{2}V \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} = Ls I_d + R I_d \quad v_{t=0} = 0, i_{dt=0} = 0$$

$$I_d = \sqrt{2}V \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \frac{1}{Ls + R}$$

$$I_d = \frac{\sqrt{2}V}{R^2 + \omega^2 L^2} \left( \frac{\omega L}{s + \frac{R}{L}} - \omega L \frac{s}{s^2 + \omega^2} + R \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \right)$$

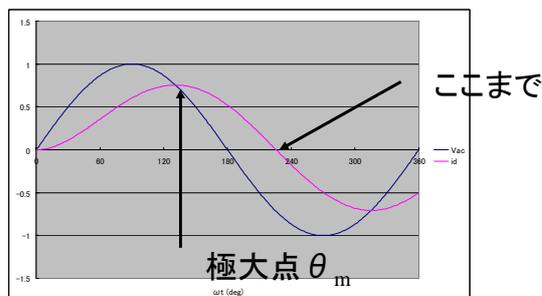
## 単相半波整流回路

- 誘導負荷

- 出力電流波形を求める

$$i_d = \frac{\sqrt{2}V}{R^2 + \omega^2 L^2} \left( \omega L e^{-\frac{R}{L}t} - \omega L \cos \omega t + R \sin \omega t \right)$$

$$= \frac{\sqrt{2}V}{R^2 + \omega^2 L^2} \left[ \omega L \left( e^{-\frac{R}{L}t} - \cos \omega t \right) + R \sin \omega t \right]$$



## 単相半波整流回路

### 誘導負荷

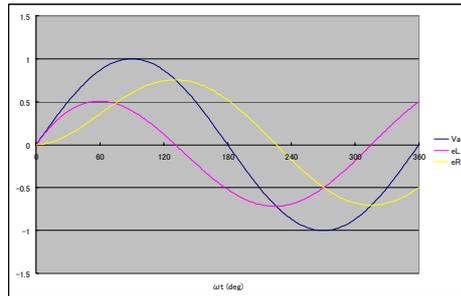
– 各部の電圧波形を求める

- 負荷抵抗電圧

– 電流と相似波形  $e_R = Ri_d$

- インダクタ電圧

$$e_L = L \frac{d}{dt} i_d = \frac{\sqrt{2}\omega LV}{R^2 + \omega^2 L^2} \left[ -R \left( e^{-\frac{R}{L}t} - \cos \omega t \right) + \omega L \sin \omega t \right]$$



## 単相半波整流回路

### 誘導負荷

– 各部の電圧波形を求める

- $e_R$ は  $\theta_m$  で電源電圧と同じになる

- $e_L$ は  $\theta_m$  で0

– これ以降, 負の値  
 »  $I_d > 0$ の間はオン

- $\omega t = \pi + \beta$  でオフ

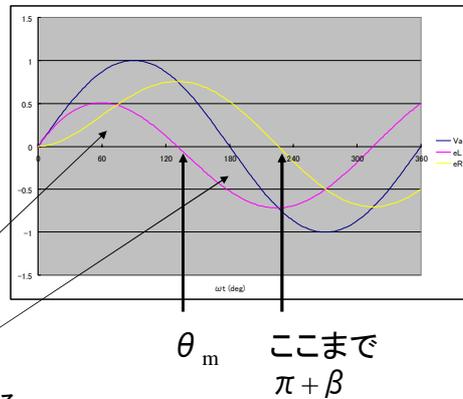
–  $\beta$ を消弧角

– Lのエネルギー蓄積

»  $0 \sim \theta_m$ の面積  
 磁束増加

»  $\theta_m \sim \pi + \beta$ の面積  
 磁束減少

» 両者の面積は等しくなる



## 単相半波整流回路

### • 誘導負荷

– 消弧角  $\beta$  を求める

- 消弧(ダイオードオフ)時の条件  $i_d(\omega t = \pi + \beta) = 0$

$$\frac{V}{R^2 + \omega^2 L^2} \left[ \omega L \left( e^{-\frac{R}{\omega L}(\pi + \beta)} - \cos\{\pi + \beta\} \right) + R \sin\{\pi + \beta\} \right] = 0$$

$$e^{-\frac{R}{\omega L}(\pi + \beta)} + \cos \beta = \frac{R}{\omega L} \sin \beta$$

– インダクタ電圧が0となる点  $\theta_m$  を求める

- $e_L$  が0となる条件  $e_L(\omega t = \theta_m) = 0$

$$\frac{\omega LV}{R^2 + \omega^2 L^2} \left[ -R \left( e^{-\frac{R}{\omega L} \theta_m} - \cos \theta_m \right) + \omega L \sin \theta_m \right] = 0$$

$$e^{-\frac{R}{\omega L} \theta_m} - \cos \theta_m = \frac{\omega L}{R} \sin \theta_m \quad \text{数値的に求解}$$

## 単相半波整流回路

### • 誘導負荷

– 電圧・電流波形を求める

- 直流出力電圧  $e_d$  の平均値  $E_d$  は？

$$E_d = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e_d d\omega t = \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} v d\omega t + \int_{\pi}^{2\pi} 0 d\omega t \right]$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} \sqrt{2}V \sin \omega t d\omega t$$

$$= \frac{V}{\sqrt{2}\pi} [-\cos \omega t]_0^{\pi} = \frac{V}{\sqrt{2}\pi} [1+1]$$

$$\therefore E_d = \frac{\sqrt{2}V}{\pi}$$

- 直流電流の平均値は同様に

$$\therefore I_d = \frac{E_d}{R}$$

## 単相半波整流回路

### • 容量負荷

– 電圧・電流の振る舞い

• 回路図

- 電源電圧

$$v = \sqrt{2}V \sin \omega t$$

- 導通期間中, 負荷電圧は電源電圧と等しい

- オンは, 電源電圧と負荷電圧が等しくなった時点
- オン時, Cを充電するため大電流が流れる(可能性)

$$e_d = v \quad i_d = i_C + i_R = C \frac{d}{dt} e_d + \frac{e_d}{R}$$

- 非導通期間中, RCで閉回路を構成

- Rを介してCが放電

$$i_C = -i_R \quad i_R = -C \frac{d}{dt} e_d$$

## 単相半波整流回路

### • 容量負荷

– 出力波形を求める

- 導通開始点  $\theta_{on}$

- コンデンサ電圧初期値を $v_{c0}$ とする

$$v = v_{c0} = \sqrt{2}V \sin \theta_{on}$$

- 導通終了点  $\theta_{off}$

- $i_d$ が0となる

- 導通期間中  $e_d = v$

$$i_d(\omega t = \theta_{off}) = C \frac{d}{dt} e_d + \frac{e_d}{R} = 0$$

$$C\sqrt{2}V\omega \cos \theta_{off} + \frac{\sqrt{2}V \sin \theta_{off}}{R} = 0$$

$\frac{\pi}{2} < \theta_{off}$  になるので

$$\therefore \theta_{off} = \pi - \arctan R\omega C$$

## 単相半波整流回路

- 容量負荷

- 出力波形を求める

- 非導通期間中

$$i_R = -C \frac{d}{dt} e_d \quad \frac{e_d}{R} = -C \frac{d}{dt} e_d$$

$$\frac{E_d}{R} = -C(sE_d - e_{d0}) \quad \text{但し } e_{d0} = \sqrt{2}V \sin \theta_{\text{off}}$$

$$E_d = \frac{e_{d0}}{s + \frac{1}{RC}}$$

- 非導通開始点  $\theta_{\text{off}}$

- 出力電圧  $e_d = e_{d0} e^{-\frac{1}{RC}(\omega t - \theta_{\text{off}})}$

- 波形の図

## 単相半波整流回路

- 容量負荷

- 出力波形を求める

- $v_{c0}$  と  $e_{d0}$  の接続条件 (非導通 → 導通 の時点)

$$e_d(\omega t = 2\pi + \theta_{\text{on}}) = e_{d0} e^{-\frac{1}{RC}(2\pi + \theta_{\text{on}} - \theta_{\text{off}})} = v_{c0}$$

$$v_{c0} = e_{d0} e^{-\frac{1}{RC}(2\pi + \theta_{\text{on}} - \theta_{\text{off}})}$$

$$v_{c0} = \sqrt{2}V \sin \theta_{\text{on}} \quad e_{d0} = \sqrt{2}V \sin \theta_{\text{off}} \quad \text{より}$$

$$\sqrt{2}V \sin \theta_{\text{on}} = \sqrt{2}V \sin \theta_{\text{off}} e^{-\frac{1}{RC}(2\pi + \theta_{\text{on}} - \theta_{\text{off}})}$$

$$\sin \theta_{\text{on}} = \sin \theta_{\text{off}} e^{-\frac{1}{RC}(2\pi + \theta_{\text{on}} - \theta_{\text{off}})} \quad \text{の解として } \theta_{\text{on}} \text{ が求まる}$$

## 負荷に対する単相半波整流回路の比較

- 抵抗負荷
  - 導通角 = 180度
- 誘導性負荷
  - 導通角 > 180度
    - 抵抗負荷より出力電圧・電流に含まれる高調波小
- 容量性負荷
  - 導通角 < 180度
    - 平滑コンデンサへの入力電流に含まれる高調波大
    - 平滑コンデンサが, 出力電圧の高調波を低減