

# 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

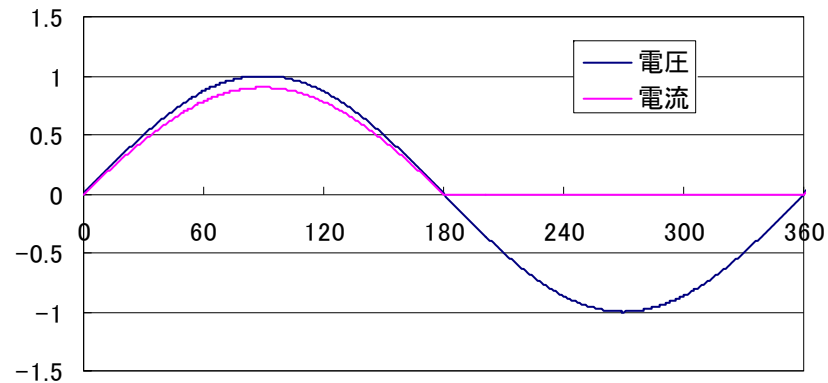
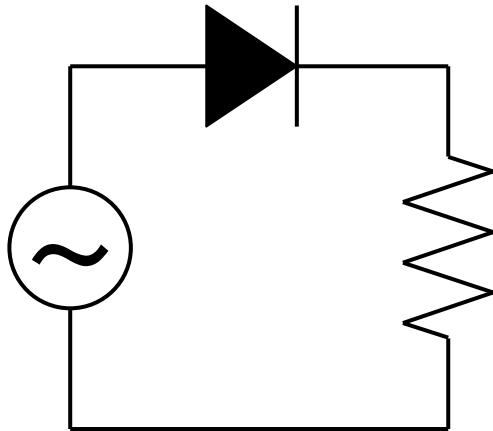
平成22年6月7日月曜日 3限目

# 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)



ダイオードが順バイアスされた時に導通  
導通角180度

出力電圧の脈動大(不連続)

ダイオードの耐圧 → 電源電圧 × 1

# 单相半波整流回路(抵抗負荷)

- 出力直流電圧

- 電源電圧

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

- 直流出力電圧 $e_d$ の平均値 $E_d$

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

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

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

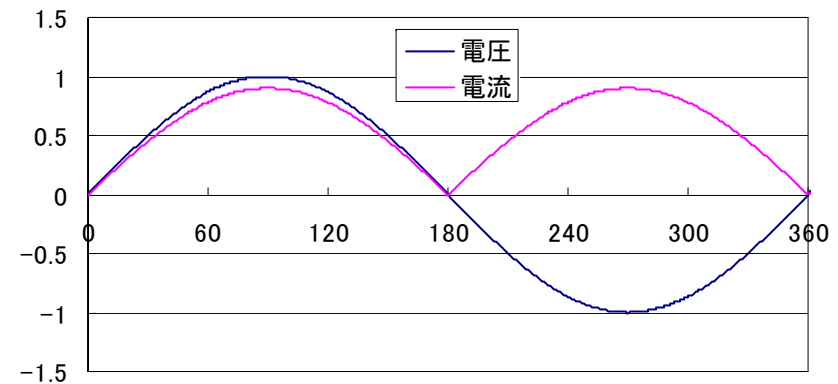
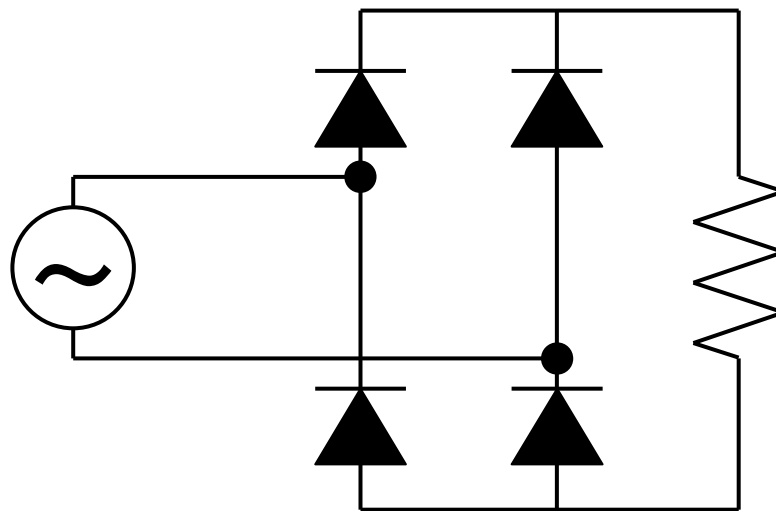
$$\therefore E_d = \frac{\sqrt{2}V}{\pi}$$

- 直流電流の平均値 $I_d$

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

# 単相全波整流回路(抵抗負荷)

Hブリッジ



ダイオードが順バイアスされた時に導通  
導通角 $180^\circ \times 2 = 360^\circ$   
ダイオードの耐圧  $\rightarrow$  電源電圧/2

# 単相全波整流回路(抵抗負荷)

- 出力直流電圧

- 電源電圧  $v = \sqrt{2}V \sin \omega t$

- 直流出力電圧 $e_d$ の平均値 $E_d$

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

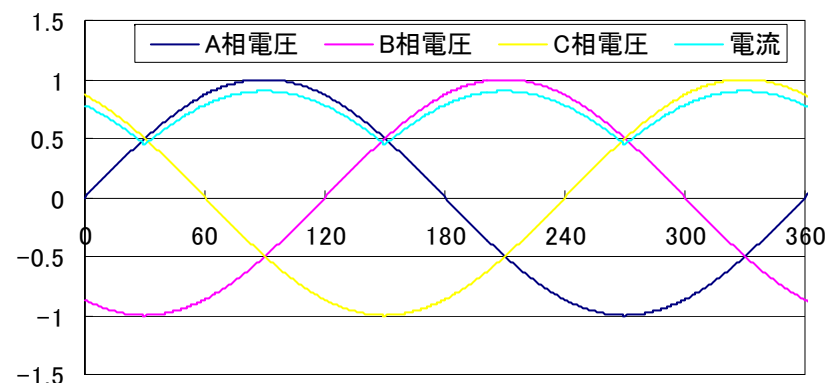
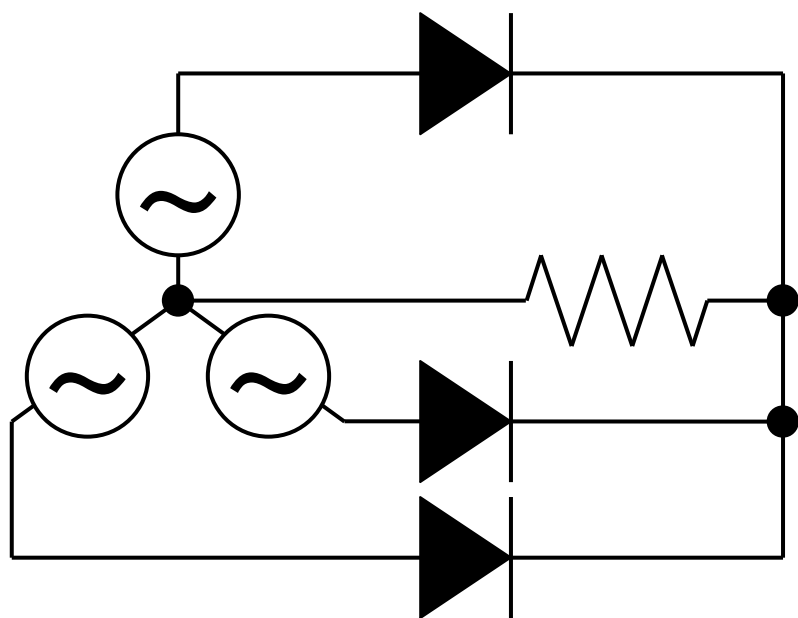
$$= \frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi} \sqrt{2}V \sin \omega t d\omega t$$

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

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

半波整流回路の  
2倍電圧 7

# 三相半波整流回路(抵抗負荷)



アノード電位が最も高い相が導通

導通角120度×3=360度

単相全波整流回路より脈動小

ダイオードの耐圧 → 電源電圧×1

## 三相半波整流回路(抵抗負荷)

- 電源電圧
- 直流平均電圧

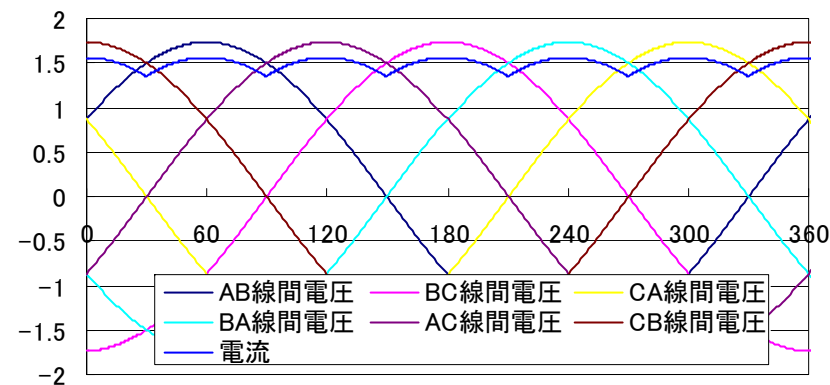
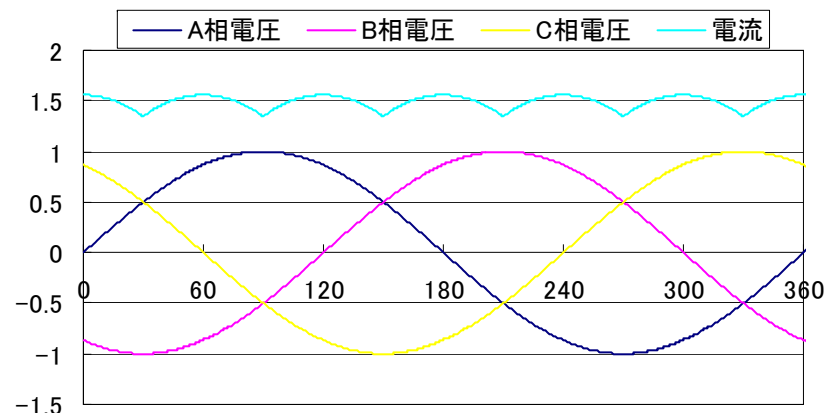
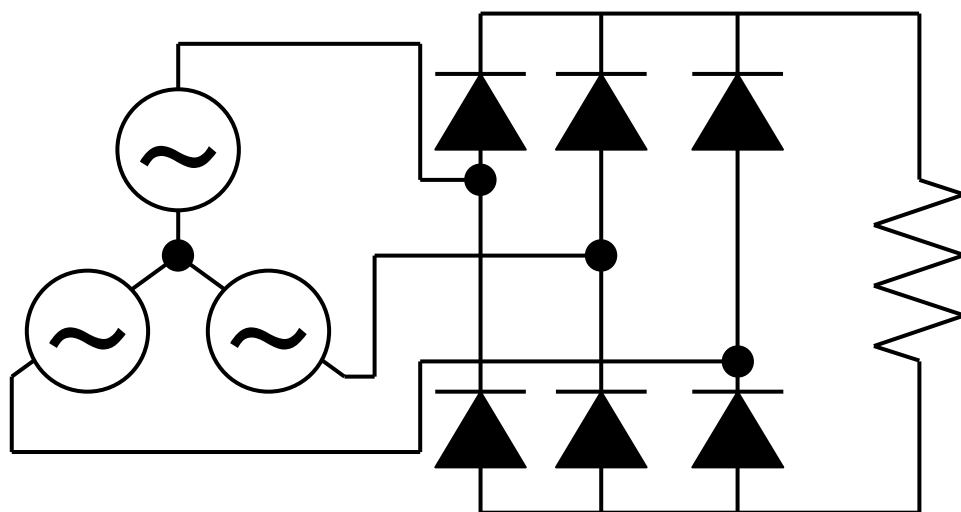
$$\begin{cases} v_{sa} = \sqrt{2}V \sin \omega t \\ v_{sb} = \sqrt{2}V \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi) \\ v_{sc} = \sqrt{2}V \sin(\omega t + \frac{2}{3}\pi) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} E_d &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e_d d\omega t \\ &= \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\frac{\pi}{6}} v_{sc} d\omega t + \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} v_{sa} d\omega t + \int_{\frac{5\pi}{6}}^{\frac{3\pi}{2}} v_{sb} d\omega t + \int_{\frac{3\pi}{2}}^{2\pi} v_{sc} d\omega t \right] \\ &= \frac{3}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} \sqrt{2}V \sin \omega t d\omega t = \frac{3V}{\sqrt{2}\pi} [-\cos \omega t]_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{5\pi}{6}} = \frac{3V}{\sqrt{2}\pi} \left[ \frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \right] \\ &= 3\sqrt{\frac{3}{2}} \frac{V}{\pi} \end{aligned} \quad \therefore E_d = 3\sqrt{\frac{3}{2}} \frac{V}{\pi}$$



# 三相全波整流回路(抵抗負荷)

## グレットツ結線



線間電圧の最も高い相間が導通

導通角 $60^\circ \times 6 = 360^\circ$

三相半波整流回路よりさらに脈動小

ダイオードの耐圧  $\rightarrow$  電源電圧/2

# 三相全波整流回路(抵抗負荷)1

- 三相交流電圧

$$\left\{ \begin{array}{l} v_a = \sqrt{2}V \sin \omega t \\ v_b = \sqrt{2}V \sin(\omega t - \frac{2}{3}\pi) \\ v_c = \sqrt{2}V \sin(\omega t + \frac{2}{3}\pi) \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} v_{cb} = v_c - v_b = \sqrt{6}V \cos \omega t \\ v_{ac} = v_a - v_c = \sqrt{6}V \cos(\omega t - \frac{2}{3}\pi) \\ v_{ba} = v_b - v_a = \sqrt{6}V \cos(\omega t + \frac{2}{3}\pi) \end{array} \right.$$

- 直流平均電圧

$$E_d = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} e_d d\omega t$$

つづく

# 三相全波整流回路

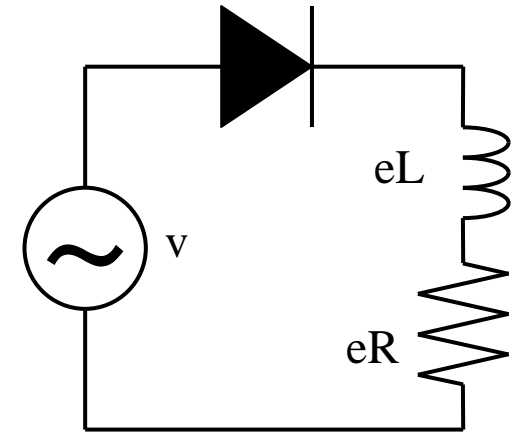
- 直流平均電圧

$$\begin{aligned} E_d &= \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\frac{\pi}{6}} v_c - v_b d\omega t + \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{\pi}{2}} v_a - v_b d\omega t + \int_{\frac{\pi}{2}}^{\frac{5\pi}{6}} v_a - v_c d\omega t \right. \\ &\quad \left. + \int_{\frac{5\pi}{6}}^{\frac{7\pi}{6}} v_b - v_c d\omega t + \int_{\frac{7\pi}{6}}^{\frac{3\pi}{2}} v_b - v_a d\omega t + \int_{\frac{3\pi}{2}}^{\frac{11\pi}{6}} v_c - v_a d\omega t + \int_{\frac{11\pi}{6}}^{2\pi} v_c - v_b d\omega t \right] \\ &= \frac{6}{2\pi} \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{\pi}{2}} \left[ \sqrt{2}V \sin \omega t - \sqrt{2}V \sin \left( \omega t - \frac{2}{3} \pi \right) \right] d\omega t \\ &= \frac{3\sqrt{2}V}{\pi} \left[ -\cos \omega t + \cos \left( \omega t - \frac{2}{3} \pi \right) \right]_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{\pi}{2}} = \frac{3\sqrt{2}V}{\pi} \left[ -0 + \frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} - 0 \right] = \frac{3\sqrt{6}V}{\pi} \end{aligned}$$

$$\therefore E_d = \frac{3\sqrt{6}V}{\pi}$$

三相半波整流回路の2倍の直流電圧

# 整流回路誘導負荷



- 定電流電源用途
- 電圧・電流の振る舞い

– 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

$$e_d = e_L + e_R = 0$$

# 整流回路誘導負荷

- 出力電流波形
  - ダイオード導通開始点を $t=0$ とする

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

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

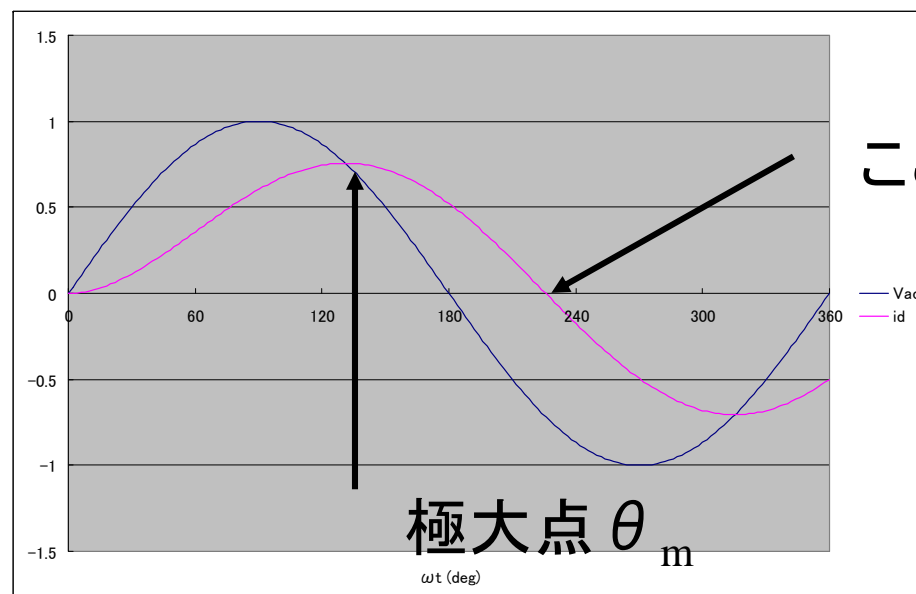
$$I_d = \sqrt{2}V \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \frac{1}{Ls + R}$$

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

# 整流回路誘導負荷

- 出力電流波形

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



# 整流回路誘導負荷

- 各部の電圧波形

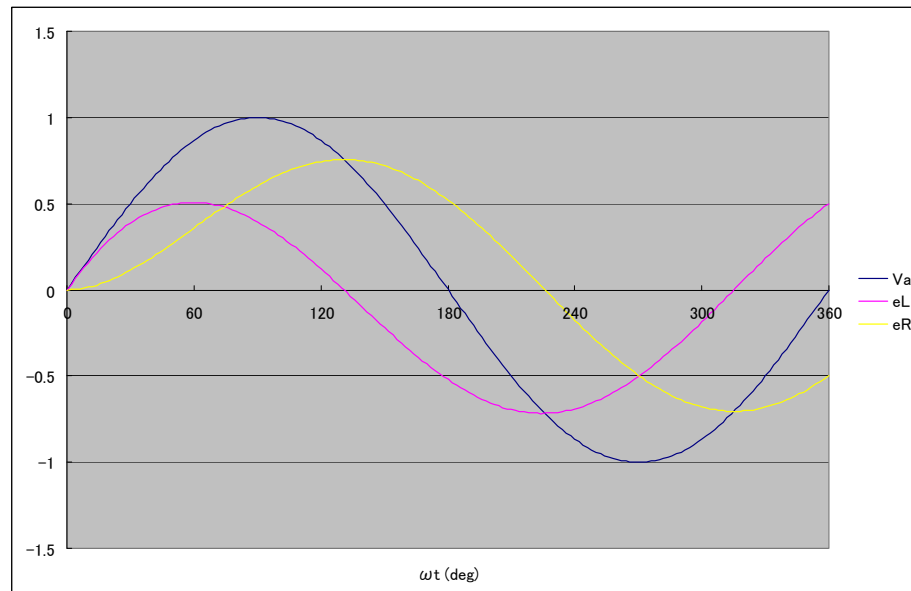
- 負荷抵抗電圧

- 電流と相似波形

- インダクタ電圧

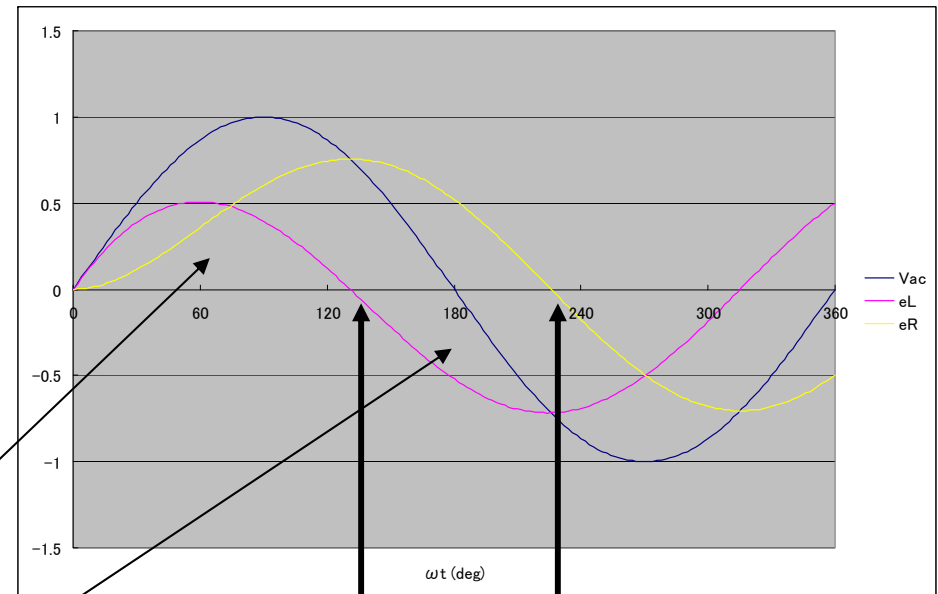
$$e_R = Ri_d$$

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



# 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



$\theta_m$       ここまで  
 $\pi + \beta$



# 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  $i_d(\omega t = \pi + \beta) = 0$

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

$$e^{-\frac{R}{\omega L}(\pi + \beta)} + \cos \beta = \frac{R}{\omega L} \sin \beta \quad \text{数値的に求解}$$

- 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  $e_L(\omega t = \theta_m) = 0$

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

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

# 整流回路誘導負荷

- 電圧・電流波形

- 直流出力電圧 $e_d$ の平均値 $E_d$

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

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

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

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

- 直流電流の平均値は同様に

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