单相交流电子负载

**摘要：**本系统能实现对交流电源模拟电阻性、电感性、电容性负载并以50Hz交流电回馈能量。该装置以两级单相全桥电路为主拓扑，采用数字锁相环进行锁相，对网侧电压电流坐标变换后闭环控制直流母线电压和整流器输入电流。系统在30V输入电压、2A输入电流下可模拟阻性、感性、容性负载，输入功率因数在0.50~1.00的范围内步进可调。模拟纯阻性负载时系统损耗功率ΔP低至1.925W，同时具有输入电压电流测量、过压过流保护和友好的人机交互界面。

**关键词：**电力电子负载 能量回馈 PWM整流 dq坐标变换

# 方案论证

## 比较与选择

### 负载特性模拟单元控制方案选择

方案一：PID控制。使用dq变换解耦电压环路与电流环路，并分别使用PID控制器进行控制。此方案缺点在于其动态响应存在延迟，对谐波抑制能力存在缺陷。但控制精度高，方案成熟易于调试。

方案二：PID与准PR控制。使用PID控制器对电压外环路进行控制，使用准PR控制器对电流内环路进行控制。该方案可以抑制各频率低次谐波。但测试环境下谐波产生的影响不明显，且准PR控制较为复杂，不便于后级电路的控制。

综合考虑，为了更好的整体控制精度，使用方案一，PID控制。

### 能量回馈单元控制方案选择

方案一：

方案二：

综合比较，

## 系统总体方案描述

系统由主电路、测量电路、辅助电源电路、控制电路、交互电路组成。

其中主电路由单相整流电路与单相逆变器级联组成。前级采用PWM整流拓扑，实现了AC-DC变换，并实现了控制输入电流大小、调整功率因数的功能；后级单相逆变器实现了题目要求的能量回馈功能，将整流后的能量变换为50Hz交流电，并输出到外接的负载电阻器上

测量电路实现了对输入电压、电流和中间直流电压的测量。

系统总框图如图 1所示。



图 1系统总框图

# 二.理论分析与计算

## 2.1 提高效率的方法

系统损耗主要来源于开关管的开关损耗、导通损耗，电感铜耗、铁耗，电容等效电阻等无源器件的损耗。因此提高效率应尽可能减小这些因素的损耗。

### 2.1.1减少开关管损耗

开关管损耗主要包括开关损耗和导通损耗。为了减少这些损耗，主要从选择合适的开关频率和选择合适的开关管两个角度进行优化。

选择合适的开关频率：开关频率增大，滤波器截止频率上限提高，从而可以减小电感电容的体积；开关频率减小，开关管的开关损耗会减小，但是电感电容体积增大。折衷考虑，选择20kHz的开关频率。

选择合适的开关管：结电容和电路分布电感会影响其开关损耗。因此为了减少其开关损耗，开关管的反向恢复电容应当尽量小。开关管的导通电阻影响其导通损耗，因此为了减少其导通损耗开关管导通电阻越小越好。但开关管的寄生电容和导通电阻参数矛盾，二者往往不能同时最小。折衷考虑，选择导通电阻和寄生电容适中的开关管。

### 2.1.2减少无源器件损耗

选择合适的电感：电感太小，电流谐波抑制能力差；电感太大，铜耗大。因此需选择大小合适的电感。同时，电感设计时应适当降低电流密度和磁通密度，减小损耗。

选择合适的电容：电容太小，电流谐波抑制能力差；电容太大，对于高频分量抑制能力差，且漏电流增大。因此选择电容时应采用并联多个小电容以组成目标电容、使用CBB电容抑制高频分量等方法，使等效串联电阻尽量小，电容性能尽量好。

## 2.2 整流器控制策略

控制部分分为锁相环与功率因数控制环路，系统通过数字锁相环得到输入电压的频率和相位，并根据相位建立同步旋转的dq坐标系。无功功率控制环路中各参量坐标均基于该dq坐标系。单相系统由于缺少一个自由度，需要构造一个滞后实际单相系统90°的虚拟正交分量来构建两相静止αβ坐标系，根据实际单相系统与虚拟的正交分量合成电压、电流综合矢量，以实现在dq坐标系下改变有功无功电流的大小，对输入侧功率因数进行调控。

控制环路采用电压环和电流环，电压环通过调控后级SPWM的调制比控制直流母线电压，电流环采用输入电压前馈和dq电流解耦，可独立控制输入电流的d轴（有功）分量和q轴（无功）分量。根据功率因数的待调值计算d轴电流和q轴电流的目标值，电流环通过调控输出的SPWM改变电流的有功无功分量至目标值。

电流、电压控制环路部分的控制框图分别如图 2、图 3所示。



图 2电流环路控制框图



图 3电压环路控制框图

# 三.电路与程序设计

## 3.1 主回路与器件选择

## 3.1.1主电路设计

该主电路前级采用PWM整流拓扑，后级采用单相逆变器拓扑。

系统主电路拓扑图如图 4所示。



图 4主电路拓扑图

### 3.1.2输入交流侧电感参数计算

交流侧电感的设计主要考虑两个因素：一是输入电流的跟踪性能；二是其对输入电流波动的抑制作用。它们分别决定了电感取值的上下限。

经过计算可得，电感大小的取值范围是：



其中，*U*1为输入电压幅值，*U*dc为输出直流电压，*T*S为开关周期，Δ*is*max为一个开关周期内允许的最大电流波动，考虑到后级的稳定性，取Δ*is*max = 30% *I*1，ω为输入电压角频率，*I*1为输入电流幅值。

代入参数计算得，电感最小值*L*min= 813 μH，电感最大值*L*min= 500 mH，实际中留取裕量，电感取值为1 mH。

### 3.1.3 输出交流侧电感、电容参数计算

输出交流侧电感、电容组成一个LC低通滤波器。为了更好的滤波效果，需要综合考虑，设计电感、电容的大小。

在设计电感大小时，主要考虑电感上的最大电压降和纹波抑制效果。这分别决定了电感大小的上下限。根据计算可以得到，



其中，*U*dc为直流母线电压，*T*S为开关周期，Δ*is*max为一个开关周期内允许的最大电流波动，考虑到后级的稳定性，取Δ*is*max = 30% *I*2，*U*2为输出电压幅值，*I*2为输出电流幅值。

代入参数计算得，电感最小值*L*min= 348 μH，电感最大值*L*min= 15 mH。

对于一个确定的电感大小取值范围，电容的取值应当考虑如下两个条件：一是滤波器截止频率应当小于载波频率的0.1倍，并大于基波的10倍；二是在基波频率下滤波电容吸收的无功功率不大于系统有功功率的5%。根据计算可以得到，电容大小需要同时满足



经过综合考虑，取电感大小为470 μH，电容大小为10 μF。

### 3.1.4中间直流电容参数计算

当单相PWM整流器的输入功率因数为单位功率因数时，直流母线电压存在二倍基波频率的纹波。为了抑制直流母线上的纹波，需要设计合理的直流母线电容。

经过计算，在极限情况cosφ = 1的极限情况下，直流电容的大小有



其中，*U*1为输入电压，*I*1为输入电流，ω为输入电压角频率，*U*dc为输出直流电压，Δ*udc*max为输出直流电压允许的最大波动，考虑到后级的稳定性，取Δ*udc*max = 3%*U*dc。

代入参数计算可得电容C = 892 μF，实际中留取裕量，电容取值为 1000 μF。

### 3.1.5开关管的选择

开关管承受电压和导通电流为整流器输出电压和电流，分别为50V和2A，开关管选取时应留有余量。同时为减小系统的损耗，需综合考虑开关管的开关损耗和通态损耗，最终选择英飞凌公司的IRF540NPbF，其最大耐压100V，可导通7.5A电流，其导通电阻为44m，输入电容为1960pF，输出电容为250pF。

## 3.2 控制电路与控制程序

系统采用STM32F407ZGT6单片机作为控制器。控制系统分为PWM整流器输入电流控制和逆变器输出控制两部分，两部分同时运行。其中，逆变器输出控制采用开环控制的方法，按照预先设置的调制方法生成50Hz的正弦波。

控制系统首先读取母线电压和输入电压电流，并构造一个滞后实际单相系统 90°的虚拟正交分量来构建两相静止 αβ 坐标系；锁相环由输入电压得到频率与相位信息。根据相位信息对输入电压与输入电流进行 αβ - dq 坐标变换；由电压环控制直流母线电压，根据功率因数的待调值计算得到输入 d 轴电流和 q 轴电流的目标值，对前后级的SPWM进行调控。

程序流程图如图 5所示。



图 5控制流程图

# 测试方案与测试结果

## 4.1 测试方案和测试条件

### 4.1.1 测试方案

（1）调节输入电压*U*1 = 30V。设定输入电流*I*1 = 2A。设定输入侧功率因数cosφ1在0.50 ~ 1.00（超前）与0.50 ~ 1.00（滞后）的范围内变化，每次变化0.1。使用功率分析仪测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1与功率因数。

（2）调节输入电压*U*1 = 30V。设定输入电流*I*1 = 2A。设定输入侧功率因数cosφ1 = 1。使用功率分析仪测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1、功率因数cosφ1，回馈侧电压*U*2、电流*I*2、功率因数cosφ2，并计算得到输入功率*P*1、回馈功率*P*2和Δ*P*。

（3）设定工作模式为恒电阻模式，模拟15Ω电阻性负载。在24V ~ 36V的范围内调节输入电压*U*1。使用万用表测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1，并计算得到等效电阻*R*。

（4）设定工作模式为恒功率模式，模拟电阻性负载并使得功率稳定为60W。在24V ~ 36V的范围内调节输入电压*U*1。使用万用表测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1，并计算得到输入功率*P*1。

### 4.1.2 测试仪器

自耦变压器、隔离变压器、手持万用表CA5212、功率分析仪PW3390-03

## 4.2 测试结果及其完整性

### 4.2.1 额定工况下的输入电流和功率因数调整测试

测试条件：调节输入电压*U*1 = 30V。设定输入电流*I*1 = 2A。设定输入侧功率因数cosφ1在0.50 ~ 1.00（超前）与0.50 ~ 1.00（滞后）的范围内变化，每次变化0.1。使用功率分析仪测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1与功率因数。

表1 额定工况的输入电流和功率因数调整测试结果记录表

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 输入电压  *U*1 / V | 输入电流  *I*1 / A | 设定的输入侧功率因数  cosφ1 | 负载属性 | 实际输入侧功率因数  cosφ1 |
| 30.02 | 1.99 | 1.00 | 电阻性 | 0.998 |
| 30.02 | 2.00 | 0.50 | 电感性 | 0.498 |
| 29.99 | 2.02 | 0.60 | 电感性 | 0.601 |
| 29.98 | 1.98 | 0.70 | 电感性 | 0.699 |
| 30.00 | 2.02 | 0.80 | 电感性 | 0.802 |
| 30.02 | 2.01 | 0.90 | 电感性 | 0.899 |
| 30.02 | 1.99 | 0.50 | 电容性 | 0.500 |
| 29.99 | 1.99 | 0.60 | 电容性 | 0.602 |
| 30.00 | 2.01 | 0.70 | 电容性 | 0.699 |
| 29.99 | 2.00 | 0.80 | 电容性 | 0.800 |
| 29.99 | 1.98 | 0.90 | 电容性 | 0.901 |

由上表可知，输入电流最大绝对误差为0.02A，最大相对误差为1%，功率因数最大绝对误差为0.002，最大相对误差为0.4%。

### 4.2.2 额定工况下的功率损耗测试

测试条件：调节输入电压*U*1 = 30V。设定输入电流*I*1 = 2A。设定输入侧功率因数cosφ1 = 1。使用功率分析仪测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1、功率因数cosφ1，回馈侧电压*U*2、电流*I*2、功率因数cosφ2，并计算得到输入功率*P*1、回馈功率*P*2和Δ*P*。

表2 额定工况下的功率损耗测试结果记录表

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 输入电压  *U*1 / V | 输入电流  *I*1 / A | 输入侧功率因数  cosφ1 | 回馈电压  *U*2 / V | 回馈电流  *I*2 / A | 回馈侧功率因数  cosφ2 |
| 30.00 | 1.99 | 0.999 | 25.01 | 2.31 | 0.999 |





则可得Δ*P* = *P*1 - *P*2 = 1.925W。

### 4.2.3 恒电阻模式测试

测试条件：设定工作模式为恒电阻模式，模拟15Ω电阻性负载。在24V ~ 36V的范围内调节输入电压*U*1。使用万用表测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1，并计算得到等效电阻*R*。

表3 恒电阻模式测试结果记录表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 输入电压  *U*1 / V | 输入电流  *I*1 / A | 等效电阻  *R* / Ω |
| 23.98 | 1.59 | 15.06 |
| 25.99 | 1.75 | 14.86 |
| 28.03 | 1.85 | 15.14 |
| 29.99 | 2.00 | 14.96 |
| 31.99 | 2.14 | 14.96 |
| 34.01 | 2.28 | 14.95 |
| 36.02 | 2.40 | 14.99 |

由上表可知，恒电阻模式，电阻绝对误差最大为0.14Ω，相对误差最大为0.93%。

### 4.2.4 恒功率模式测试

测试条件：设定工作模式为恒功率模式，模拟电阻性负载并使得功率稳定为60W。在24V ~ 36V的范围内调节输入电压*U*1。使用万用表测量实际输入侧电压*U*1、电流*I*1，并计算得到输入功率*P*1。

表4 恒功率模式测试结果记录表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 输入电压  *U*1 / V | 输入电流  *I*1 / A | 实际功率  *P*1 / W |
| 23.99 | 2.49 | 59.80 |
| 25.98 | 2.30 | 59.72 |
| 28.00 | 2.15 | 60.17 |
| 29.98 | 2.02 | 60.57 |
| 32.00 | 1.87 | 59.92 |
| 34.01 | 1.78 | 60.56 |
| 35.98 | 1.68 | 60.47 |

由上表可知，恒功率模式，功率绝对误差最大为0.56W，相对误差最大为0.93%。

## 4.3 测试结果分析

通过测试可知，本系统在额定工作条件下电流控制误差不超过0.02A，功率因数控制误差不超过0.002。额定工况下损耗低，仅为1.925W。此外，也可以单独设置等效电阻或输入功率来间接控制输入电流，其相对误差均不超过0.93%。

# 总结

本系统实现了不同特性负载模拟和能量回馈功能，前级采用PWM整流拓扑实现了电阻性、电感性、电容性负载的模拟；后级采用全桥逆变拓扑实现了能量回馈功能。系统输入电压*U*1为30.06V时，*I*1为1.998A；模拟感性和容性负载时，cos*φ*1均在0.50～1.00范围内可调，步进值0.01，跟踪误差小于0.002，且系统回馈损失功率Δ*P*为2.31W。与此同时，系统还实现了输入过压保护、负载丢失保护功能和恒流、恒阻、恒功率三种负载运行模式，具有良好的人机交互界面。