

Grundschaltungen der Leistungselektronik

ÜBUNG EINPHASEN- UND DREIPHASENSPANNUNGSWECHSELRICHTER

Inhalte:

- Einphasen-Spannungswechselrichter
 - o Prinzipielle Funktionsweise
 - Aussteuergrad
 - Frequenzverhältnis
 - Oberschwingungsanalyse
- Dreiphasen-Spannungswechselrichter
 - o Herleitung Ersatzschaltbild
 - Prinzipielle Funktionsweise
 - o Erstellung Simulationsmodell

1 Einphasen-Spannungswechselrichter

In der Tutorial-Übung zur Schaltungssimulation mit LTSpice wurde das Simulationsmodell eines Einphasen-Spannungswechselrichters erstellt. Mit Hilfe dieses Modells können unterschiedliche Betriebszustände untersucht werden bzw. unterschiedliche Fragestellungen beantwortet werden.

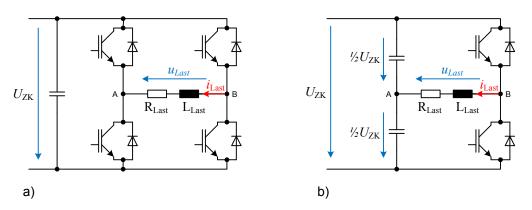


Abbildung 1.1: Prinzipieller Schaltplan von Einphasen-Spannungswechselrichtern

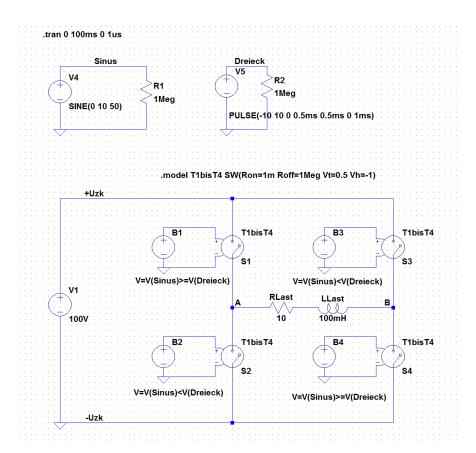


Abbildung 1.2: LTSpice-Simulationsmodell eines Einphasen-Spannungswechselrichters

1. Aufgabe:

- 1.1. Beschreiben Sie die Funktionsweise des Unterschwingungsverfahrens.
- 1.2. Wie sind der Aussteuergrad m_a und das Frequenzverhältnis m_f definiert?
- 1.3. Welchen positiven und welchen negativen Maximalwert kann die Spannung über der Last (u_{Last}) bei der Schaltung in Abb. 1.1 a) und in Abb. 1.1 b) erreichen?
- 1.4. Erklären Sie die Begriffe Lineare Aussteuerung, Übermodulation und Grundfrequenztaktung.
- 1.5. Welche Anforderungen sind bei der Wahl des Frequenzverhältnisses beim Unterschwingungsverfahren für Einphasen-Spannungswechselrichter zu berücksichtigen?
- 1.6. Was versteht man unter "synchronisierter" und "unsynchronisierter" Pulsweitenmodulation? Wann ist eine Synchronisation sinnvoll?
- 1.7. Welchen Einfluss haben Aussteuergrad und Frequenzverhältnis auf Amplitude und Frequenz der Oberschwingen bzw. das Frequenzspektrum der Ausgangsspannung?

zu 1.1) und 1.2)

sinusförmige Steuerspannung (= Sollwert für Grundschwingung der Spannung über der Last)

Vergleich mit dreieckförmiger Vergleichsspannung führt zu Schaltzeitpunkten

=> Über der Last liegen positive und negative Spannungsblöcke an, deren Breite moduliert

Frequenzverhältnis: $m_f = \frac{hequenzdreieckspannung}{Frequenzsteuerspannung}$ Abb. 1.1.a) => $+U_{Last,max} = +U_{2k}$ => Induktivität in der Last führt je nach Größe der Induktivität zu mehr oder weniger rippel-

$$m_{\rm f} = \frac{r_{\rm f}}{r_{\rm requen2}} \frac{r_{\rm f}}{r_{\rm requen2}} \frac{r_{\rm f}}{r_{\rm f}} \frac{$$

Abb. 1.1.a)
$$\Rightarrow +U_{\text{Last,max}} = +U_{\text{Z}}$$

$$-U_{\text{Last.max}} = - \bigvee_{z_k}$$

Abb. 1.1.b) =>
$$+U_{\text{Last,max}} = + \frac{1}{2} \mathcal{U}_{2k}$$
 $-U_{\text{Last,max}} = - \frac{1}{2} \mathcal{U}_{2k}$

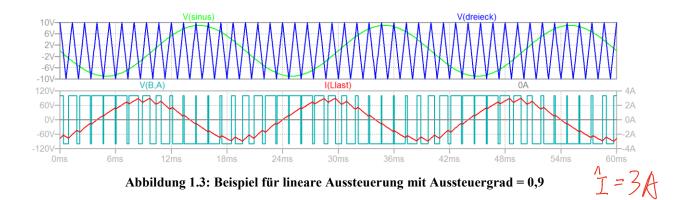
$$-U_{\text{Last,max}} = -\frac{1}{2} \mathcal{U}_{2k}$$

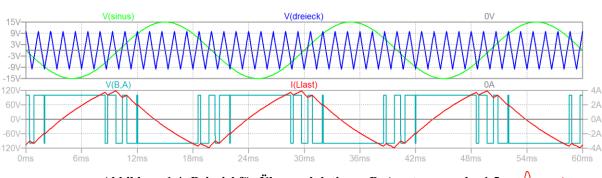
zu 1.4)

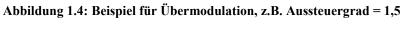
Lineare Aussteuerung liegt vor, solange der Dachwert der sinusförmigen Steuerspannung kleiner oder gleich dem Dachwert der Dreiecks-Vergleichsspannung ist. Während jeder Periode der Dreiecksspannung gibt es genau zwei Schnittpunkte mit der Steuerspannung, zu denen dementsprechend über der Last zwischen + oder – der Zwischenkreis-Gleichspannung $U_{\rm ZK}$ (siehe V(B,A) in Abb. 1.3) umgeschaltet wird. Nur in diesem Aussteuerbereich kann auch ein sinusförmiger Strom in der Last erzeugt werden.

Bei Übermodulation ist der Dachwert der sinusförmigen Steuerspannung größer als der Dachwert der Dreiecks-Vergleichsspannung. Im Bereich des pos. und neg. Maximums der Steuerspannung entfallen zunehmend Umschaltzeitpunkte, so dass die Spannungsblöcke über der Last immer breiter werden. Der Vorteil gegenüber der linearen Aussteuerung ist die größere "Spannungs-Zeit-Fläche", sodass auch höhere Stromamplituden erreicht werden können. Nachteilig ist, dass der Stromverlauf zunehmend nicht-sinusförmig wird, was einem erhöhten Oberschwingungsanteil im Strom entspricht.

Bei der Grundfrequenztaktung wird die Amplitude der Steuerspannung so weit erhöht, dass kein Schnittpunkt mit der Dreiecks-Vergleichsspannung mehr existiert. Die Spannung über der Last besteht nur noch aus einem positiven und einem negativen U_{ZK} -Spannungsblock pro Periode. Sowohl die Spannungszeitfläche über der Last, als auch der resultierende Strom erreichen ihren Maximalwert.







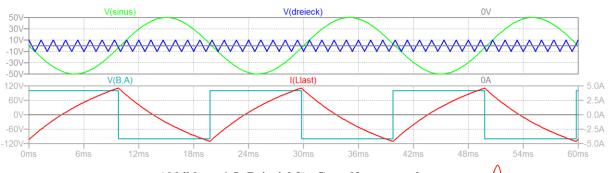


Abbildung 1.5: Beispiel für Grundfrequenztaktung

^ I ≈45R

zu 1.5) und 1.6)

- Frequenz Dreieckspannung deutlich größer als Frequenz Steuerspannung (z.B. $m_{\rm f} > 10$)
- bei kleinem m_f -Wert sollte Dreieckfrequenz ein ungerade Vielfaches der Sollspannungsfrequenz sein = synchronisierte Taktung

$$\Rightarrow m_f = 3, 5, 7, 9$$

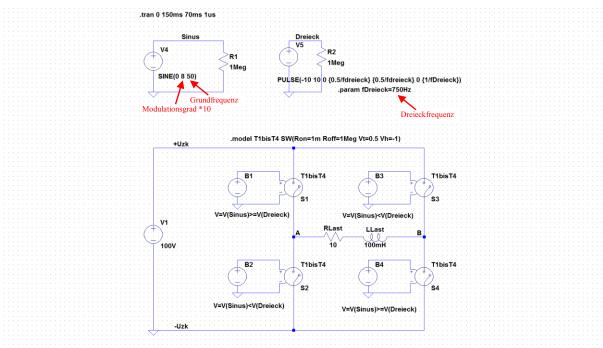
=> synchronisierte Taktung bzw. synchronisierte Pulsweitenmodulation verhindert Schwebungen in der Ausgangsspannung bzw. eine schwankende Grundfrequenz der Ausgangsspannung

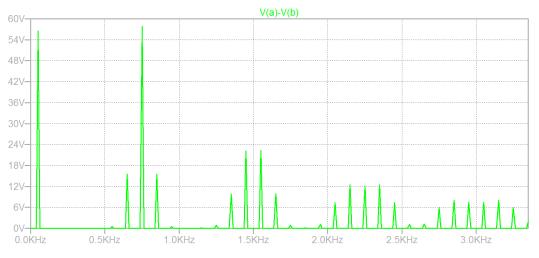
zu 1.7) siehe auch VL-Folien

=> tendenziell gilt: je größer m_f und je größer der Aussteuergrad (aber $m_a \le 1$), desto geringerwird der Anteil an Oberschwingungen bezogen auf die Grundschwingungsamplitude

(课件里)

Simulationsbeispiel mit LTSpice: $m_a = 0.8$ und $m_f = 15$





2 Dreiphasen-Spannungswechselrichter

Analog zum Funktionsprinzip eines Einphasen-Spannungswechselrichters kann durch simples Vervielfältigen der in Abb. 1.1 b) gezeigten Schaltung ein Dreiphasen-Spannungswechselrichter realisiert werden. Statt an eine geteilte Zwischenkreis-Gleichspannung werden drei Lastanschlüsse zu einem gemeinsamen sogenannten 'Sternpunkt' bzw. 'Mittelpunkt (M)' verschaltet.

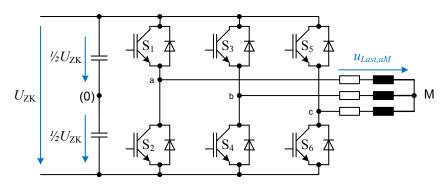


Abbildung 2.1: Prinzipielles Ersatzschaltbild eines Dreiphasen-Spannungswechselrichters

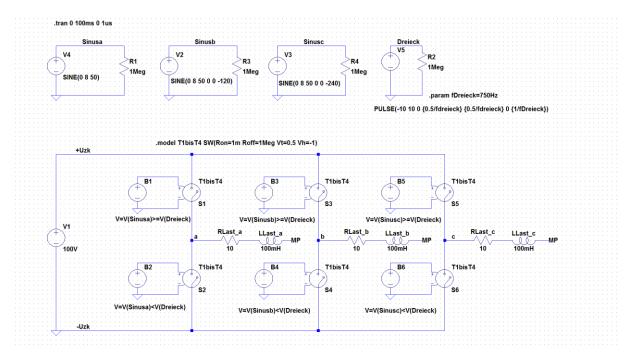
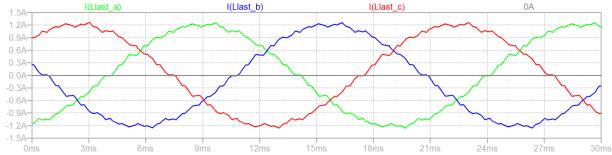


Abbildung 2.2: LTSpice-Simulationsmodell eines Dreiphasen-Spannungswechselrichters



UZK

2. Aufgabe:

- 2.1. Welche sinnvollen Schaltkombinationen sind für den Dreiphasen-Spannungswechselrichter möglich?
- 2.2. Welche Werte kann die Spannung über jeweils einen der drei Laststränge (z.B. $u_{\text{Last,aM}}$) bei der Schaltung in Abb. 2.1 erreichen?
- 2.3. Welche Anforderungen sind bei der Wahl des Frequenzverhältnisses beim Unterschwingungsverfahren für Dreiphasen-Spannungswechselrichter zu berücksichtigen?

zu 2.1)

Schaltmatrix (Brückenkurzschluss d.h. Ober- und Unterschalter geschlossen nicht sinnvoll): Syntax: S1 = S1 geschlossen /S1 = S1 geöffnet

Zustand	S1	S2	S3	S4	S5	S6	<i>u</i> Last,aM
Z1	S1	/S2	S 3	/S4	S5	/S6	ΟV
Z2	S1	/S2	S 3	/S4	/S5	S6	+ 1 W2K
Z3	S1	/S2	/S3	S4	S5	156	+ 3 UZK
Z4	S1	/S2	/S3	S4	/5,	56	+3U2K
Z5	/S1	S2 J.	S 3	/ 5φ	S	156	- 3 Uzk
Z6	/S1	S2 🏑	53	154	155	56	- 3 UZK
Z7	/S1	S2 .	153	Sφ.	55	156	- JUZK
Z8	151	S2 ~	/ 53	Sq	15-	S_b	0 V

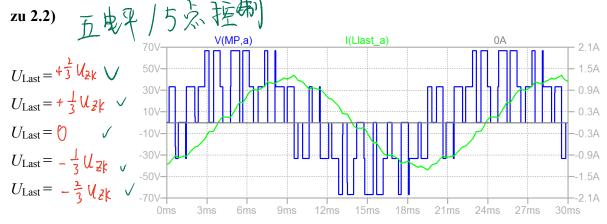
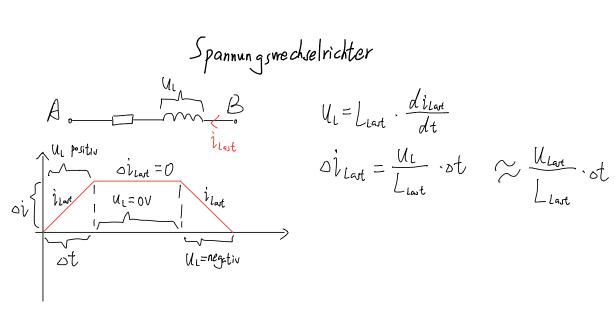


Abbildung 2.4: Simulierte Verläufe für $m_f = \frac{450 \text{ Hz}}{50 \text{ Hz}} = 9$, $m_a = 0.8$

zu 2.3)

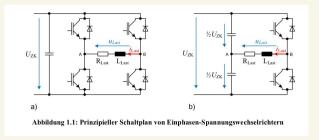
Bei kleinem $m_{\rm f}$ -Wert sollte das Frequenzverhältnis ungerade und ein ganzzahliges Vielfaches von drei sein: $m_{\rm f} = 3$, 9, 14, -

Bei großen Frequenzverhältnissen ($m_f > 10$) kann freie Taktung gewählt werden, d.h. Dreieckfrequenz unabhängig von der Steuerspannungsfrequenz.



$$V_l = L_{last} \cdot \frac{di_{last}}{dt}$$

1 Dreiphasen-Spannungswechselrichter



Frage 1: die Funktionsweise des Unterschwingungsverfahrens.

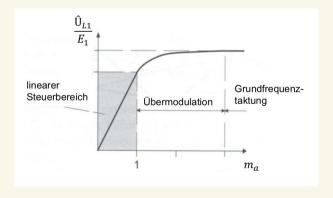
sinusförmige Steuerspannung (= Sollwert für Grundschwingung der Spannung über der Last) Vergleich mit dreieckförmiger Vergleichsspannung führt zu Schaltzeitpunkten

- => Über der Last liegen positive und negative Spannungsblöcke an, deren Breite moduliert wird
- => Induktivität in der Last führt je nach Größe der Induktivität zu mehr oder weniger rippelbehaftetem sinusförmigen Stromverlauf

Frage 2: Wie sind der Aussteuergrad ma und das Frequenzverhältnis mf definiert?

Frage 3: Welchen positiven und welchen negativen Maximalwert kann die Spannung über der Last (uLast) bei der Schaltung in Abb. 1.1 a) und in Abb. 1.1 b) erreichen?

Frage 4: die Begriffe Lineare Aussteuerung, Übermodulation und Grundfrequenztaktung.



Frage 5: Anforderungen bei der Wahl des Frequenzverhältnisses beim Unterschwingungsverfahren für Einphasen-Spannungswechselrichter zu berücksichtigen

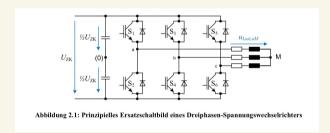
- Frequenz Dreieckspannung deutlich größer als Frequenz Steuerspannung (z.B. mf > 10)
- bei kleinem mf-Wert sollte Dreieckfrequenz ein ungerade Vielfaches der Sollspannungsfrequenz sein = synchronisierte Taktung => mf = 3, 5, 7, 9
- => synchronisierte Taktung bzw. synchronisierte Pulsweitenmodulation verhindert Schwebungen in der Ausgangsspannung bzw. eine schwankende Grundfrequenz der Ausgangsspannung

Frage 6: Was versteht man unter "synchronisierter" und "unsynchronisierter" Pulsweitenmodulation? Wann ist eine Synchronisation sinnvoll

Frage 7: Welchen Einfluss haben Aussteuergrad und Frequenzverhältnis auf Amplitude und Frequenz der Oberschwingen bzw. das Frequenzspektrum der Ausgangsspannung?

tendenziell gilt: je größer mf und je größer der Aussteuergrad (aber $ma \le 1$) , desto geringer wird der Anteil an Oberschwingungen bezogen auf die Grundschwingungsamplitude

2 Dreiphasen-Spannungswechselrichter



Frage 1: Welche sinnvollen Schaltkombinationen sind für den Dreiphasen-Spannungswechselrichter möglich?

Schaltmatrix (Brückenkurzschluss d.h. Ober- und Unterschalter geschlossen nicht sinnvoll): Syntax: S1 = S1 geschlossen / S1 = S1 geöffnet

Frage 2: Welche Werte kann die Spannung über jeweils einen der drei Laststränge (z.B. uLast,aM) bei der Schaltung in Abb. 2.1 erreichen?

Frage 3: Welche Anforderungen sind bei der Wahl des Frequenzverhältnisses beim Unter- schwingungsverfahren für Dreiphasen-Spannungswechselrichter zu berücksichtigen?

Bei kleinem m_t -Wert sollte das Frequenzverhältnis ungerade und ein ganzzahliges Vielfaches von drei sein: $m_t = 3$, 9, 15, - \sim Bei großen Frequenzverhältnissen ($m_t > 10$) kann freie Taktung gewählt werden, d.h. Drei-

eckfrequenz unabhängig von der Steuerspannungsfrequenz.