

Netzrückwirkungen von Thyristorstellern mit ohmscher Last bei verschiedenen Steuerverfahren

Fachbericht Projekt 6

Windisch, 18.01.2019



Hochschule	Hochschule für Technik - FHNW
Studiengang	Elektro- und Informationstechnik
Autor	Nando Spiegel und Bastian van Dijke
Betreuer	Felix Jenni
Auftraggeber	Intern

Zusammenfassung

Hier könnte Ihre Werbung stehen.

Keywords: Phasenanschnitt, Schwingungspaket, Ohmsche Last

Danksagung

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	1
2 Grundlagen	2
2.1 Auftretende von verzerrten Sinusschwingungen	2
2.2 Oberschwingungen	2
2.3 Verzerrte Schwingung	3
2.4 Vorkommen der Oberschwingungen	5
2.5 Auswirkung von Oberschwingungen	6
2.6 Zwischen- und Subharmonischen Schwingungen	6
2.7 Phasenanschnittsteuerung	7
2.8 Schwingungspaketsteuerung	9
2.9 Leistungsfaktor	9
2.9.1 Leistungsfaktor Phasenanschnittsteuerung	10
2.9.2 Leistungsfaktor Schwingungspaketsteuerung	11
2.10 Anforderung an die Netzqualität	11
2.11 Gegenmassnahmen bei Oberschwingungen	11
2.11.1 Vermeidung von Störungen	11
2.11.2 Stromnetzeigenschaften	11
2.11.3 Oberschwingungsfilter	11
2.11.4 Änderung der Energieversorgung	12
2.11.5 EMV verträgliche Gebäudeinstallation	12
2.12 Normen	12
2.12.1 EN 61000-3-2	13
2.12.2 EN 61000-3-3	16
2.12.3 EN 61000-2-2	18
3 Simulation	20
3.1 Simulation mit Matlab	20
3.2 Simulation mit Plecs	24
3.2.1 Vergleich der einphasigen Resultate mit Plecs und Matlab	27
3.2.2 Alternative Ansteuerungen	30

4 Messaufbau	32
4.1 Laboraufbau	32
4.1.1 Filter	32
4.1.2 Verstärkerschaltung	32
4.2 Laboraufbau mit einem Widerstand	33
4.3 Laboraufbau mit einer ASM	34
4.4 Arduino	34
4.4.1 Phasenanschnittssteuerung mit Arduino	34
4.4.2 Schwingungspaketsteuerung mit Arduino	34
4.4.3 Sanft-Anlasser	34
4.4.4 Sanft-Anlasser langsam	35
4.4.5 Drehzahlmessung für eine Reglerauslegung	35
5 Messaufbau Resultate	37
5.1 Messungen Widerstand	37
5.1.1 Phasenanschnitt 60°	37
5.1.2 Phasenanschnitt 90°	37
5.1.3 Schwingungspaketsteuerung mit Last in Stern	37
5.2 Phasenanschnittsteuerung mit 2 Thyristoren mit Last in Stern	38
5.3 Phasenanschnittsteuerung mit 1 Thyristor mit Last in Stern	38
5.4 Messungen ASM	38
6 Validierung	40
7 Schlusswort	41
Literatur	43
Abbildungsverzeichnis	43
Tabellenverzeichnis	45
A Matlab-Berechnungen	46
A.1 Leistungsfaktor	46
A.2 Arduino-Programm	47
B Vergleich der Resultate von Plecs und Matlab	48

1 Einleitung

In der Leistungselektronik sind ein- und dreiphasige Thyristorsteller seit Jahren beliebte Methoden für die Ansteuerungen von verschiedene Verbrauchern. Die Phasenanschnitt-Steuerung ist eine geläufige Vorgehensweise um die Leistung von ohmsche Lasten zu regulieren. Da bei dieser Steuerung jedoch Harmonische (Vielfaches der Netzfrequenz) Schwingungen auftreten, sind ihr vom Netzbetreiber einige Grenzen gesetzt. Eine andere Möglichkeit die verwendet wird um Spannung und Strom zu regulieren, ist eine Schwingungspaket-Steuerung. Die Leistung wird dabei während mehreren Netzperioden voll bezogen und dann wieder weggeschaltet. Dieses strikte Zu- und Wegschalten des Verbrauchers vom Netz, erzeugen neben den Harmonischen auch Subharmonische (Bruchteile der Netzfrequenz) Oberschwingungen.

Eine weitere Variante die die oben genannten Probleme vermindern könnte, wäre eine Kombination der beiden Steuerungsarten. Dabei würde man mit Hilfe der Phasenanschnittsteuerung das sanfte Hoch- und Runterfahren der Leistung regulieren, während man mit der Schwingungspaketsteuerung die Anzahl Pakete mit voller Leistung betreibt.

Das Ziel dieser Bachelorarbeit ist es, ein solches Verfahren zu analysieren und die wichtigsten Erkenntnisse zu dokumentieren. Dabei sollten zuerst die relevanten Informationen über die gängigen Steuerverfahren für ein- und dreiphasige Wechselspannungssteller herausgefunden werden. Anschliessend sollten analytisch die Strom-Harmonischen Oberschwingungen in Funktion des Zündwinkels der Phasenanschnitt-Steuerung (ein- und dreiphasig) bestimmt werden. Auch die Strom-Harmonische in Funktion des Ein- und Ausschalt-Verhältnisses für Schwingungspaket-Steuerung sind ein wichtiger Bestandteil dieser Arbeit. Die Resultate der Steuerungsverfahren, die man mit den Simulations-Tools Plecs und Matlab aufgebaut hat, sollten mit einem Laboraufbau verglichen werden. Danach betrachtet man ein Verfahren mit sanftem Hoch- und Runterfahren der Leistung und verifiziert das Ganze messtechnisch. Es muss ausserdem darauf geachtet werden, dass die gefundenen Verfahren zwingend die Netzzvorschriften(Normen) einhalten. Schlussendlich wird mit einen UniPi-Steuergerät und einer kleinen Software die Steuerverfahren an einer Ohmschen Last und einem Asynchronmotor betrieben. Die wichtigsten Resultate und die Eindrücke sind im nachfolgenden Bericht angegeben.

Die vorliegende Projektarbeit gliedert sich in XX Hauptkapitel. Im ersten Teil werden die wichtigsten Grundlagen erläutert. Sie dienen als Anfangskenntnisse der Arbeit und beschreiben die Funktionalität der einzelnen behandelten Verfahren, die aufzutretenen Probleme und die Gegenmassnahmen die man dabei treffen kann. Ausserdem werden die wichtigsten Normen die betrachtet wurden kurz zusammengefasst. Im nächsten Kapitel Simulation sind alle Resultate der simulierten Verfahren, welche man mit Plecs und Matlab dargestellt hat, aufgezeigt. Des weiteren verglich man die gegenseitigen Resultate der Simulationen und konnte sie so verifiziert. Das darauffolgende Kapitel 4 Umsetzung zeigen die Auswertungen des Laboraufbaus mit den verschiedenen angewandten Verbrauchern. Anschliessend Verifiziert man im Kapitel 5 die Resultate des Laboraufbaus mit denen der Plecs-Simulation und betrachtet ob man die angeschauten Normen eingehalten hat. Am Ende folgt in Kapitel 6 die Diskussion zu den verschiedenen Ansteuerungsverfahren und das endgültige Fazit. Des weiteren wird beschrieben inwiefern die gesetzten Ziele erreicht wurden. Bei der Wiederaufnahme des Projektes soll der Bericht eine verständliche Hilfe darstellen.

2 Grundlagen

Im diesem ersten Kapitel sollen die Grundlagen, die für diese Arbeit als Wichtig empfunden wurde, aufgelistet werden. Das Hauptaugenmerk wird dabei auf die beiden Steuerverfahren, Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung, sowie auf deren Vor- & Nachteile gerichtet. Da bei solchen Methoden das auftreten von verzerrten Signalen fast nicht zu vermeiden ist, enthält der folgende Abschnitt einige Details über das Vorkommen und die Auswirkungen von Ober-, Zwischen und Subharmonischen Schwingungen. Durch Normen welche zwingend eingehalten werden müssen, sind bei den beiden Verfahren gewisse Grenzen gesetzt. Damit man versteht auf welche Normen geachtete wurde, sind schlussendlich die drei wichtigsten zusammengefasst.

2.1 Auftretende von verzerrten Sinusschwingungen

Im Idealfall würde bei einer Stromversorgung überall eine perfekte sinusförmige Spannung vorliegen. Jedoch sieht dies in der Realität anders aus. Die Kurve der Spannung und des Stromes weichen massiv von einer Sinusfunktion ab. Man bezeichnet diese verzerrten Schwingungsformen im Allgemeinen als oberschwingungsbehaftetes Signal.

Schon früh erkannte man diese Oberschwingungsverzerrungen am Netz, jedoch ist es erst heute ein ernst zunehmendes Problem für die Versorgungsbetriebe, die Verteilnetzbetreiber und für den Endkunden. Früher waren die grössten Herausforderungen, die Auswirkungen von Oberschwingungsverzerrungen auf elektrische Maschinen zu erkennen. Man stellte ausserdem fest, dass Störungen in den Telefonleitungen auftraten, welche den Ton der Sprache beeinträchtigte. Allerdings kann man sagen, dass Oberschwingungsverzerrungen früher ein geringeres Gefahrenpotential darstellten als heute. Die heutigen Maschinen wurden neuerdings so konstruiert, dass sie weniger Oberwellen erzeugen. Auch bei den Verteilnetzen wurde darauf geachtet, dass sie nicht mehr an der Lastobergrenze arbeiten und so ein reineres Sinussignal verwenden. Seit einigen Jahren steigt, die weltweite Nachfrage nach energieeffizienten Lösungen, die nur über vermehrten Einsatz von Leistungselektronik realisierbar sind.

2.2 Oberschwingungen

Die Bedeutung Oberschwingung kommt aus dem Themenbereich «physische Eigenwertprobleme» also Wellen, deren Frequenz ganzzahlige Vielfache der Grundschwingungen sind. In der Musikwelt kann man Oberschwingungsfrequenzen vor allem bei Saiteninstrumenten, wie zum Beispiel bei einer Gitarre oder einer Geige beobachten.

Die meisten elektrischen Geräte halten nach der perfekten Welle Ausschau. Bei Wechselstrom definiert die Perfektion eine perfekte Sinuskurve. Die daraus verwendete elektrische Spannung wechselt gleichmässig zwischen der positiven un negativen Halbwelle hin und her. Bei einer Frequenz von 50 Hz beträgt dies genau 50-mal pro Sekunde. Der Begriff Welle ist mit dem Zusammenhang von Oberschwingungen nicht ganz korrekt. Eine Welle hat eine räumliche und zeitliche Ausdehnung, jedoch haben die hier betrachteten Schwingungen nur eine zeitliche Ausdehnung. Die Oberschwingungsanteile in einem Wechselstromsystem sind also definiert als sinusförmige Anteile einer periodischen Schwingung, deren Frequenz einem ganzzahligen Vielfachen (Ordnungszahl) der Grundfrequenz entspricht. In der unteren Tabelle 2.1 erkennt man, welche Ordnungszahl (n) zu welcher Frequenz (f_h) gehört. Es ist ersichtlich, dass zum Beispiel die 5. Oberschwingung eine Frequenz von 250 Hz hat. Die Berechnung der Oberschwingungsfrequenz ist in der unterstehenden Formel 2.1 dargestellt.

$$f_h = n \cdot \text{Grundfrequenz} \quad (2.1)$$

Ordnungszahl <i>n</i>	Oberschwingungs- frequenz (Hz) <i>f_h</i>
1	50
3	150
5	250
7	350
11	550
13	650
...	...
<i>n</i>	50*n

Tabelle 2.1: Oberschwingungsfrequenzen

Die folgenden zwei Abbildungen 2.1 & 2.2 zeigen eine Grundschwingung bei 50 Hz (blau) und die jeweilige 3. und 11. Ordnung der Grundfrequenz (gelb).

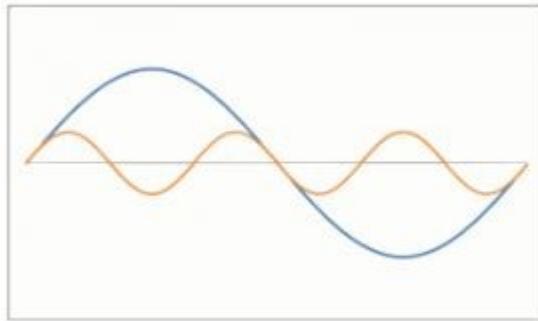


Abbildung 2.1: Grundschwingung mit 3. Ordnung [1]

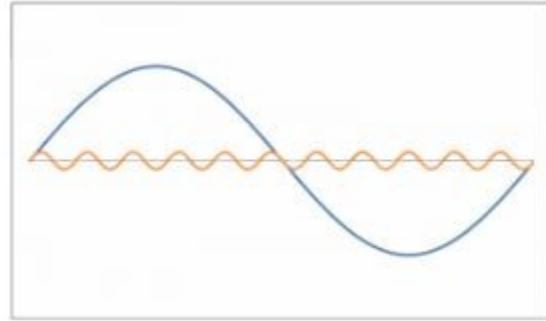


Abbildung 2.2: Grundschwingung mit 11. Ordnung [1]

2.3 Verzerrte Schwingung

Eine verzerrte Schwingung entsteht durch Überlagerungen von verschiedenen sinusförmigen Wellen mit unterschiedlichen Frequenzen und Amplituden. Man kann eine solche Schwingung mit den unterschiedlichen Oberschwingungskomponenten zusammensetzen, indem man eine Sinusschwingung mit mehreren Oberschwingungen zusammenaddiert. Ein wellenförmiges verzerrtes Signal lässt sich so zu einer Grundschwingung mit ihren mehreren harmonischen Oberschwingungen zerlegen. Bei der untenstehenden Graphik 2.3 ist diese ersichtlich, wobei die rote Kurve das verzerrte Signal darstellt. Die drei blauen Sinusschwingungen sind die Zerlegungen zur Grundschwingung, zur 3. und 5. harmonische Oberschwingung. Addiert man die drei blauen Kurven zusammen, so erhält man wiederum das verzerrte rote Signal.

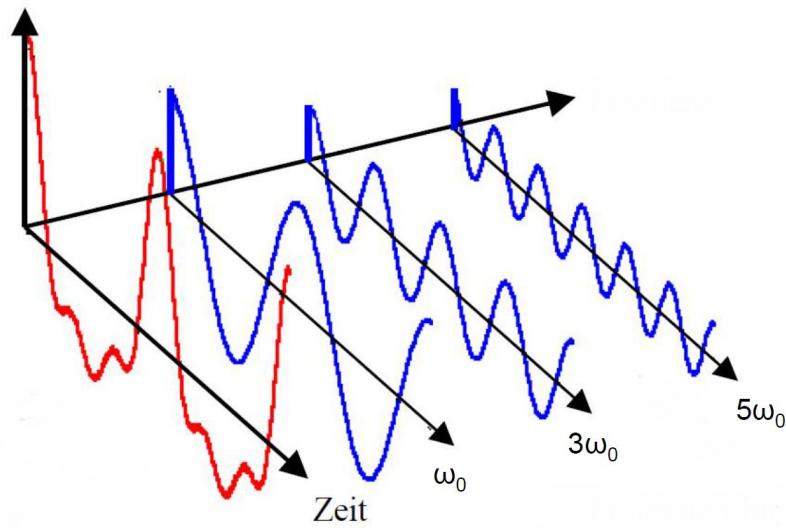


Abbildung 2.3: Addition der verschiedenen Oberwellen [2]

Noch heute trägt die Fourier-Transformation dessen Namen. Anhand eines Amplitudenspektrums lassen sich die Sinuskurven bei den verschiedenen harmonischen Frequenzen übersichtlich visualisieren. Da das Amplitudenspektrum jedoch keine Informationen über die Phasenlage der einzelnen Harmonischen enthält wird zusätzlich noch ein Phasenspektrum betrachtet. In der Praxis wird dieses Spektrum jedoch oft einfach weggelassen. Mit der folgenden Fourier-Reihe lässt sich eine beliebige periodische Funktion als Summe von Sinus- und Cosinus-Funktionen darstellen:

$$f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cdot \cos(nx) + b_n \cdot \sin(nx)] \quad (2.2)$$

Mathematisch berechnet man die dazu benötigten Fourier-Koeffizienten a_0 , a_n und b_n mit Hilfe der untenstehenden Formeln.

$$a_0 = \frac{1}{2\pi} \cdot \int_0^{2\pi} f(x) dx \quad (2.3)$$

$$a_n = \frac{1}{\pi} \cdot \int_0^{2\pi} f(x) \cdot \cos(n \cdot w_0 \cdot x) dx \quad (2.4)$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \cdot \int_0^{2\pi} f(x) \cdot \sin(n \cdot w_0 \cdot x) dx \quad (2.5)$$

Mit den oben genannten Fourier-Koeffizienten lassen sich nun das Amplituden- und Phasenspektrum berechnen.

$$A_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} \quad (2.6)$$

$$\varphi = \arctan \left(\frac{a_n}{b_n} \right) \quad (2.7)$$

Bei den Oberschwingungen gibt es ungerade oder gerade harmonische Schwingungen. Die ungeraden Oberwellen sind die charakteristischen Oberschwingungsanteile in den heutigen Stromversorgungsnetzen. Sie stellen Wellenformen dar, die bezogen auf die Zeitachse symmetrisch sind. Aufgrund der meist dreiphasigen Symmetrie der heutigen Infrastrukturen sind nahezu alle Signale symmetrisch, obwohl es zu Verzerrung kommt. Geradzahlige Oberschwingungen können nur aus Wellenformen entstehen, die nicht symmetrisch bezogen auf die Zeitachse sind.

2.4 Vorkommen der Oberschwingungen

Oberschwingungsströme erzeugt fast jedes elektrische Gerät. Ein wichtiger Bezugspunkt zu den individuellen Oberschwingungsgrößen ist die gesamte harmonische Verzerrung. Man nennt ihn auch den THD-Wert (Total Harmonic Distortion). Diesen Wert gilt es besonders zu verstehen, damit man ihn rechnerisch analysieren kann. Er gibt das Verhältnis des Effektivwertes aller Oberschwingungen zum Effektivwert der Grundschwingung an. Man verwendet ihn üblicherweise im Nieder-, Mittel-, aber auch im Hochspannungsnetz. Normalerweise wird die Verzerrung des Stromes als $THDi$, beschrieben in der Formel 2.20 und die Verzerrung der Spannung als $THDu$, ersichtlich in der Formel 2.10, angegeben. Der Total Harmonic Current THC ist der gesamte Oberschwingungsstrom. Er wird verwendet, um den Gesamteffektivwert der Oberschwingungsströme der Ordnung 2 bis 40 zu quantifizieren, die zu einer Verzerrung der Stromkurve beitragen. Man erkennt dies in der Formel 2.8. Diesen Wert braucht man vor allem, um die erforderlichen Eigenschaften zur Auswahl eines effizienten aktiven Oberschwingungsfilters zu bestimmen.

$$THC = \sqrt{\sum_{n=2}^{40} I_n^2} \quad (2.8)$$

Die gesamte harmonische Verzerrung des Stromes gibt, wie der Name schon sagt, die gesamte Verzerrung des Stromes an. Der Wert ist definiert als Quotient des Effektivwerts der Oberschwingungsströme im Verhältnis zum Grundschwingungsstrom. Typischerweise wird die Summe aller Stromoberschwingungsanteile in Bezug auf den Grundschwingungsstrom bis einschließlich der 40. Oberschwingung berechnet. Die Oberschwingungsströme, welche durch Lasten in Netzwerken erzeugt werden, müssen durch die Impedanzen der Transformatoren oder Drosseln fliessen. An diesen Impedanzen kommt es zu nichtlinearen Spannungsabfällen. Es werden Oberschwingungsspannungen erzeugt die im ganzen Netz verbreitet werden. Diese können an Endgeräten eine Verzerrung der Versorgungsspannung verursachen. Somit ist die harmonische Verzerrung des Stromes $THDi$ eine direkte Ursache für die Verzerrung der Spannung $THDu$. Sie gibt das Ausmass der Verzerrung der Versorgungsspannung an. Auch dieser Wert ist definiert als Quotient des Effektivwertes der Spannungsoberschwingungsanteile bis zur 40. Oberschwingung bezogen auf den Effektivwert der Grundschwingung. Folgende Formel zeigt, wie die Totale Verzerrung des Stromes in Prozent berechnet ist.

$$THDi = \frac{\sqrt{\sum_{n=2}^{40} I_n^2}}{I_{(1)}} \cdot 100\% \quad (2.9)$$

Parallel dazu zeigt die untere Formel die Totale Verzerrung der Spannung in Prozent.

$$THDu = \frac{\sqrt{\sum_{n=2}^{40} U_n^2}}{U_{(1)}} \cdot 100\% \quad (2.10)$$

Je niedriger der $THDu$ -Wert ist, desto besser ist die Spannungsqualität. Die Norm besagt, dass der gesamte Oberschwingungsgehalt den Wert von 8% nicht überschreiten darf. Dazu kommt,

dass heute üblicherweise für die Verzerrung die THD-Werte angegeben sind und nicht wie früher die Oberschwingungsgehalte (Klirrfaktore).

Wenn man sich mit den Oberschwingungsproblematik befasst, ist es wichtig, den Zusammenhang zwischen Strom und Spannung zu verstehen. Dadurch ist es möglich eine geeignete Lösung für das reduzieren von Oberschwingungen zu finden. Je nach Eigenschaft der Oberschwingungserzeuger und der Eigenschaft eines Gerätes am elektrischen Netz, verbreiten sich Oberschwingungsströme in einem System unterschiedlich. Verschiedene Spannungsverzerrungen sind die Folgen.

2.5 Auswirkung von Oberschwingungen

Falls Oberschwingungen oder andere Netzrückwirkungen bei Betriebsmitteln auftreten, können die Funktionen von den Geräten beeinträchtigt oder sogar zerstört werden. Ein Beispiel dafür wäre, im Falle einer Kurzzeitunterberechnung bei Schaltnetzteile, würden sie mit extrem hohen Einschaltspitzen reagieren. Diese Spitzen könnten das 20-fache der Nennlast erreichen. Im einphasigen Verbrauch in einem Dreiphasigen-Wechselstromsystem fliesst der ganze Rückleitstrom über den Sternpunkt des Transformators zurück. Gäbe es viele Schaltnetzteile in einem System, würden sich die Rückleiterströme nicht mehr aufheben, sondern sie würden sich addieren. Die Folgen davon wäre eine Sternpunktverschiebung. Oberschwingungen können bei Glühbirnen die Glühladentemperatur erhöhen und somit die Lebensdauer verkürzen. Auch bei Dreh- oder Wechselstrommotoren und -generatoren führen Stromoberschwingungen zu zusätzlicher Erwärmung. Bei Schutzgeräten wie Distanzschutz, Überstromschutz oder Differentialschutz können Oberschwingungen den Aufbau und die Wirkungswiese des Schutzgerätes beeinflussen. Sind die Abstände zwischen Freileitungen und Telefonleitungen zu gering, können die Oberschwingungen die Sprachübertragung stören. Dabei gibt es vor allem ein Auge auf die 20. bis zur 30. Ordnung der Oberschwingung zu werfen.

2.6 Zwischen- und Subharmonischen Schwingungen

Die Subharmonischen sind Sinusförmige Schwingungen, deren Frequenz unterhalb der Grundfrequenz entstehen. Ein Beispiel dafür wären Schwingungen bei Frequenzen von 5, 10, oder 20 Hz bei einer Grundfrequenz von 50 Hz. Bei den Zwischenharmonischen handelt es sich um Sinusschwingungen welche zwischen den Harmonischen Schwingungen entstehen. Ihre Frequenz ist kein ganzzahliges Vielfaches der Grundfrequenz von 50 Hz. Diese zwei Schwingungsarten erkennt bei der Abbildung 2.4 Die Zwischenharmonischen-Frequenzen und den damit verbunden Spannungsabfall entstehen dann, wenn elektrische Geräte eine getaktete Stromaufnahme haben, deren Takt-Frequenz kein natürliches Vielfaches der Netzfrequenz ist. Ein Beispiel eines solchen Phänomen erkennt man bei direkten Umrichtern, die keinen Zwischenkreis haben. Die Folgen von Zwischenharmonischen Spannungen sind Störungen auf Kommunikationseinrichtungen die zum Beispiel Rundsteuerempfänger massiv irritieren. Die Rundsteuerempfänger hören nur auf eine bestimmte Frequenz, die kein Vielfaches von 50 Hz ist. Sie liegen unterhalb von wenigen kHz. Fallen die Frequenzen nun genau auf die Zwischenharmonischen so können sie vom Rundsteuerempfänger als falsche Signale interpretiert werden. Eine weitere negative Auswirkung die Zwischenharmonische hervorrufen sind Fehlverhalten auf die Funktion von Dimmerschaltungen. Die Thyristoren können zu früh oder zu spät zünden und so zu unfreiwilligem lichtflackern der Beleuchtung führen.

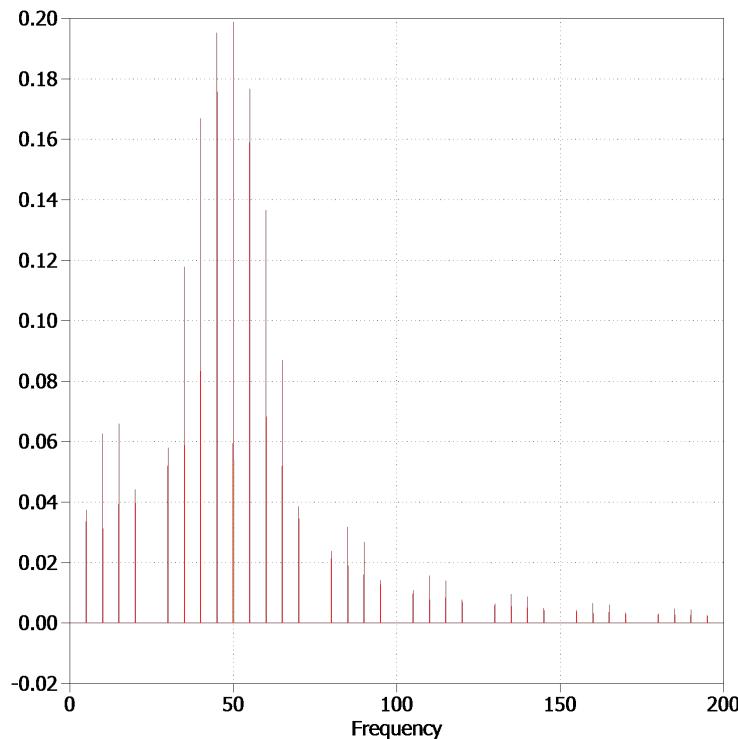


Abbildung 2.4: Sub- und Zwischenharmonische mit einer Grundfrequenz von 50 Hz

2.7 Phasenanschnittsteuerung

Bei der Phasenanschnittsteuerung wird das Sinussignal über einen TRIAC geführt. Ein TRIAC sind zwei antiparallel geführte Thyristoren. Dieser zündet ab einem gewissen Zündwinkel nach jedem Nulldurchgang. Je später der TRIAC eingeschaltet wird, desto kleiner wird die mittlere Leistung über der Last. Ein Vorteil gegenüber einem Spannungsteiler ist, dass weniger Leistung gebraucht wird. Der Zündwinkel kann von 0° bis 180° eingestellt werden, wobei bei 0° die maximale Leistung und bei 180° keine Leistung über der Last anliegt. Das Problem bei der Phasenanschnittsteuerung ist, dass diese Schaltung Oberwellen produziert und so unerwünschte Effekte für den Netzbetreiber verursacht. Ein weiteres Problem betrifft den nicht-sinusförmigen Stromverlauf. Da Strom und Spannung nicht den gleichen Verlauf haben, tritt eine Verzerrungsblindleistung auf. Der Strom verläuft zeitlich der Spannung nach und wirkt so wie eine Induktivität. Deshalb wird dieses Verfahren von den Elektrizitätswerk nur bei kleinen Leistungen bis zu 200 Watt, bei symmetrischen Anschnittsteuerung von Wärmegeräten toleriert. Bei grösseren Leistungen wird deshalb die Schwinungspaketsteuerung verwendet. Auf der Abbildung 2.5 ist ersichtlich, wie der Phasenanschnitt bei einer Netzspannung aussieht. Die Grau gezeichnete Kurve ist die normale Netzspannung und die rote ist die Spannung, welcher an der Last anliegt. In dieser Abbildung wurde ein Winkel von 135° eingestellt. Die Leistung an der Last ist somit kleiner, als wenn die normale graue Netzspannung anliegen würde.

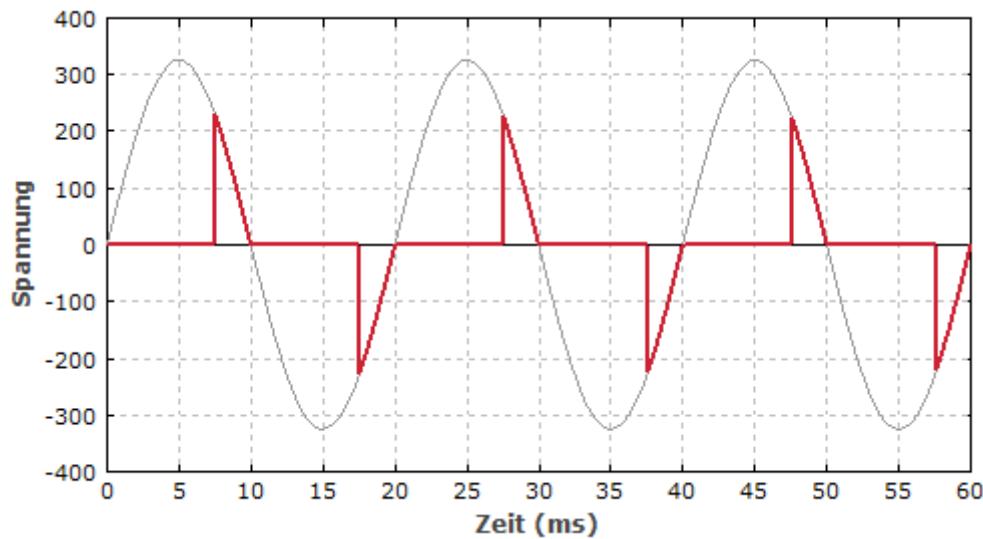


Abbildung 2.5: Phasenanschnitt mit einem Winkel von 135° [3]

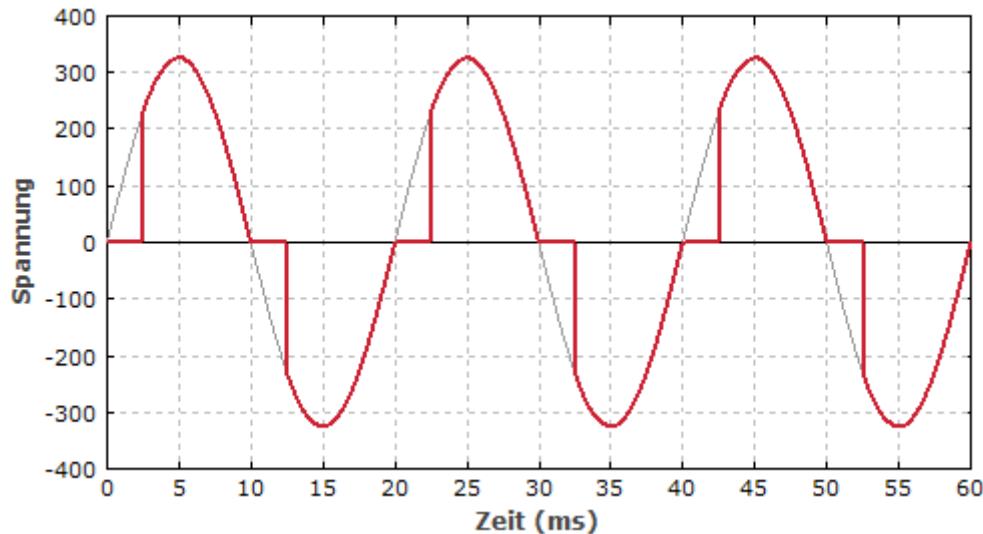


Abbildung 2.6: Phasenanschnitt mit einem Winkel von 45° [3]

In der Abbildung 2.6 ist ersichtlich, dass die Phase früher gezündet wurde. Somit erhält man eine an der Last eine grössere Leistung.

2.8 Schwingungspaketsteuerung

In diesem Verfahren wird nicht wie bei der Phasenanschnittsteuerung die Form der Halbwellen verändert, sondern die Zeitdauer der Halbwellen, welche an der Last anliegen. Wichtig sind dabei die Paketdauer T_0 und die Einschaltzeit T_E , wobei letzteres verändert wird. Wenn z.B. eine Paketdauer 10 Halbwellen hat, und 5 Halbwellen eingeschaltet sind, liegt die halbe Leistung über der Last an. Anders als bei der Phasenanschnittsteuerung entstehen bei dieser Ansteuerungsart keine harmonische Oberwellen, dafür aber Sub- und Zwischenharmonische. Auf der Abbildung 2.7 ist ersichtlich, wie vier von den total sechs Halbwellen pro Paket eingeschaltet sind. Dies ergibt eine Leistung welche $2/3$ so gross ist, wie die der normalen Netzspannung.

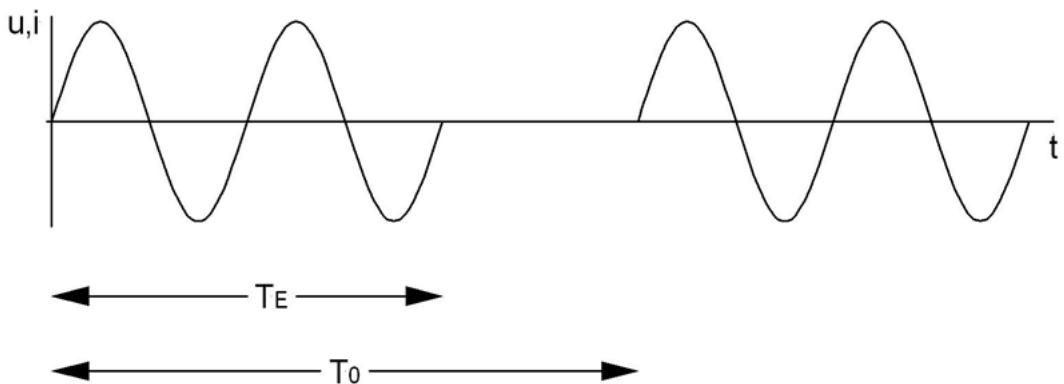


Abbildung 2.7: Schwingungspaketsteuerung $2/3$ der Leistung [4]

Dabei ergibt sich aus dem Verhältnis von Einschaltzeit zu Periodendauer das Tastverhältnis.

$$a = \frac{T_E}{T_0} \quad (2.11)$$

2.9 Leistungsfaktor

Um die zwei Ansteuerungsverfahren miteinander vergleichen zu können, wird der Leistungsfaktor benötigt. Bei der Phasenanschnittsteuerung ist der Leistungsfaktor abhängig von Zündwinkel. Bei der Schwingungspaketsteuerung ist der Leistungsfaktor abhängig vom Einschaltverhältniss. Die genaueren Berechnungen der Faktoren wird in der Formel 2.16 & 2.19 beschrieben.

In der Abbildung 2.8 ist ersichtlich wie der Leistungsfaktor bei den beiden Steuerungsarten aussieht. Bei der Phasenanschnittsteuerung auf der linken Seite sieht man, wie bei einem kleinen Zündwinkel der Leistungsfaktor sehr gross ist. Je grösser der Zündwinkel gewählt wird, desto kleiner wird der Leistungsfaktor. Auf der rechten Seite sieht man den Leistungsfaktor in Abhängigkeit des Einschaltzeitverhältnisses. Je grösser das Einschaltzeitverhältnis, desto grösser der Leistungsfaktor [5].

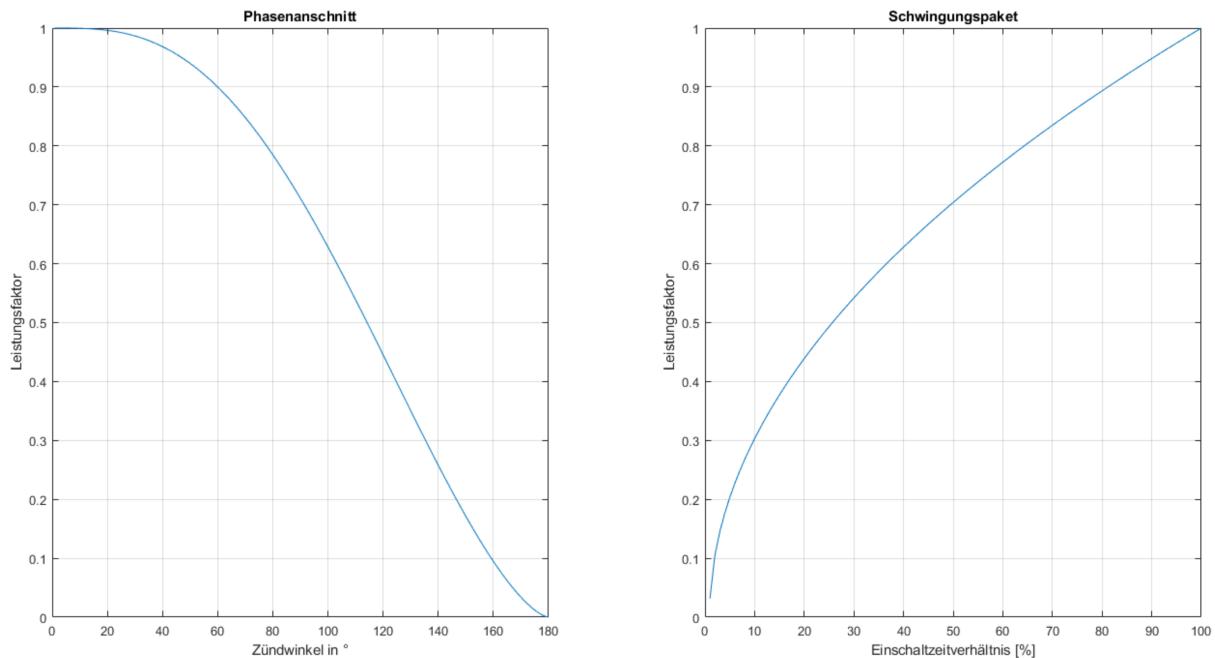


Abbildung 2.8: Leistungsfaktor von Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung

2.9.1 Leistungsfaktor Phasenanschnittsteuerung

Der Leistungsfaktor ist definiert als Verhältnis von Wirkleistung zu Scheinleistung [5].

$$\lambda = \frac{P_\alpha}{S} \quad (2.12)$$

Die Schein- und Wirkleistung können mit den folgenden Formeln beschrieben werden:

$$S = I_L \cdot U_{UN} \quad P_\alpha = I_L^2 \cdot R_L \quad (2.13)$$

Werden die Formeln 2.13 in die Formel 2.12 eingesetzt ergibt sich folgende Gleichung:

$$\frac{P_\alpha}{S} = \frac{I_L \cdot R_L}{U_{UN}} \quad (2.14)$$

Der Laststrom wird mit folgender Formel beschrieben:

$$I_L = \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{1}{2\pi} \cdot \sin(2\alpha)} \cdot \frac{U_{UN}}{R_L} \quad (2.15)$$

Wenn die Formel für den Laststrom in die Gleichung 2.14 eingesetzt wird, lassen sich die Spannung und der Widerstand wegkürzen und übrig bleibt folgende Formel:

$$\lambda = \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{1}{2\pi} \cdot \sin(2\alpha)} \quad (2.16)$$

2.9.2 Leistungsfaktor Schwingungspaketsteuerung

Das Einschaltungsverhältnis wird als a definiert und wird mit der Formel 2.11 beschrieben. Die Schein- und Wirkleistung haben das folgendem Verhältnis zum Einschaltungsverhältnis: [5]

$$S_a = \sqrt{a} \cdot P \quad P_a = a \cdot P \quad (2.17)$$

Wenn die beiden Formeln für die Wirk- und Scheinleistung in die Gleichung für den Leistungsfaktor eingesetzt werden ergibt sich daraus folgende Gleichung:

$$\lambda = \frac{P_a}{S_a} = \frac{a \cdot P}{\sqrt{a} \cdot P} \quad (2.18)$$

Die Wirkleistung lässt sich weglassen und so ergibt sich folgende Formel:

$$\lambda = \sqrt{a} \quad (2.19)$$

Einfügen
was damit
gemacht
werden
kann

2.10 Anforderung an die Netzqualität

Um die Anforderungen der Netzqualität zu gewährleisten müssen die Normen eingehalten werden. Auf welche Nomen bei dieser Arbeit genau geachtet wurde, wird zu einem späteren Zeitpunkt erläutert. Zweck der Normen sind es die verschiedene Merkmale wie zum Beispiel Frequenz, Höhe, Kurvenform oder die Symmetrie der drei Leiterspannungen einzuhalten. Durch Lastspannung, Störeinflüsse von bestimmten Anlagen oder Auftreten von Fehlern können diese Merkmale während des Normalbetriebes des Netzes geändert werden.

2.11 Gegenmassnahmen bei Oberschwingungen

Es kann durchaus vorkommen, dass in der Praxis harmonische Oberschwingungen festgestellt wurden, welche die zulässigen Grenzwerte überschreiten. Es gibt jedoch Möglichkeiten diese zu verhindern und so die Netzqualität zu verbessern. Im folgenden Abschnitt werden auf ein paar Varianten eingegangen.

2.11.1 Vermeidung von Störungen

Das Vermeiden von Störungen ist die einfachste Art um eine Verbesserung der Netzqualität sicher zu stellen. Der Gesetzgeber liefert dafür Normen der Elektromagnetischen Verträglichkeit, welche den gesetzlichen Grundlagen entsprechen. Sie sind zwingend einzuhalten.

2.11.2 Stromnetzeigenschaften

Könnte man die Netzimpedanz verringern wäre eine Reduktion der Oberschwingungen möglich. Dies ist jedoch generell nicht umsetzbar und somit kann man Kurzschlussleistung des Netzes nicht beliebig erhöhen. Die wirtschaftlichen und technischen Grenzen sind hierzu massgebend.

2.11.3 Oberschwingungsfilter

Zur Begrenzung von Oberschwingungen werden heutzutage meistens mehrere aufeinander abgestimmte passive Filter eingesetzt. Das einzusetzen von den Filtern muss jedoch für jede konkrete Installation neu erstellt werden, um eine Verbesserung des Netznachwirkungsverhaltens zu erhalten.

Die Industrie entwickelte wegen diesem Problem aktive Oberschwingungsfilter. Sie können sich, auch bei späteren Erweiterungen der Installation, an die neu Situation anpassen und müssen nicht ersetzt werden. Ein weiterer Vorteil dieser Flexibilität des Filters ist es, dass die Nenngröße einfach vom aktuellen Bedarf gewählt werden kann.

2.11.4 Änderung der Energieversorgung

Stark nichtlineare Betriebsmittel und empfindliche Verbraucher die zusammen an einer Gruppe angeschlossen sind, können aufgetrennt und an separate Gruppen über jeweils einen separaten Transformator eingespeist werden. Eine solche Änderung der Energieversorgung sollte aber auch immer unter wirtschaftlichen Gesichtspunkten betrachtet werden.

2.11.5 EMV verträgliche Gebäudeinstallation

Um Schäden durch Oberschwingungen zu vermeiden müssen bei Gebäuden die Installation EMV-verträglich sein. Folgende Punkte sollten dabei zwingend beachtet werden:

- Es sollte ein konsequentes TN-S-Netz mit getrenntem Neutral- und Schutzleiter aufgebaut werden. Die beiden Leiter sollten nur eine Verbindung zwischen einem Punkt haben.
- Um Schäden an einer Anlage zu vermeiden wäre ein Überspannungsschutz für Kompensationsanlagen von Vorteil.
- Wie schon erwähnt, wären getrennte Stromkreisgruppen für allgemeine und IT-Betriebsmittel vorteilhaft.
- Leitende oder metallene Teile, wie zum Beispiel Trasse, Rohre oder Lüftungskanäle sollten zwingend mit dem Potentialausgleich verbunden werden.

Auch die Energieversorgung bei der Gebäudeinstallation sollte EMV-verträglich sein. Folgende Punkte sollten dabei eingehalten werden.

- Das Erdungssystem sollte niederohmig und stromfähig installiert sein.
- Im Schutzleiter- und Potenzialausgleich-Systeme sollten keine Arbeitsströme zugelassen sein.
- Bei Mehrfacheinspeisung dürfen keine Mehrfacherdung des Neutralleiters zugelassen werden.
- Der Kabelquerschnitt sollte für die Oberschwingungen ausgelastet sein.

2.12 Normen

Bei der Formulierung "Normen" handelt es sich um eine Herausgabe von Regeln, Merkmale oder Leitlinien, die von verschiedenen Organisatoren und deren Expertengruppen bestimmt wurden. Die gesicherten Ergebnisse, welche auf Wissenschaft, Technik und Erfahrung basieren, dokumentierte man sorgfältig zum Beispiel in den EN-Normen. Sie sollen einen optionalen Vorteil für die Gesellschaft und eine bestimmte Qualität erhalten.

Im folgenden Unterkapitel gibt es eine kurze Zusammenfassung der Normen, die für diese Arbeit als wichtig empfunden wurde. Es handelt sich dabei vor allem um die Spannungsqualität, welche man aus verschiedene Blickwinkeln angeschaut hat. Die Normen EN 61000-3-2 und EN 61000-3-3 (Grenzwerte für Oberschwingungsströme, Spannungsänderungen, Spannungsschwankungen und Flicker im öffentlichen Netz) beschreiben, welche Spannungsänderung ein Elektrogerät haben darf, damit die ins öffentliche Stromnetz hinein übertragenen Störungen in Grenzen gehalten werden. Eine weitere Norm, welche betrachtet wurde, ist die EN 61000-2-2. Bei dieser Norm handelt es sich um die elektromagnetische Verträglichkeit bei Umgebungsbedingungen für niederfrequente, leitungsgeführte Störgrößen und Signalübertragung in die öffentlichen Versorgungsnetze.

Die betrachteten Normen sind in diesem Bericht nicht im Detail erläutert. Nur die für uns wichtigen Teile sind zusammengefasst. Für weitere Segmente können die Normen nachgelesen werden.

2.12.1 EN 61000-3-2

Diese Norm gilt für elektrische und elektronische Geräte (Betriebsmittel und Einrichtungen) bis zu einem Eingangsstrom von 16 HZ je Leiter. Ausserdem ist der Anschluss des Gerätes an das öffentliche Niederspannungs-Verteilnetz vorgesehen. Unter dem Begriff Elektrische Einrichtung versteht man eine Anlage, welches aus einem oder mehreren voneinander unabhängigen Geräten besteht. Sie bilden dann eine elektrische Einrichtung, wenn nur durch deren Zusammenwirken der bestimmungsgenäss Zweck der Einrichtung erzielt werden kann. Ein Beispiel wäre, bei einer elektrischen Einrichtung, der Treppenlichtautomat zusammen mit den dazugehörigen Leuchten. Nur der Automat ohne Beleuchtung erfüllt den technischen Zweck nicht. Ein weiteres Beispiel für eine Elektrische Einrichtung wäre der motorische Antrieb. Aber auch hier gilt, dass der Motor ohne mechanische Last den technischen Nutzen nicht erfüllen würde. Bei einem elektrischen Gerät handelt es sich zum Beispiel um einen Backofen und die dazu gehörigen einzelne Kochmodule eines Multifunktions-Herdes.

Die Norm definiert die Grenzwerte der Oberschwingungsanteile des Eingangsstromes bis zur 40 Harmonischen, die durch ein Gerät hervorgerufen werden können, das unter festgelegten Bedingungen geprüft wird. Da heutzutage die Zahl der nicht linearen Verbraucher am öffentlichen Versorgungsnetz zunehmend steigen, steigt auch der Anteil des Oberschwingungsgehalts der Versorgungsspannung. Schaltnetzteile, Audio-Verstärker, Beleuchtungseinrichtungen aber auch Waschmaschinen, Mikrowellenöfen oder Klimageräte sind typische Verursacher von solchen Oberschwingungen. Die nicht-sinusförmige und somit oberschwingungsbehaftete Stromentnahme verursacht an der Netzimpedanz Spannungsabfälle. Das Resultat ist eine Abweichung des Spannungsverlaufs von dem idealen harmonischen Verlauf des Netzes. Um normgerechte und reproduzierbare Messungen der Stromoberschwingungen durchführen zu können, muss ein ideales oberschwingungsfreies Netz zur Verfügung stehen. Laut der Norm EN 61000-3-2 darf die Prüfquelle eine bestimmten Oberwellengehalt nicht überschreiten. Es muss sichergestellt werden, dass ausschliesslich die vom Verbraucher erzeugte Stromoberschwingung gemessen werden. Beginnt man mit der Prüfung, muss der Prüfling so eingestellt werden, dass der höchste Gesamt-Oberschwingungsstrom (maximal total harmonic current) unter üblichen Betriebsbedingungen erreicht wird. Für die Quellenanforderung gelten folgende Spezifikationen, die zwingend, während des zu prüfenden Geräts, eingehalten werden müssen:

- Spannungsgenauigkeit $\pm 2\%$
- Frequenzgenauigkeit $\pm 0.5\%$
- Phasenwinkelstabilität $\pm 1.5^\circ$
- $U_{peak} = 1.4V - 1.42V$ U_{eff} und zwischen 87° und 93° nach dem Nulldurchgang erreicht werden, dies muss jedoch nicht eingehalten werden, sofern Klasse A oder B geprüft wird.
- Die relativen Oberschwingungsanteile der Prüfspannung dürfen folgende Werte nicht überschreiten
 - 0.9 % für die 3. Harmonische Oberschwingung
 - 0.4 % für die 5. Harmonische Oberschwingung
 - 0.3 % für die 7. Harmonische Oberschwingung
 - 0.2 % für die 9. Harmonische Oberschwingung
 - 0.2 % für die geradzahlige Oberschwingung 2 bis 10 Ordnung
 - 0.1 % für die Oberschwingung 11 bis 40 Ordnung

In der Norm 61000-3-2 sind 4 Geräteklassen definiert, bei denen die Oberschwingungen des Eingangsstromes die Werte nicht überschreiten dürfen. Da es sich bei dem Projekt um symmetrische, dreiphasige ohmsche Lasten handelt, fällt dies unter die Klasse A. Ausserdem beinhalten die folgenden Einrichtungen auch die Klasse A.

- Symmetrische dreiphasige Geräte

- Haushaltsgeräte (ausser die, die in Klasse D fallen)
- Elektrowerkzeuge (ausser tragbare Elektrowerkzeuge)
- Beleuchtungsregler (Dimmer) für Glühlampen
- Audio-Einrichtungen

Um zu verdeutlichen, welche Geräte die anderen Klasse erhalten, sind sie Vollständigkeit halber auch noch aufgelistet.

Klasse B:

- tragbare Elektrowerkzeuge
- Lichtbogenschweisseinrichtungen, die nicht zum professionellen Gebrauch vorgesehen sind.

Klasse C:

- Beleuchtungseinrichtungen

Klasse D:

- Personalcomputer und Bildschirme (Monitore) für Personalcomputer
- Fernseh-Rundfunkempfänger

Falls es Geräte gibt, die nicht in die Klassen B bis D fallen, müssen sie automatisch als Geräte der Klasse A definiert werden.

Die Grenzwerte für den Höchstwert des Oberschwingungsstromes für Klasse A Geräte sind wie folgt definiert:

Oberschwingungsordnung <i>n</i>	Zuverlässiger Höchstwert des Oberschwingungsstromes A
Ungeradzahlige Oberschwingungen	
3	2.30
5	1.14
7	0.77
9	0.40
11	0.33
13	0.21
$15 \leq n \leq 39$	$0.15 \times 15/n$
Geradzahlige Oberschwingungen	
2	1.08
4	0.43
6	0.30
$8 \leq n \leq 40$	$0.23 \times 8/n$

Tabelle 2.2: Grenzwerte für Geräte der Klasse A

Ein weiterer wichtiger Wert, ist die jeweilige Beobachtungsdauer der Endgeräte. Es wurden 4 verschiedene Arten von Geräteverhalten definiert und dabei die Beobachtungsdauer bestimmt. Dies sieht man in der folgenden Tabelle:

Art des Geräteverhaltens	Beobachtungsdauer
quasi-stationär	T_{obs} von ausreichender Dauer, um die Anforderungen zur Wiederholpräzision einzuhalten
kurzer Zyklus ($T_{cycle} \leq 2.5\text{min}$)	$T_{obs} \geq 10$ Zyklen (Bezugsverfahren) oder T_{obs} von ausreichender Dauer oder Synchronisation, um die Anforderungen zur Wiederholpräzision einzuhalten ^a
zufällig	T_{obs} von ausreichender Dauer, um die Anforderungen zur Wiederholpräzision einzuhalten
langer Zyklus ($T_{cycle} > 2.5\text{ min}$)	voller Programmzyklus des Gerätes (Bezugsverfahren) oder ein repräsentatives 2.5 min -Intervall mit dem höchsten THC angesehen wird

^a "Synchronisation" bedeutet, dass die gesamte Beobachtungsdauer hinreichend gut eine exakte ganzzahlige Anzahl von Betriebszyklen des Gerätes umfasst, so dass die Anforderungen zur Wiederholpräzision eingehalten wird.

Tabelle 2.3: Beobachtungsdauer für die Prüfung

Am Ende der Prüfung muss ein Prüfbericht abgegeben werden, der alle relevanten Informationen zu den Prüfbedingungen, die Beobachtungsdauer der Prüfung sowie die Wirkleistung oder den Grundschwingungsstrom und den Leistungsfaktor beinhalten. Dies gilt auch bei den anderen Normen.

2.12.2 EN 61000-3-3

Auch diese Norm gilt für Geräte und Einrichtungen mit einem Nenn-Eingangsstrom von bis zu 16 A je Außenleiter, die zum Anschluss an das öffentliche Niederspannungsnetz vorgesehen sind und keiner Sonderanschlussbedingung unterlegen. Die Flicker, die auch als repetitive Spannungsänderungen bekannt sind, die Spannungsschwankungen und die allgemeinen Spannungsänderungen, können so begrenzt werden. Falls Geräte und Einrichtungen diese Norm erfüllen, dürfen sie ohne weitere Prüfung an jeden Anschlusspunkt des öffentlichen Netzes angeschlossen werden. Die Nennleistung, welche die Geräte und Einrichtungen aufweisen sollten, sind ohne Einschränkungen kleiner als 11 kW bei Drehstromgeräten, 3.7 kW bei Einphasengeräten und 6.47 kW bei Zweiphasengeräten. Diese Norm trifft man unter anderem beifolgenden Geräten an:

- Haushaltsgeräte und tragbare Elektrowerkzeuge
- Motorbetriebene Geräte (Waschmaschine, Staubsauger, Elektrowärmegerät und Kocheinrichtungen)
- Beleuchtungseinrichtungen
- Automatische elektrische Steuerungen für Hausgebrauch und ähnliche Anwendungen
- Drehzahlgeregelte Antriebe
- Funk-Einrichtungen
- Lichtbogenschweiseinrichtungen
- Medizinische Geräte und Einrichtungen
- Mikrowellengeräte

Die Norm schreibt eine Prüfung, der zu beurteilenden Geräten, an einer Prüfungsimpedanz vor. Die Impedanz Z ist im unteren Bild als Widerstand R_A in Serie mit einer Spule jX_A dargestellt und entspricht den folgenden Werten:

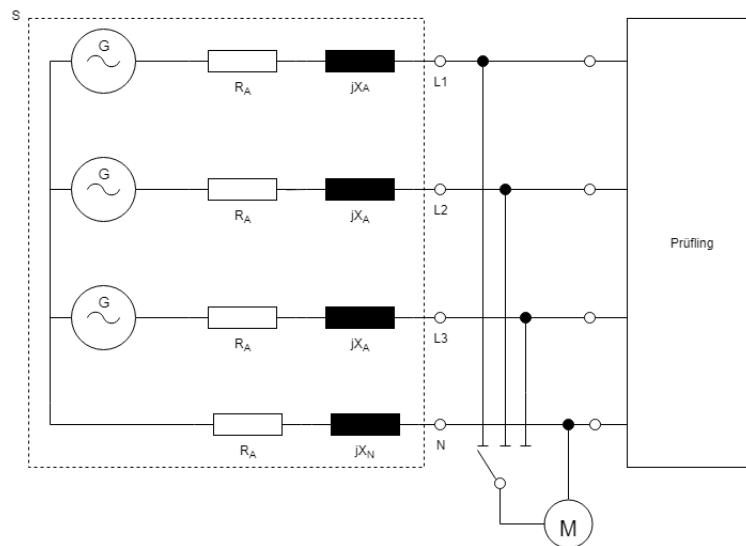


Abbildung 2.9: Prüfspannungsquelle mit der Bezugsimpedanz

G Spannungsquelle

M Messeinrichtung

S Prüfspannungsquelle, bestehend aus dem Spannungsgenerator G und der Bezugsimpedanz Z mit den Elementen

$$R_A = 0.24 \Omega \quad jX_A = 0.15 \Omega \text{ bei } 50 \text{ Hz}$$

$$R_N = 0.16 \Omega \quad jX_A = 0.10 \Omega \text{ bei } 50 \text{ Hz}$$

Die drei Quellenspannungen G entsprechen der Nennspannung. Alle Spannungen werden auf die Nennspannung U_n normiert: Der Prüfkreis besteht aus der Prüfspannungsquelle, dem zu prüfenden Gerät (Prüfling) und einer Messeinrichtung z.B. Strommesser, Spannungszange oder einem Flickermeter (M).

Es gibt bei der Bezugsimpedanz keine Unterscheidung im Anwendungsbereich zwischen Haushaltsgeräten und gewerblich genutzten Geräten. Stattdessen wird die Langzeit-Flickerstärke eingeführt und auf 65 % der Kurzzeit-Flickerstärke begrenzt.

Mit Hilfe des Flickerwertes kann man die Störempfindlichkeit des menschlichen Auges, auf Helligkeitsschwankungen bei der Beleuchtung, durch einen messbaren Wert ermitteln. Dieser Wert ist eine dimensionslose Zahl, welche das Störempfinden des Menschen ausdrückt, wenn er sich mit einer 60 W Glühbirne beleuchtet. Die Helligkeit variiert dabei auf Grund von Spannungsschwankungen. Erhält man den Wert 0 so bedeutet dies, dass praktisch keine Schwankungen der Spannungshöhe vorhanden und somit auch kein Flackern der Lampe ersichtlich ist.

Bei dem Wert 1 gibt es eine gewisse Helligkeitsschwankung, die als störend wahrgenommen wird. Jedoch sind die Resultate nicht aussagekräftig, da sie Orts-, Zeit- und Personen abhängig sind. Deshalb entwickelte man einen Algorithmus und ein entsprechendes Formelwerk für das Durchschnittsempfinden der Erkenntnisse. Mit Hilfe eines Flicker-Meter konnte ein geeignets Messgerät entwickelt werden, welches mit einem Flickermessverfahren den Flickerwert berechnen konnte. Das Flicker-Meter liefert alle 10 Minuten einen Wert, der mit Pst bezeichnet wird. Das P steht dabei für *perceptibilityunits* (Wahrnehmungseinheiten) und st steht für *shorttime*. Der Wert, welcher man behandelt ist also der Kurzzeit-Flickerwert.

Die EN 50160 Norm sagt aus, dass man 12 aufeinander folgende Pst -Werte zusammenfassend zu einem Plt -Wert (long time-Flicker = Langzeit-Flicker) verrechnen kann. Genauer bedeutet dies, dass man die 12 Pst -Werte, die über 2 Stunden gemessen wurden, zusammenrechnet und daraus den Durchschnitt nimmt. Jeder einzelne Pst -Wert geht mit einer 3. Potenz in die Bewertung ein. Der Plt -Wert ist also der kubische Mittelwert der 12 Pst -Werte und ist in der unterstehenden Formel dargestellt.

$$Plt = \sqrt[3]{\frac{\sum_{i=1}^N P_{st,i}^3}{N}} \quad (2.20)$$

Alle Spannungen werden auf die Nennspannung U_n normiert: relative Spannungsänderung:

$$d = \frac{\Delta U}{U_n} \quad (2.21)$$

relative Spannungsänderungsverlauf

$$d(t) = \frac{\Delta U(t)}{U_n} \quad (2.22)$$

relative konstante Spannungsabweichung

$$d_c = \frac{\Delta U_c}{U_n} \quad (2.23)$$

grösste relative Spannungsänderung

$$d_{max} = \frac{\Delta U_{max}}{U_n} \quad (2.24)$$

relative Spannungsschwankung

$$d(t) = \frac{\Delta U(t)}{U_n} \quad (2.25)$$

Mit Hilfe dieser Norm können Typenprüfung für bestimmte Geräte vorgenommen werden. Das Ziel dieser Typenprüfung ist es, die Übereinstimmung mit den Grenzwerten festzustellen. Diese werden unter Laborbedingungen an einem Bezugsnetz betrieben. Bei den festgelegten Betriebsbedingungen werden die erzeugten Spannungsschwankungen in Bezug auf die Bezugsimpedanzen gemessen und beurteilt. Falls Geräte die Grenzwerte dieser Norm einhalten, kann davon ausgegangen werden, dass sie zu keinerlei Beschwerden im Netz Anlass geben. Die elektromagnetische Verträglichkeit ist daher gewährleistet.

2.12.3 EN 61000-2-2

Die folgende Norm beinhaltet die Festlegung für Verträglichkeitspegel von niederfrequenten, leitungsgeführten Störgrößen und für Signale von Netz-Kommunikationssystemen in öffentlichen Niederspannungs- und Stromversorgungsnetzen. Die Werte des Verträglichkeitspegels mit ihrer Eigenschaft können für die EMV-Koordinierung von Störaussendungs- und Störfestigkeitsanforderungen für Geräte und als Planungspegel für Stromversorgungsnetze verwendet werden. In der Norm werden folgende Phänomene betrachtet:

- Spannungsschwankungen und Flicker
- Oberschwingungen bis zur 50. Oberschwingungsordnung
- Zwischenharmonische
- Spannungsverzerrungen bei Frequenzen oberhalb der 50. Oberschwingungsordnung
- Spannungseinbrüche
- Kurzzeitunterbrechungen der Versorgungsspannung
- Spannungsunsymmetrien
- Kurzzeitunterbrechungen der Versorgungsspannung
- Transiente Überspannung
- Zweiteilige Schwankung der Netzfrequenz

Wobei man sagen kann, dass einige Punkt, wie zum Beispiel das bestimmen des Flickerwertes oder die langzeit- und die Kurzzeit Flickerstärke, schon in der vorherigen Norm definiert wurde. Die folgende Tabelle zeigt die verschiedenen Kompatibilitätsstufen für einzelne Oberschwingungsspannungen im Niederspannungsnetz. Sie ist aber nur in Bezug auf Langzeiteffekte für einzelne harmonische Spannung definiert. Der Wert der gesamten harmonische Verzerrung darf hierbei höchstens einen Wert von THD = 8% betragen.

Ungeradzahlige Harmonische nicht-vielfache von 3		Ungeradzahlige Harmonische Vielfache von 3		Geradzahlige Harmonische	
Oberschwingungs -ordnung h	Harmonische Spannung %	Oberschwingungs -ordnung h	Harmonische Spannung %	Oberschwingungs -ordnung h	Harmonische Spannung %
5	6	3	5	2	2
7	5	9	1.5	4	1
11	3.5	15	0.4	6	0.5
13	3	21	0.3	8	0.5
$17 \leq h \leq 49$	$2.27x(17/h)-0.27$	$21 < h \leq 45$	0.2	$10 \leq h \leq 50$	$0.25x(10/h)+0.25$

Tabelle 2.4: Kompatibilitätsstufen für einzelne Oberschwingungsspannungen im Niederspannungsnetz

Bei Kurzzeiteffekten wird ein Faktor k zu den harmonischen Ordnungen hinzu multipliziert. Dieser Faktor wird wie folgt berechnet:

$$k = 1.3 + \frac{0.7}{45} \cdot (h - 5) \quad (2.26)$$

Der entsprechende Kompatibilitätsgrad für die gesamte harmonische Verzerrung liegt daher bei THD = 11%.

Die unterstehende Tabelle zeigt die erforderlichen Werte in Prozent der subharmonischen Spannung im Niederspannungsnetz bei 230 V, bei einer Frequenz von 10 Hz bis 90 Hz. Sie entsprechen dem Kompatibilitätsgrad bezüglich des Flimmerns.

Ordnung [m]	50 Hz System	
	Subharmonische Frequenzen fm [Hz]	Um %
		230V
0.20 < m ≤ 0.60	10 < fm ≤ 30	0.51
0.60 < m ≤ 0.64	30 < fm ≤ 32	0.43
0.64 < m ≤ 0.68	32 < fm ≤ 34	0.35
0.68 < m ≤ 0.72	34 < fm ≤ 36	0.28
0.72 < m ≤ 0.76	36 < fm ≤ 38	0.23
0.76 < m ≤ 0.84	38 < fm ≤ 42	0.18
0.84 < m ≤ 0.88	42 < fm ≤ 44	0.18
0.88 < m ≤ 0.92	44 < fm ≤ 46	0.24
0.92 < m ≤ 0.96	46 < fm ≤ 48	0.36
0.96 < m ≤ 1.04	48 < fm ≤ 52	0.64
1.04 < m ≤ 1.08	52 < fm ≤ 54	0.36
1.08 < m ≤ 1.12	54 < fm ≤ 56	0.24
1.12 < m ≤ 1.16	56 < fm ≤ 58	0.18
1.16 < m ≤ 1.24	58 < fm ≤ 62	0.18
1.24 < m ≤ 1.28	62 < fm ≤ 64	0.23
1.28 < m ≤ 1.32	64 < fm ≤ 66	0.28
1.32 < m ≤ 1.36	66 < fm ≤ 68	0.35
1.36 < m ≤ 1.40	68 < fm ≤ 70	0.43
1.40 < m ≤ 1.80	70 < fm ≤ 90	0.51

Tabelle 2.5

Einige Effekte, die wegen subharmonische Oberschwingung entstehen können sind:

- Unerwünschter Strom, der in die Versorgungsnetze fliest, welcher zusätzlicher Energieverlust verursacht.
- Subharmonische Spannungen stören den Betrieb von Leuchtstofflampen und anderen elektronischen Geräten, wie zum Beispiel Fernsehempfängern. Jede Verwendung von Strom und Spannungen, bei der die Höhe der Amplitude oder der Zeitpunkt des Nulldurchgangs wichtig ist, kann somit gestört werden, wenn die Kombination der vorhandenen unerwünschten Frequenz diese Eigenschaften der Versorgungsspannung ändert.
- Je grösser der Frequenzbereich ist und je grösser die Amplitude der Spannung bei diesen Frequenzen sind, desto grösser ist das Risiko unvorhersehbare Resonanzeffekte zu erhalten. Sie verstärkt die Spannungsverzerrung der Versorgungsspannung und führen zu einer Überlast oder anderen Störung bei den elektrischen Verbrauchern.
- Ein weiterer Effekt ist das Erzeugen von akustischen Geräuschen. Dies tritt jedoch vor allem bei einem Frequenzbereich von 1 kHz bis 9 kHz auf, bei der die Amplitude 0.5% vom Frequenzwert abweicht und von der Art des beeinflussten Gerätes.

3 Simulation

Das folgende Kapitel beschreibt alle Simulationen und deren Auswertungen, die mit den Simulation-Tools Matlab und Plecs durchgeführt wurden. Anhand der Resultate konnten die zwei Verfahren miteinander verglichen und auf ihre Richtigkeit geprüft werden. Mit den Simulationen konnten, erste Einblicke in das Verhalten der beiden Steuerungsverfahren, Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung, gewonnen werden.

3.1 Simulation mit Matlab

Um die einphasige Plecs-Simulationen der Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung zu verifizieren, errechnete man parallel zur Plecs-Simulation die gleichen Verfahren mit Matlab. Im folgenden Abschnitt ist aufgezeigt, wie die Ergebnisse der Matlabfunktionen zustande gekommen sind und welche Überlegungen vorgenommen wurde.

Als erstes simulierte man eine periodische Sinusfunktion im Zeitbereich mit verschiedenen Phasenanschnittswinkeln. Die Periodenlänge definierte man dabei auf 2π und die Amplitude des Sinus beträgt ± 1 Volt. Der Winkel des Phasenanschnittes wurde mit verschiedenen, geläufigen Werten wie zum Beispiel 30° , 45° , 60° , 90° oder 120° betrachtet. In den folgenden Bildern 3.1 erkennt man die Sinusfunktionen mit einem Phasenanschnitt von 60° in Abbildung 3.1a und 3.1b 90° in der Grafik 3.1b. Weitere Funktionen mit den anderen Anschnittswinkeln sind im Anhang ersichtlich.

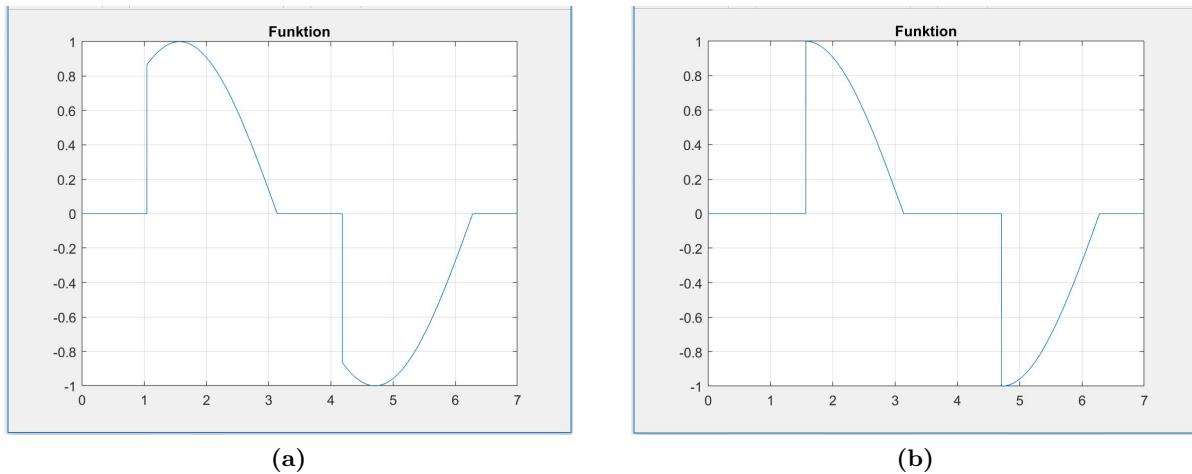


Abbildung 3.1: Eingangssignal mit Phasenanschnitt (a) 60° (b) 90°

Als nächstes zerlegte man die Funktionen in die verschiedenen Frequenzanteile. Dies wird auch als Fourier-Analyse bezeichnet. Mit Hilfe der Fourier-Koeffizienten a_0 , b_n und a_n konnte das Amplituden und Phasenspektrum berechnet werden. Die mathematische Formel der Koeffizienten, der Spektren und die Beschreibung der Fourier-Analyse ist in Kapitel 2.3 aufgezeigt.

Die Darstellung im Zeitbereich beziehungsweise im Frequenzbereich sind äquivalent, sie enthalten also beide die vollständige Information über die Funktionen. Im Frequenzspektrum benutzt man die vertikalen Linien, um die Komponenten der einzelnen Frequenzen auf der x-Achse anzugeben. Die y-Achse zeigt die Länge der Amplitude, bei den verschiedenen x-Werten, an. In den untenstehenden Grafiken 3.2 erkennt man das Amplituden- und Phasenspektrum des in Abbildung 3.1 dargestellten Signale.

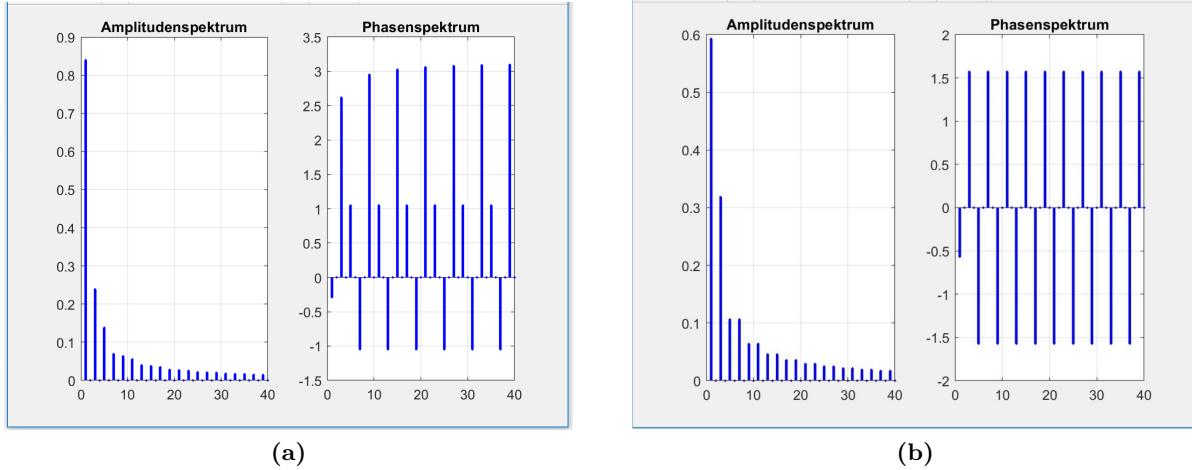


Abbildung 3.2: Amplituden- und Phasenspektrum (a) 60° (b) 90°

Zur Kontrolle der Berechnungen des Amplituden- und Phasenspektrum, wurde mit den zwei Spektren das Eingangssignal rekonstruierte. Die Signale sind auf der nächsten Abbildung 3.3 erkennbar. Es ist ersichtlich das die Rundung des Sinus nicht genau dem, des eigentlichen Signals entspreche 3.1. Dies kommt davon, dass man die Funktion in "nur" 40 Frequenzanteile unterteilt hat. Würde man eine höhere Anzahl Anteile verwenden, so könnte das Rauschen deutlich verkleinert werden. Da man jedoch nur einen ungefähren Vergleich der beiden Funktionen haben möchte, reicht diese Anzahl völlig aus.

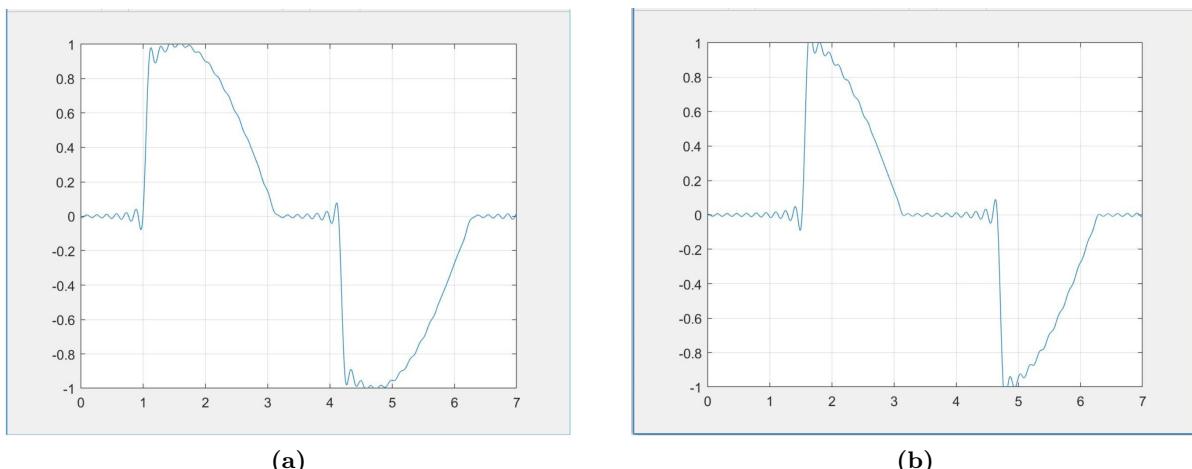


Abbildung 3.3: Rekonstruiertes Signal (a) 60° (b) 90°

Nach dem man das Phasenanschnittsignal, das Amplitudenspektrum, das Phasenspektrum und das rekonstruierende Eingangssignal von Hand berechnet und dargestellt hat, überprüfte man mit Hilfe der FFT-Funktion (Fast Fourier Transform) von Matlab die Werte der Grafiken. In der folgenden Abbildung 3.4 erkennt man die Plots bei einem Winkel von 60° . Bei dem Amplituden-

und Phasenspektrum wurde die x-Achse so normiert, dass die Werte ein Vielfaches der Grundfrequenz von 50 Hz sind. So ist zum Beispiel der Wert bei 500 beim FFT zu vergleichen mit dem Wert 10 bei den von Hand berechneten Spektren. Als Resultat erkennt man das beide Methoden die gleichen Ergebnisse herausgegeben haben. Es kann davon ausgegangen werden, dass die Überlegung der Berechnungen korrekt waren.

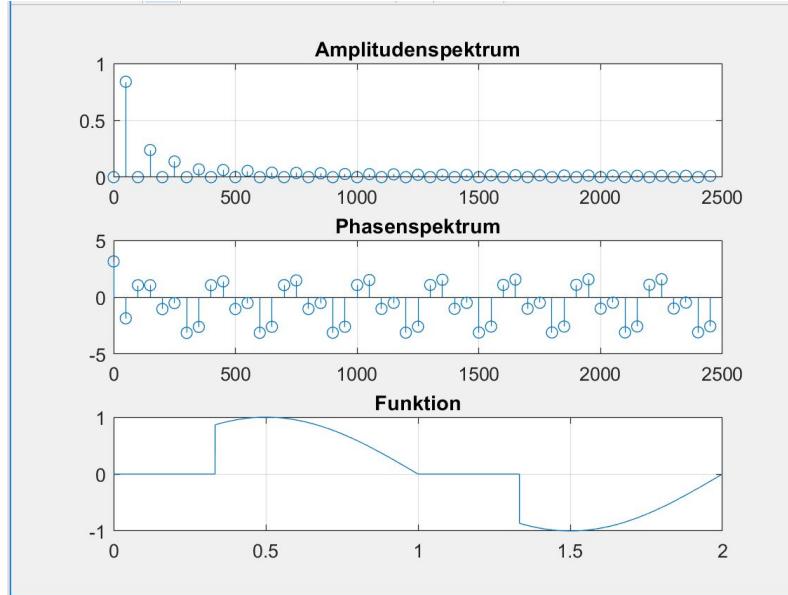


Abbildung 3.4: FFT mit der Matlabfunktion dargestellt

Bei der zweiten Funktion, die zu überprüfen, und simulieren war, handelte es sich um eine Schwingungspaketsteuerung. Die komplette Paketdauer beträgt bei den abgebildeten Funktionen 20 Halbwellen 3.5. Es wurden nun verschiedene Einschaltverfahren untersucht. In der Abbildung 3.5 erkennt man im linken Bild 3.5a einen duty cycle von 0.5. Demzufolge sind immer 10 Halbwellen ausgeschaltet und die anderen 10 eingeschaltet. Auf der rechten Seite 3.5b beträgt der Wert des duty cycle 0.8. Es sind also zuerst 4 Halbwellen ausgeschaltet und die restlichen 16 Halbwellen werden angesteuert. Für einen sinnvollen Vergleich untersuchte man bei beiden Simulationsmethoden 5 komplette Schwingungspakete.

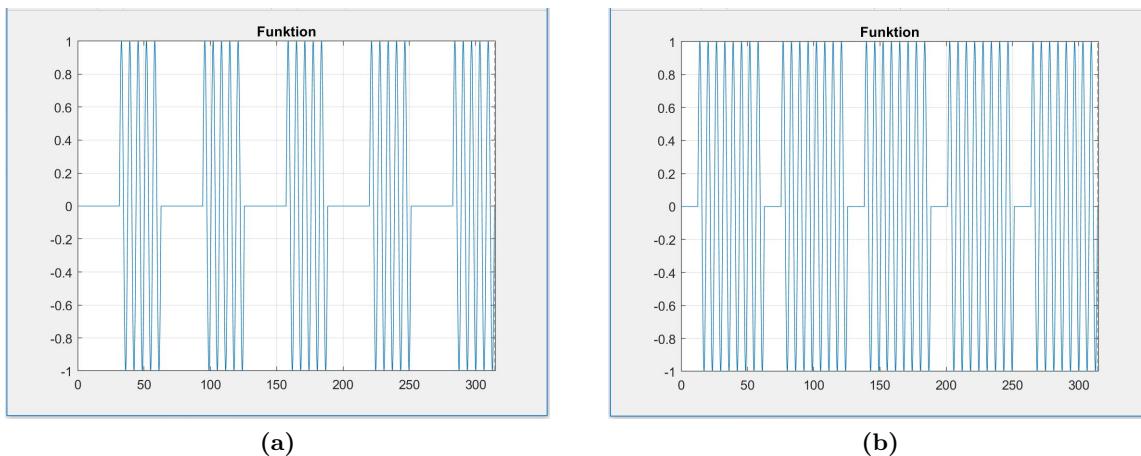


Abbildung 3.5: Schwingungspaket mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8

Um auch hier die Plecs-Simulation zu überprüfen, stellte man das Amplitudenspektrum absolut linear dar. Bei der folgenden Abbildungen 3.6 erkennt man diese Spektren. Interessant sind da vor allem die Subharmonischen Schwingungen, welche sich unterhalb der Grundfrequenz von 50 Hz befinden. Sie sind jeweils auf der linken Seite der Grafiken veranschaulicht. Damit man alle relevanten Oberschwingungen erkennt, wurde das Spektrum bis auf 1000 Hz erweitert. Dies ist auf der rechten Seite des jeweiligen Bildes ersichtlich. Bei der linken Abbildung 3.6a wurde das Amplitudenspektrum mit einem duty cycle von 0.5 dargestellt und im rechten Bild 3.6b verwendete man einen duty cycle von 0.8. Vergleicht man die zwei Diagramme erkennt man, dass je grösser der duty cycle, desto höher ist der Peak-Wert bei der Grundfrequenz von 50 Hz. Dies kommt davon, dass bei einem grösseren duty cycle mehrere Sinusschwingungen vorkommen als bei einem niedrigen.

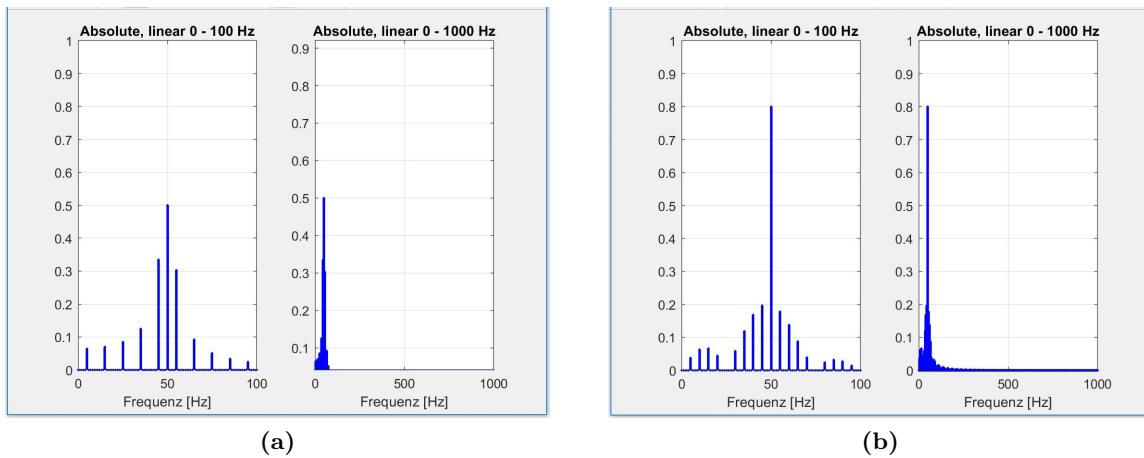


Abbildung 3.6: Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8

Die dritte Darstellungsfunktion, welche man untersuchte, war der absolute Logarithmus. Man erkennt die Darstellung in der Abbildung 3.7. Für die Berechnung der Dezibel, verwendete man das Verhältnis der Bezugsspannung U_0 bei 50 Hz mit der zu messenden Spannung U_n . Auch hier wurden die bereits bekannten duty cycle Werte von 0.5 in der linken Abbildung 3.7a und 0.8 in der rechten Grafik 3.7b verwendet um den absoluten Logarithmus anzuzeigen.

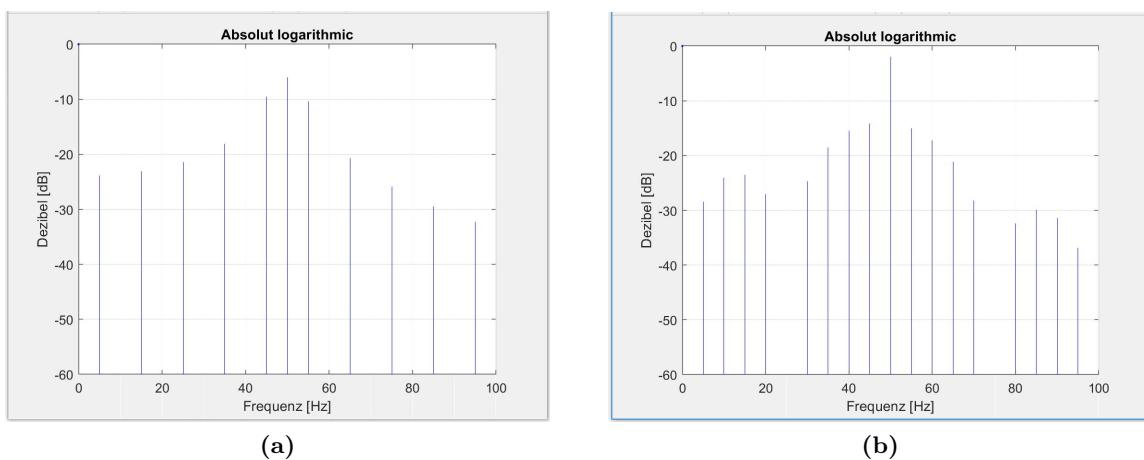


Abbildung 3.7: Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8

3.2 Simulation mit Plecs

Mit dem Simulationsprogramm Plecs wurden alle gewünschten Ansteuerungen simuliert. Die einphasigen Simulationen der Phasenanschnitt- und der Schwingungspaketsteuerung konnten mit den Matlab-Funktionen verglichen und ausgewertet werden. Nachdem dies verifiziert wurde, stellte man Verfahren für den dreiphasigen Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung her. Außerdem konstruierte man Kombinationen der beiden Verfahren im einphasigen und dreiphasigen System. Die Resultate sind auf den folgenden Seiten ersichtlich.

alle Verfahren auflisten

Auch bei der Plecs-Simulationen wurde als erstes die Phasenanschnittsteuerung untersucht. Gleich wie bei der Matlab-Simulation konnten die verschiedenen Winkel des Anschnittes nach Belieben eingestellt werden. Um die Resultate verifizieren zu können wählte man die selben Winkel wie beim Matlab in der Abbildung 3.1. In der unteren Grafik, erkennt man ein Sinussignal mit einem Phasenanschnitt von 60° links 3.8a und einen mit 90° rechts 3.8b. Um die Spektren mit den Matlab-Simulationen vergleichen zu können, wurde die Amplitude des Sinussignales auch auf ± 1 Volt gestellt.

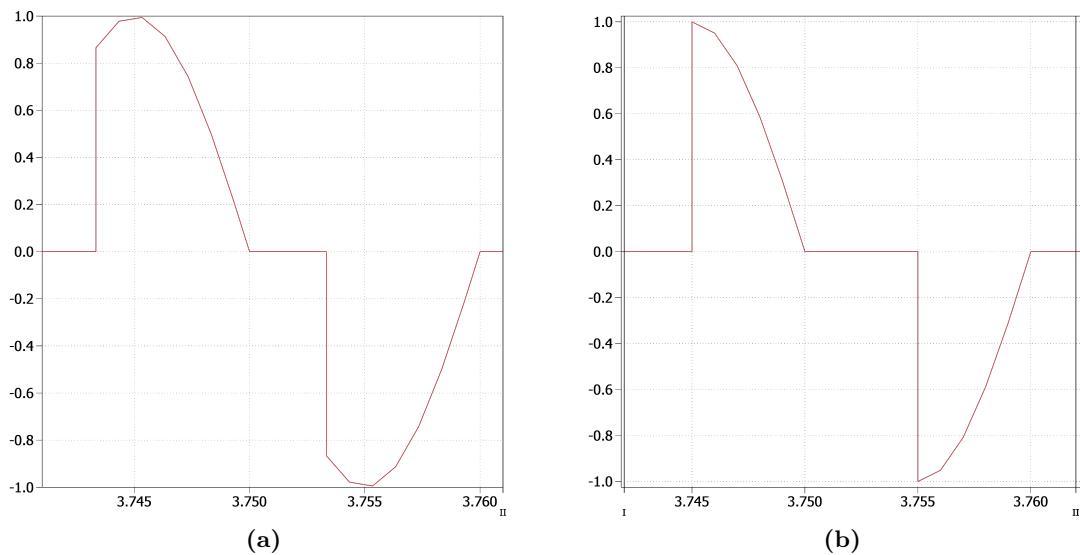


Abbildung 3.8: Eingangssignal mit Phasenanschnitt (a) 60° (b) 90°

Die folgenden Bilder 3.9 zeigen das Amplitudenspektrum der Phasenanschnittsteuerung mit den zwei bereits verwendeten Winkeln. Die Grafik musst nicht wie bei der Matlab-Funktion von Hand berechnet, sondern konnte mit Hilfe des Plecs Scope direkt analysiert werden. Plecs macht auch eine Fourier-Analyse um das Spektrum anzuzeigen. Vergleicht man die Amplitudenspektren der beiden Simulationen miteinander sehen die Grafiken, nach erster Einschätzung von Auge, sehr ähnlich aus. Der genau Vergleich der Werte wird weiter unten analysiert.

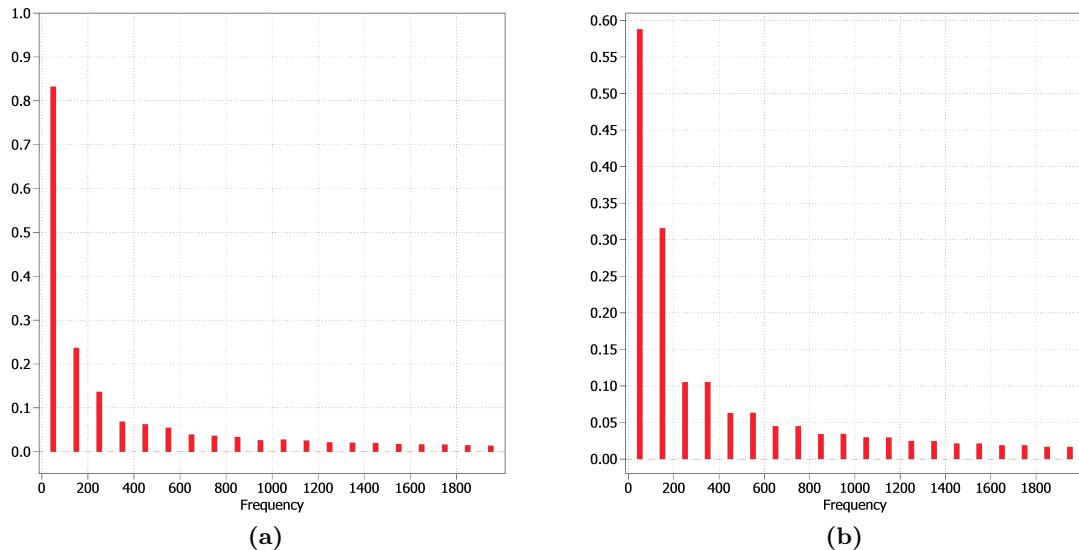


Abbildung 3.9: Amplitudenspektrum (a) 60° (b) 90°

Als nächstes wurde eine Simulation für die Schwingungspaketsteuerung aufgebaut 3.10. Auch hier verwendete man einen duty cycle von 0.5 in Bild 3.10a beziehungsweise 0.8 in der Darstellung 3.10b.

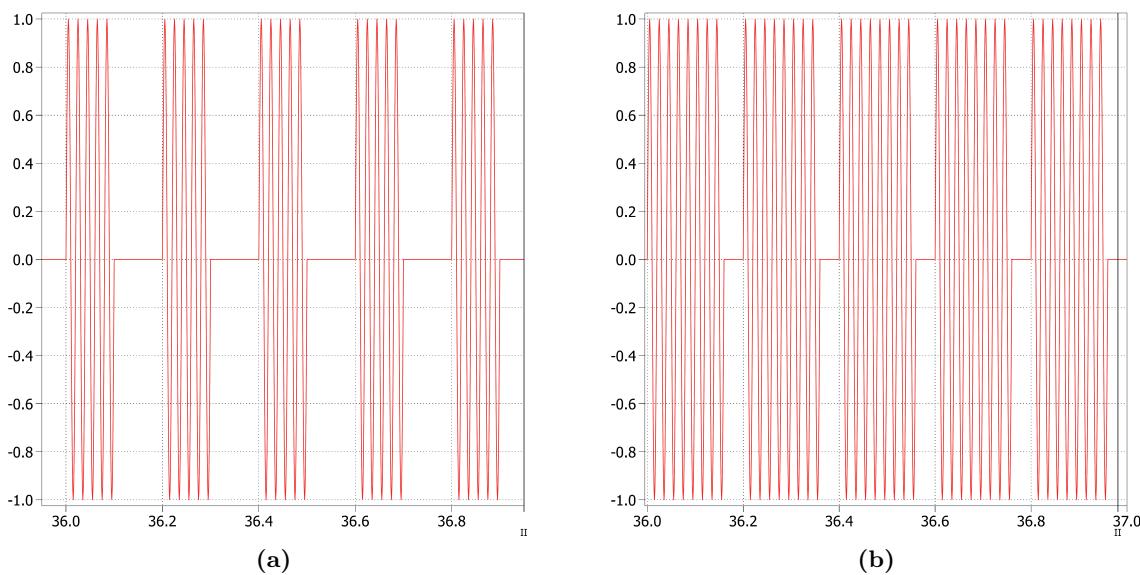


Abbildung 3.10: Schwingungspaket mit einem duty cycle (a) 0.5 (b) 0.8

In der folgende Abbildung 3.11 wurde das Amplitudenspektrum des Schwingungspaketes mit einem duty cycle von 0.5 dargestellt. Auf der linken Seite der Abbildung 3.11a erkennt man das bekannte Spektrum von 0- 100 Hz mit den Subharmonischen Werten unterhalb von 50 Hz und den Zwischenharmonischen Schwingungen von 50 Hz -100 Hz. In der rechten Grafik 3.11b erweiterte man das Spektrum bis zu 1000 Hz. Auch hier ist eine optische Ähnlichkeit zur Matlab-Funktion ersichtlich.

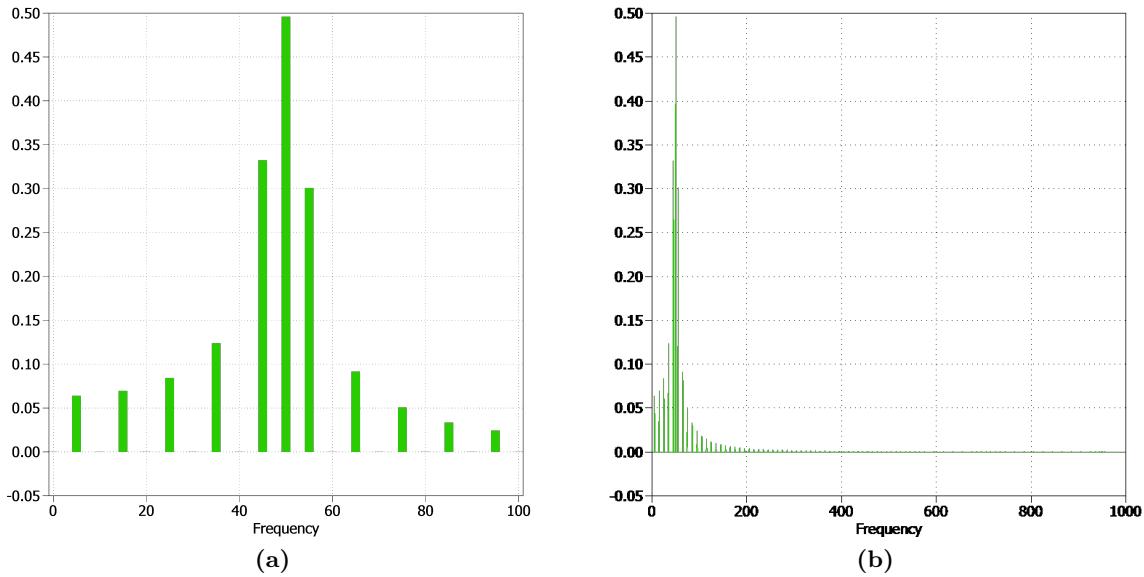


Abbildung 3.11: Amplitudenspektrum mit einem duty cycle 0.5 von (a) 0 - 100 Hz (b) 0 - 1000 Hz

Vollständigkeits halber realisierte man das gleiche noch mit einem duty cycle von 0.8. Auch hier ist das Spektrum, in der linken Abbildung 3.12a mit einer Frequenz von 0 Hz - 100 Hz und im rechten Bild 3.12b bis 1000 Hz, dargestellt.

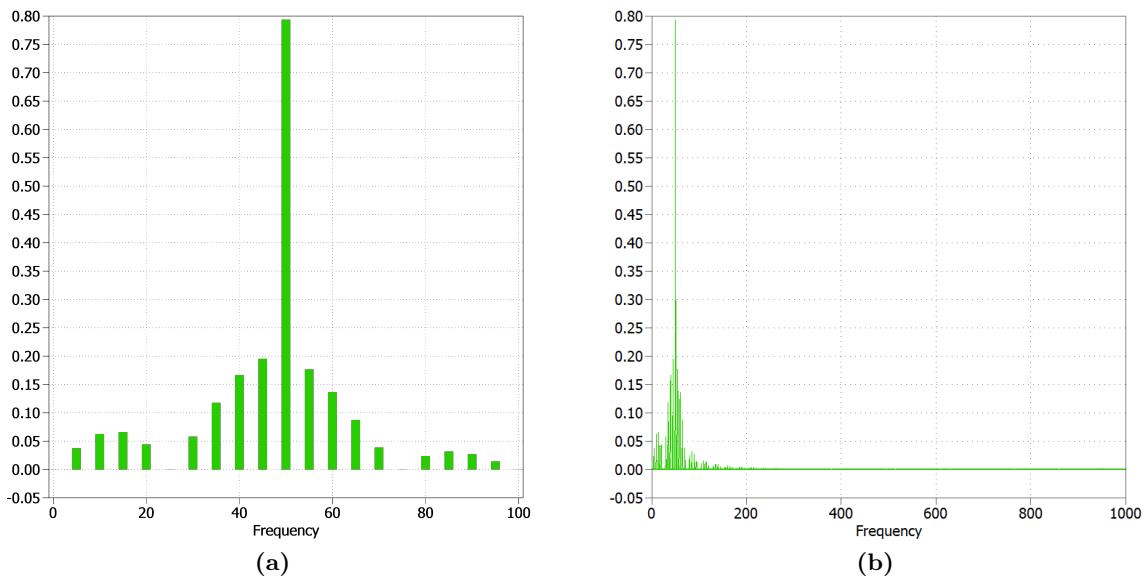


Abbildung 3.12: Amplitudenspektrum mit einem duty cycle 0.8 von (a) 0 Hz - 100 Hz (b) 0 Hz - 1000 Hz

Letztlich wurde noch das lineare absolute Spektrum der beiden duty cyclen, 0.5 in Bild 3.13a und 0.8 in Abbildung 3.13b, veranschaulicht. Damit man die Grafiken mit der Matlab-Simulation vergleichen konnte, entschied man sich das Spektrum bis zu einer Frequenz von 100 Hz anzuzeigen. Auch hier erkennt man eine optische Ähnlichkeit zur Matlab-Simulation.

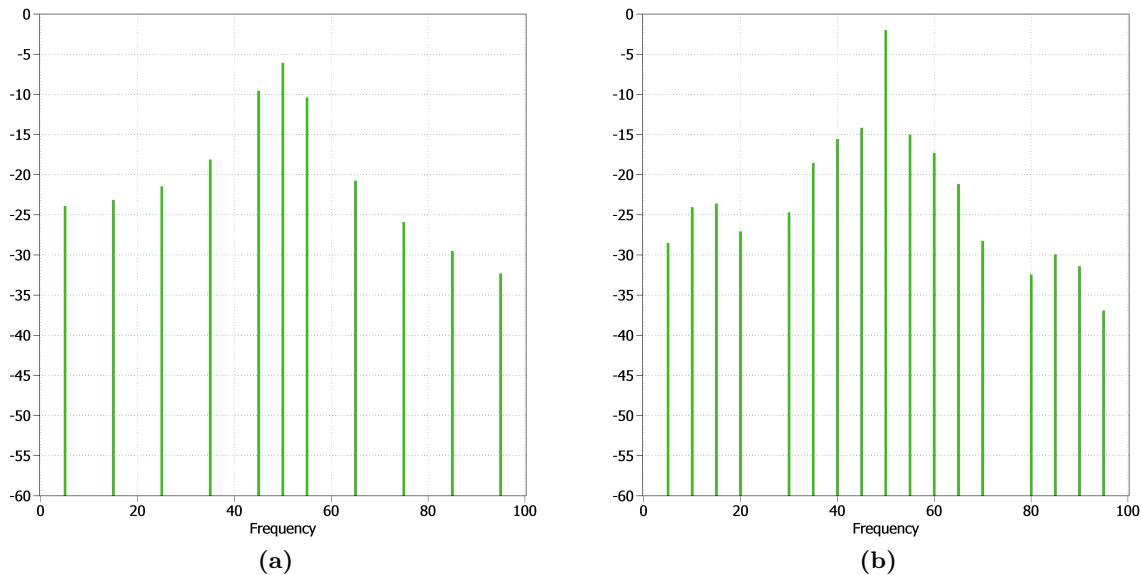


Abbildung 3.13: Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8

3.2.1 Vergleich der einphasigen Resultate mit Plecs und Matlab

Optisch betrachtet, sehen die Resultate der beiden einphasigen Simulationen sehr ähnlich aus. Um jedoch eine konkrete Bestätigung der Analyse zu erhalten, wurden alle Werte der einphasigen Simulationen nummerisch miteinander verglichen. Man erkannte, dass die meisten gegenübergestellten Werte eine Abweichung von unter 1 % haben. Dies wurde als sehr niedrig empfunden. Somit konnten die beiden Simulationen auch nummerisch auf ihre Richtigkeit geprüft werden. In der Abbildung 3.14 ist der Vergleich des Amplitudenspektrum mit einem Phasenanschnittswinkel von 90° ersichtlich. Die anderen Aufnahmen sind optisch und nummerisch im Anhang dargestellt.

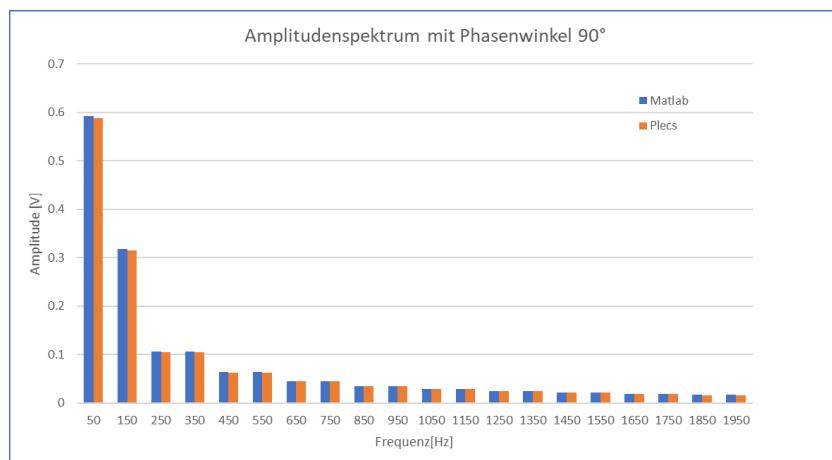


Abbildung 3.14: Amplitudenspektrum mit Phasenwinkel 90°

Bilder
in den
Anhang
schmeissen
evt. no eis
do ane

dreiphasige Phasenanschnittsteuerung mit 60°und 90°

Bei den folgenden Abbildungen 3.15 und 3.16 handelt es sich um die Simulation der dreiphasigen Phasenanschnittsteuerung, mit den bekannten Winkel von 60°und 90°. In den linken Bildern 3.15a und 3.16a ist im unteren Bereich, dass Eingangssignal mit der verketteten Nennspannung von 230 Volt dargestellt. Die oberen Grafiken zeigen die Spannungen, welche über den Widerständen abfallen, nachdem der jeweilige Triac, mit dem eingestellten Winkel, gezündet hat. Die Werte der Widerstände stellte man auf 150Ω ein, da der Culatti im Messaufbau den gleichen Wert hat. Anhand von Cursor 1 erkennt man, dass zuerst eine positive Halbwelle der Eingangsspannung, des ersten Aussenleiter (grün), anliegt. Der positive Thyristor des ersten Triacs zündet somit bei 90°beziehungsweise bei 60°. Da der Sternpunkt bei dieser Schaltung nicht mit dem Neutralleiter verbunden wurde, tritt eine negative Spannung über dem Thyristor des zweiten Triac auf (rot). Beim Cursor 2 hat es eine negative Eingangsspannung des zweiten Aussenleiters (blau). Somit zündet der negative Thyristor des dritten Triacs und die entgegengesetzte positive Spannung entsteht über dem ersten Thyristor (grün) des ersten Triacs. Diese Abfolge wird beliebig weiter geführt. Da es sich nur um eine Ohmsche Last handelt, verhält sich das Stromsignal phasengleich wie die Spannungskurve.

Auf der Abbildung 3.15b und 3.16b erkennt man die beiden FFTs der jeweiligen Phasenanschnittstuerungen. Es ist ersichtlich, dass auch bei dreiphasigen Phasenanschnittsteuerungen nur Harmonische Oberwellen vorkommen und keine Sub- oder Zwischenharmonische.

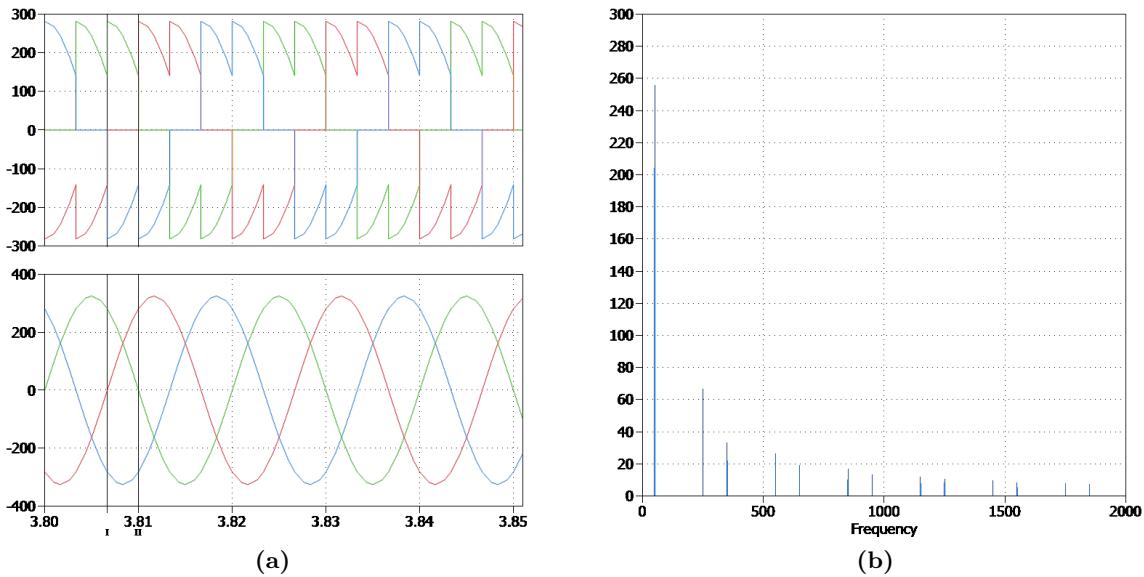


Abbildung 3.15: dreiphasige Phasenanschnittsteuerung mit 60°(a) Signal (b) FFT

Nachfolgend sind die dreiphasigen Schwingungspaketsteuerungen mit den duty cycle von 0.5 in Abbildung 3.17a und 0.8 in Abbild 3.18b dargestellt. Die drei Eingangsspannungen und die Widerstände richtete man gleich, wie bei der dreiphasigen Phasenanschnittsteuerung, ein. Daher sind auch die Strom- und Spannungsverläufe wieder phasengleich. Bei den grünen, roten und blauen Kennlinien, handelt es sich um die Spannungspakete über den einzelnen Widerständen. In den Bildern 3.17b und 3.18a sind die FFTs der Schwingungspaketsteuerung ersichtlich. Man erkennt vor allem, dass es vor und nach 50 Hz (hoher Peak) viele Sub- und Zwischenharmonische Oberschwingungen hat. Eine gewisse Ähnlichkeit mit den einphasigen Paketsteuerungen ist ersichtlich.

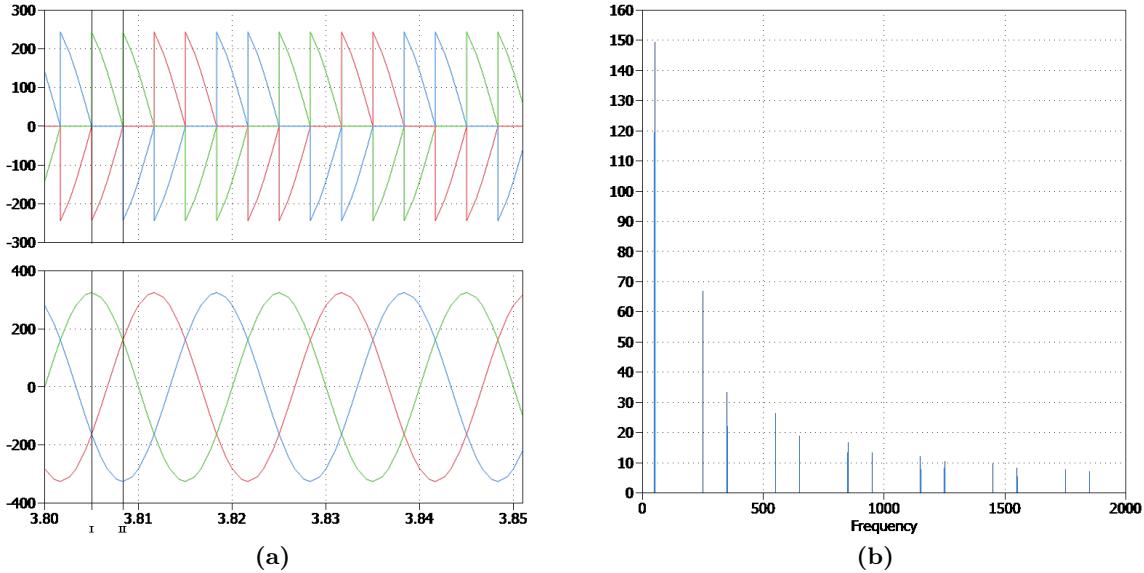
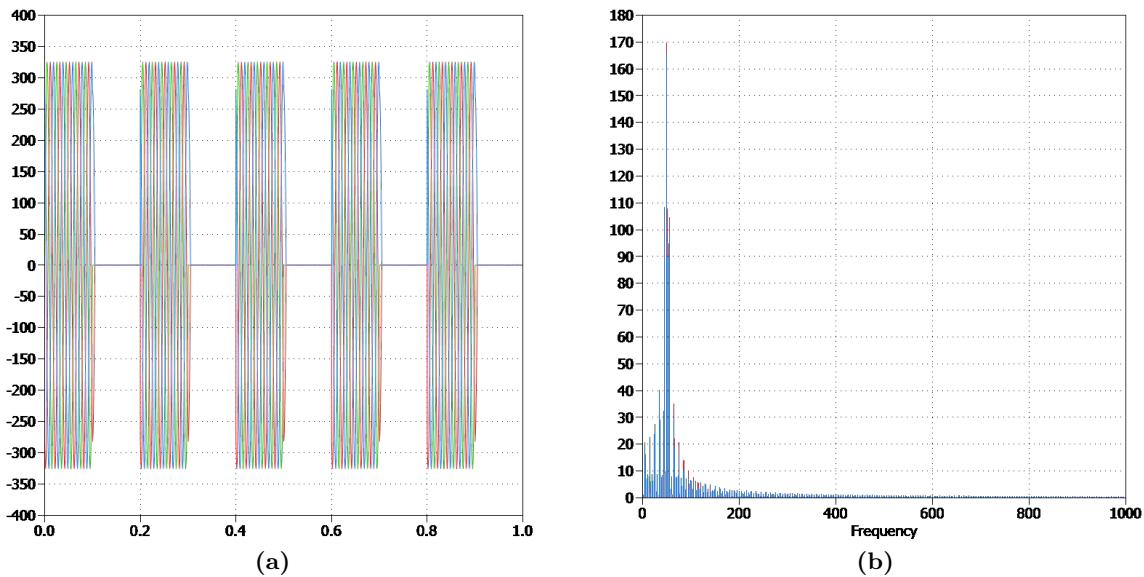
Abbildung 3.16: dreiphasige Phasenanschnittsteuerung mit 90° (a) Signal (b) FFT

Abbildung 3.17: dreiphasige Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.5 (a) Signal (b) FFT

Nach dem man die beiden Steuerungsverfahren im ein- und dreiphasigen System simuliert hat entwickelte man ein Kombination der beiden Verfahren. In der Abbildung 3.19b erkennt man ein sanftes Anlassen der Spannung bis auf die volle Leistung und nach einiger Zeit wieder ein sanftes herunterfahren bis die Leistung wieder null beträgt. Im Bild 3.19a ist der duty cycle auf 0.5 eingestellt. Die einzelnen Pakete verhalten sich nun so wie das sanfte Anlassen und Runterfahren der in Abbildung 3.19b gezeigten Spannung. Vergleicht man das FFT in der Grafik 3.20a mit dem FFT des Schwingungspaketes mit hartem zu- und Wegschalten 3.11b ist eine Verringerung der Subharmonischen Oberschwingungen ersichtlich. Der Sanft-Anlass hat aber zufolge, dass es bei den Harmonischen einige Oberwellen hinzugekommen sind.

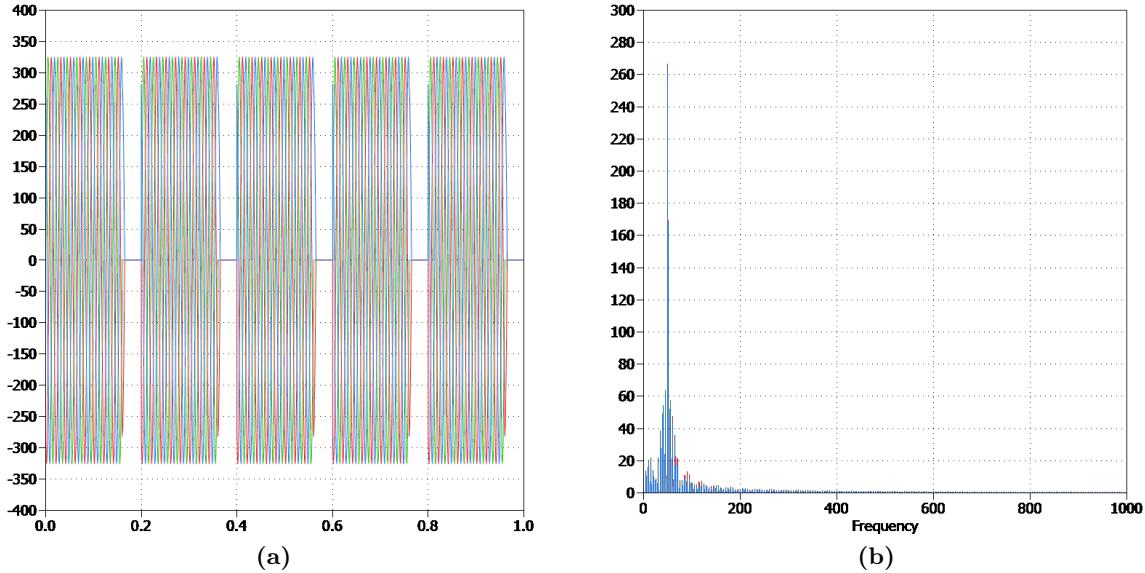


Abbildung 3.18: dreiphasige Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.8 (a) Signal (b) FFT

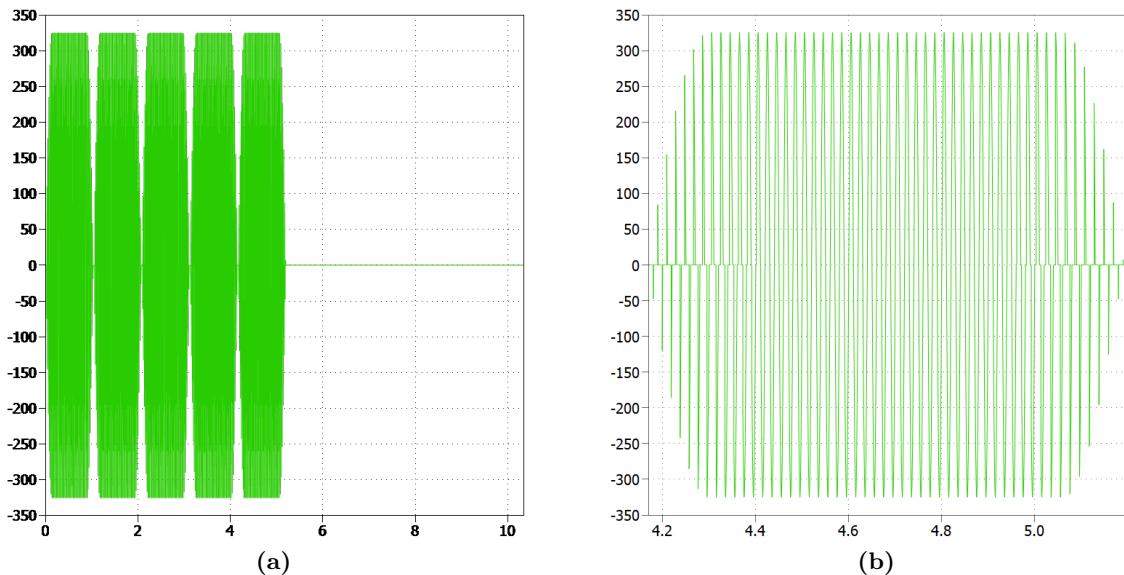


Abbildung 3.19: Einphasiges Sanft anlassen mit einem duty cycle von 0.5 (a) Eingangssignal (b) Ausschnitt

3.2.2 Alternative Ansteuerungen

In der Praxis werden nicht immer alle 3 Phasen angesteuert, sogenannte Sparansteuerungen. Dabei können nur zwei oder auch nur eine Phase angesteuert werden. Das heisst, dass zum Beispiel bei der Zwei-Phasen-Ansteuerung bei einer Phase der Thyristor überbrückt wird beziehungsweise der Thyristor gar nicht vorhanden ist. Dabei dient die überbrückte Phase als Ausgleichs- und Rückleiter. Diese Fälle wurden mit Plecs simuliert wobei die Last in Stern und in Dreieck geschaltet werden kann. Wie bei der 3-Phasen Ansteuerung, wurde für die alternativen Ansteuerung

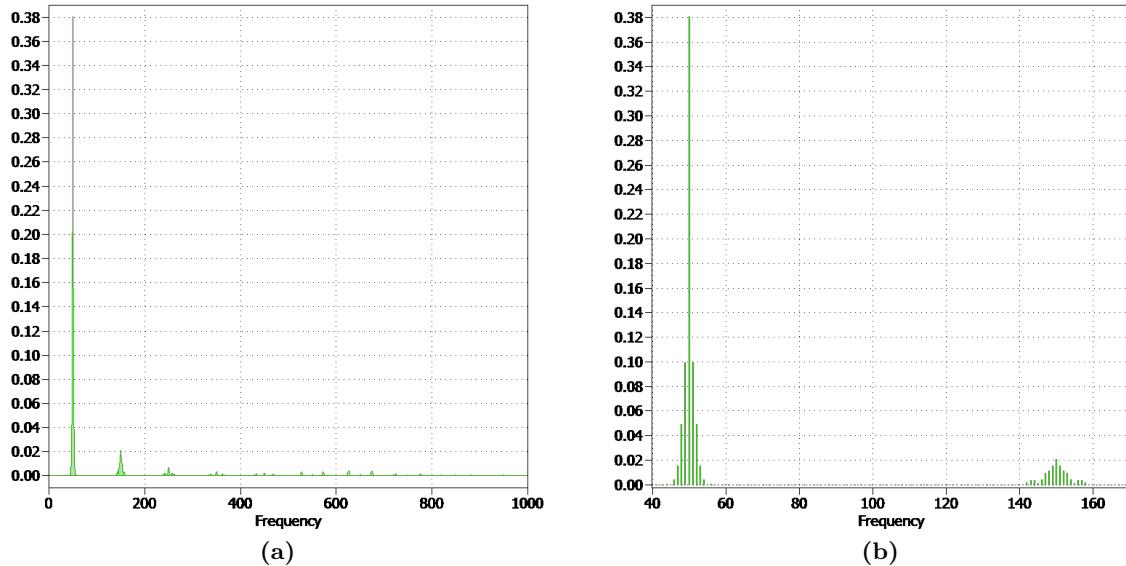


Abbildung 3.20: FTT des einphasigen Sanft anlassen mit einem duty cycle von 0.5 (a) 0 - 2000 Hz (b) Ausschnitt 40 Hz - 170 Hz

auch der Sanft-Anlass, die Kombination mit Phasenanschnitts- und Schwingungspaketsteuerung, simuliert.

2-Phasen Ansteuerung mit Last in Stern

Bild Simulation

2-Phasen Ansteuerung mit Last in Dreieck

Bild Simulation

1-Phasen Ansteuerung mit Last in Stern

Bild Simulation

1-Phasen Ansteuerung mit Last in Dreieck

Bild Simulation

Halbwellensteuerung

Eine weitere Möglichkeit, die Thyristoren anzusteuern, ist die Halbwellensteuerung. Dabei wird die positive Halbwelle einer Phasen und zwei negative Halbwellen der anderen Phasen auf die Last geführt. Dies ist mit dem Thyristorsteller, welcher für das Projekt benutzt wurde nicht möglich, da dieser alle 3 Phasen gleich ansteuert. Deshalb wurde dieser Fall nur mit Plecs simuliert. Das Problem bei dieser Steuerung ist, dass wenn der Sternpunkt nicht mit dem Nullpunkt verbunden ist, der Phasenverlauf im Plecs schwer zu kontrollieren ist. Da die Summe der Spannungen immer 0 geben muss und die Spannungen phasenverschoben sind gibt es einen sehr unschönen Spannungsverlauf. Wenn das FFT analysiert wird, fällt schnell auf, dass die Grundschwingung von 50 Hz nicht den höchsten Peak hat.

Einfügen
Bild Simulation

4 Messaufbau

In diesem Kapitel befinden sich die verschiedenen Komponenten, welche für den Messaufbau benötigt wurden. Dazu gehören die Spannungsverstärkerschaltung, welcher auf den Arduino montiert ist, das eingebaute Filter und wie der Arduino für die verschiedenen Funktionen programmiert wurde.

4.1 Laboraufbau

Um die Simulationen in die Praxis umzusetzen, wurde ein “T-Drive 3Ph compact Thyristorsteller“ von der Firma Chemtronic, vom Dozenten zur Verfügung gestellt. Wie der Name des Produktes schon sagt, arbeitet dieser Thyristorschaltung mit 3 Phasen. Für die Ansteuerung des Zündwinkels kann ein Potenziometer verwendet werden, dies hat jedoch den Nachteil, dass der Zündwinkel von Hand eingestellt werden muss. Jedoch kann die Ansteuerung auch über ein Spannungssignal von 0 V - 10 V benutzt werden. Um dieses Spannungssignal erzeugen zu können, wurde ein Arduino Mega 2560 verwendet. Das Problem dabei ist, dass der Arduino nur eine Ausgangsspannung von 5 V erzeugen kann. Deshalb wurde eine Spannungsverstärkerschaltung designt, welche die Spannung verdoppelt. Um die variable Spannung zu erzeugen, wurde im Arduino die PWM-Funktion genutzt. Diese läuft mit einer Frequenz von 490 Hz. Für die Ansteuerung sollte aber eine reine DC-Spannung geliefert werden. Deshalb wurde zusätzlich ein Tiefpass-Filter erster Ordnung am Ausgang des Arduinos eingebaut, mit einer Cut-off Frequenz von 1 Hz.

4.1.1 Filter

Um die Elemente des Tiefpassfilters zu berechnen, wurde folgende Formel verwendet.

$$f = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot R_1 \cdot C_1} \quad (4.1)$$

Dabei wurde $f = 1 \text{ Hz}$ eingesetzt und so kann die Kapazität oder der Widerstand frei gewählt werden. Für die Kapazität wurde $10 \mu\text{F}$ ausgesucht. Somit ergab sich einen Widerstand von 16Ω .

4.1.2 Verstärkerschaltung

Die Verstärkung einer nicht invertierenden Verstärkungsschaltung wird wie folgt berechnet.

$$V_u = 1 + \frac{R_3}{R_2} \quad (4.2)$$

Um die Ströme klein zu halten, wurden Widerstände von $12 \text{ k}\Omega$ ausgewählt. Um eine Verstärkung von zwei zu erreichen, wurden die beiden Widerstände gleich gross gewählt.

Diese Schaltung wurde zusätzlich noch im Plecs simuliert.

Nach dem Aufbau der Verstärkerschaltung wurde die Ausgangsspannung bei einem duty-cycle von 1 gemessen. Dabei wurde ein Wert von 9.885 V gemessen. Dies bedeutet das der Thyristorsteller nicht voll ausgesteuert werden kann. Deshalb wurde bei der Verstärkerschaltung die Verstärkung erhöht.

$$\frac{12 \text{ k}\Omega}{11 \text{ k}\Omega} = 1.09 \quad (4.3)$$

evt. einfü-
gen grafik
Plecs

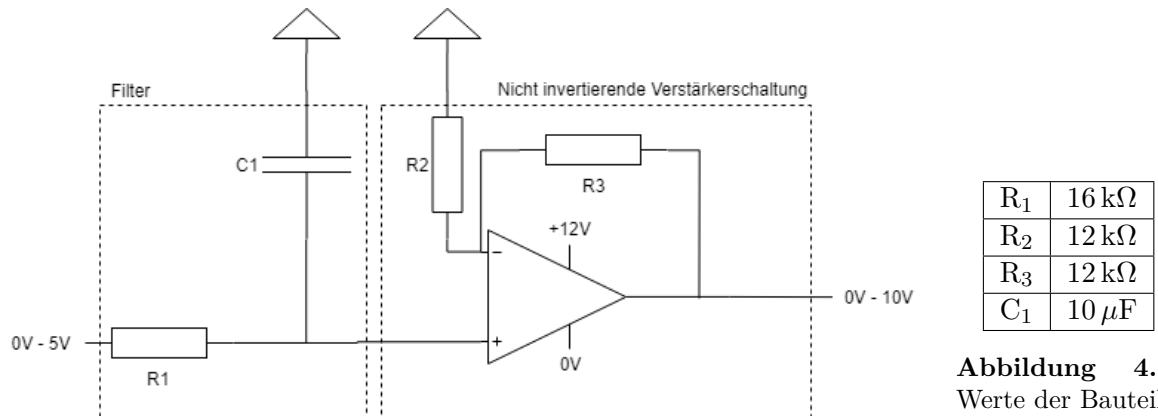


Abbildung 4.1: Schema Verstärkerschaltung

Abbildung 4.2:
Werte der Bauteile

Dies resultiert in eine Verstärkung von:

$$V_u = 1 + \frac{12k\Omega}{11k\Omega} = 2.09 \quad (4.4)$$

Nach dem Einbau des neuen Widerstandes wurde eine Spannung von 10.2 V am Ausgang gemessen. Somit kann der Thyristorsteller voll ausgesteuert werden.

4.2 Laboraufbau mit einem Widerstand

Nach dem Feststellen der Funktionalität der Spannungsverstärkungsschaltung konnte mit dem Laboraufbau begonnen werden. Hierzu wurde ein variabler Culatti-Widerstand als Last benutzt. Dieser hat den Vorteil das die Last bei allen Phasen symmetrisch ist. Um den Strom klein zu halten, wurde ein Widerstand von 150Ω gewählt. Der Aufbau der Messschaltung ist auf der Abbildung 4.3 ersichtlich.

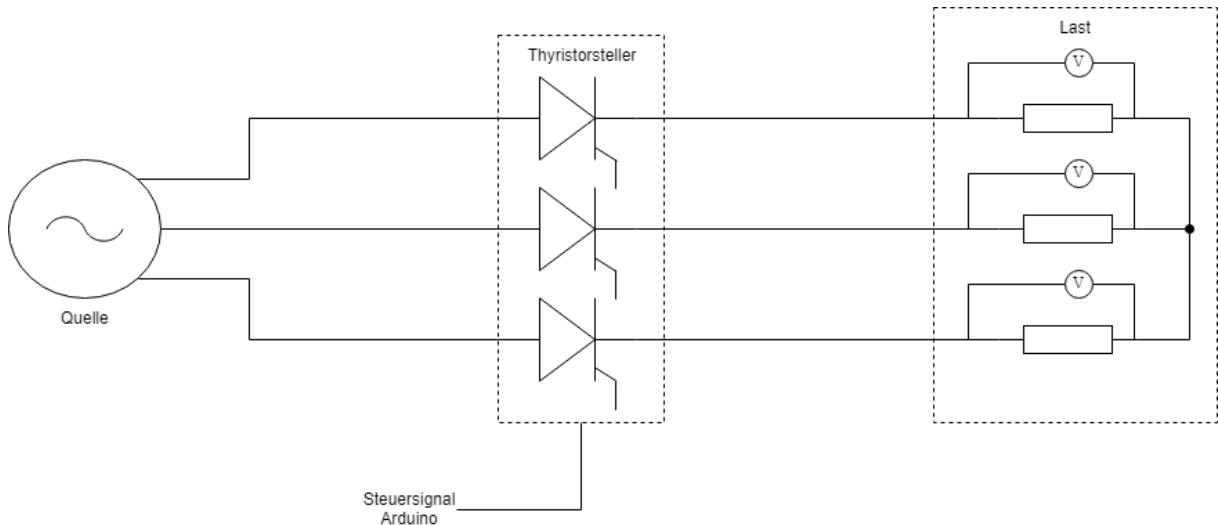


Abbildung 4.3: Schema Messaufbau

Um zu analysieren wie sich die Spannung bei der Last in Dreieck verläuft, wurde die Last auch in Dreieck geschaltet werden.

4.3 Laboraufbau mit einer ASM

Gleich wie beim Laboraufbau wurde bei diesen Versuchen eine ASM als Motor in den Stromkreis geschaltet. Dabei wurde auch wieder der Motor in Stern und in Dreieck geschaltet. Für die ASM wurde eine kleine Maschine der Marke Lukas Nülle mit einer Leistung von 0.3 kW verwendet. Dies hat den Grund, dass bei dieser Maschine ein Drehzahlgeber vorhanden war um die Drehzahlen messen zu können. Da die Maschine nicht wie der Widerstand, eine rein Ohmsche Last ist, verhielten sich die Spannungen anders. Ein weiterer interessanter Punkt bei dem Motor ist, dass wenn die Spannung abgeschaltet wird, die Motor sich noch eusdrehen muss und so sehr träge auf Veränderungen reagiert.

4.4 Arduino

Das Arduino-Programm, welches den Thyristorsteller ansteuert, wurde mit der Arduinosoftware geschrieben. Vorteil des Arduinos ist, dass die Software Open-source ist und sich für fast jede erdenkliche Arbeit auf dem Internet Beispielcodes befinden. Desweitern ist eine grosse Versibilität durch den Arduino gewährleistet. Mit den verschiedenen I/O Pins können Spannungen bis zu 5 V gemessen und DC-Spannungen mit einem PWM ausgegeben werden.

4.4.1 Phasenanschnittssteuerung mit Arduino

Die Phasenanschnittssteuerung wird der einfachen 0 V bis 10 V Ansteuerung des Thyristorstellers gemacht. Dabei ist die Ansteuerungskennlinie linear und so entsprechen 5 V einem Zündwinkel von 90°. Diese Ansteuerungsbereich muss nur auf die 0 bis 255 Werte umgerechnet werden, da der analogWrite Bereich des Arduinos so konzipiert ist. Wenn so z.B. ein Winkel von 90° erwünscht ist, muss ein Wert von 127 ausgegeben werden.

4.4.2 Schwingungspaketsteuerung mit Arduino

Die Schwingungspaketsteuerung funktioniert mit dem Thyristorsteller nicht so einfach, da dieser für Phasenanschnitt gedacht ist. Jedoch kann beim Arduino umgeschaltet werden zwischen HIGH und LOW mit einer bestimmten Zeitverzögerung dazwischen. Das Problem was sich dabei stellt, ist dass der Thyristorsteller und die Spannungsverstärkerschaltung beide zusammen eine Zeitverzögerung von 0.2 s haben. So schaltet der Sinus verzögern ein und dies resultiert in einem Hochfahren von 0.35 s. So verhält sich die Schwingungspaketsteuerung mehr wie ein Sanft-Anlasser.

4.4.3 Sanft-Anlasser

Um den Sanft-Anlasser zu implementieren wurde die beiden vorherigen Verfahren kombiniert. Anstatt jedoch nur einen Winkel vorzugeben, wurde mit einer for-Schleife die Ansteuerungsspannung und so der Zündwinkel linear erhöht. Sobald sich die Spannung auf dem Maximum befindet, wird für 0.2 s gewartet. So wird für eine kurze Zeit die maximale Spannung ausgegeben. Danach wird mit einer zweiten for-Schleife runtergefahren. Die Geschwindigkeit des Hoch- & Runterfahrens kann verändert werden. Die Auswirkungen der Geschwindigkeit der Steigung wird im Kapitel genauer erklärt. Wenn die minimale Spannung erreicht ist, wird 0.1 s gewartet bis das nächste Hochfahren anfängt, dies hat den Grund da sonst das Spannungssignal nicht auf Null geht. Diese zwei for-Schleifen befindet sich in einer dritten for-Schleife. Diese ist dafür zuständig, mittels Schwingungspakertsteuerung einstellen zu können wieviele Hoch- & Runterfahren gemacht werden bevor der ganze Zyklus wieder von vorne beginnt. Wenn z.B. fünf Schwingungspakete von zehn durchgeschaltet werden, bedeutet dies, dass fünfmal Hoch- & Runterfahren wird und danach werden die nächsten fünf Schwingungspakete gesperrt.

4.4.4 Sanft-Anlasser langsam

Für den langsamen Sanft-Anlasser wird wie der Name schon sagt, langsamer als bei dem normalen Sanft Anlasser hochgefahren. Zusätzlich wird nach dem erreichen der maximalen Spannung eine Verzögerung von 6 s eingebaut, bis das Programm wieder Runterfährt. Des Weiteren bleibt man nach dem erreichen der minimalen Spannung für 3 s auf 0. Danach fährt das Programm wieder hoch. Dies entspricht auch einem Sanft-Anlasser aber wie im Kapitel erklärt, verhält sich das FFT in diesem Fall ganz anders als mit dem normalen Sanft-Anlasser.

Kapitel mit Steigung

4.4.5 Drehzahlmessung für eine Reglerauslegung

Um die Drehzahl der ASM messen und regeln zu können, wurde eine Drehzahlregelung eingebaut. Dabei wird die Spannung über dem Drehzahlgeber gemessen. Die Spannung beträgt bei einer von Drehzahl von 2800 U/min 58.8 V. Die Spannung ist linear von der Drehzahl abhängig, und beträgt so bei z.B. 1400 U/min 29.4 V. Da diese Spannung zu hoch ist um mit dem Arduino messen zu können, wurde ein Spannungsteiler eingebaut.

$$4.94V = 58.8V \cdot \frac{56k\Omega}{56k\Omega + 611k\Omega} \quad (4.5)$$

Somit kann die Spannung mit dem Arduino gemessen werden. Dabei wird die Spannung mit 1024 verschiedenen Stufen gemessen. So entspricht der Wert 512 einer Spannung von 2.5 V. So kann mit dieser Spannung weiter gearbeitet werden. Zusätzlich wird dieser Wert mit den Widerstandswerten des Spannungsteiler auf die Orginalspannung zurück gerechnet. Für den Regler wird für den Sollwert ein Spannungswert vorgegeben. Damit kann von dem Sollwert der Istwert abgezogen werden, um die Differenz zu erhalten. Da der Ausgabewert einem Wert zwischen 0 und 255 entspricht, muss die Differenz umgerechnet werden. Zusätzlich zur Differenz, wird ein PI-Regler benötigt. Mit der Formel: [6]

$$Y(k) = Y(k - 1) + B_0U(k) + B_1U(k - 1) \quad (4.6)$$

Wobei Y der Ausgangsspannung, U der Differenzspannung und k dem Laufparameter entsprechen [7]. Die Parameter B_0 und B_1 werden folgendermassen berechnet:

$$B_0 = \left(K_p + \frac{K_i T}{2} \right) \quad (4.7)$$

$$B_1 = - \left(K_p - \frac{K_i T}{2} \right) \quad (4.8)$$

Nachdem dies berechnet ist, muss die Spannungsdifferenz von der Ausgangsspannung subtrahiert werden. Das Resultat muss danach in die 0 bis 255 Werte umgerechnet werden. Die Werte der Ausgangsspannung und der Differenzspannung werden nach der Ausgabe in den Laufparameter $k - 1$ geladen. Das Problem mit dem PI-Regler ist, dass der Thyristorsteller und die Spannungsverstärkung eine Totzeit besitzen. Dadurch ist das Auslegen eines guten Reglers nicht möglich. Durch das Gespräch mit anderen Studenten, wurde festgestellt das ein Smithprädiktor [8] Abhilfe verschaffen könnte. Dieser rechnet die Totzeiten in das System und das System kann so besser geregelt werden. Jedoch wurde der Smithprädiktor nicht mehr implementiert. Der Code für die Drehzahlregelung befindet sich im Anhang.

Einfügen
Quelle für
Spannungsmessung

Kapitel angeben

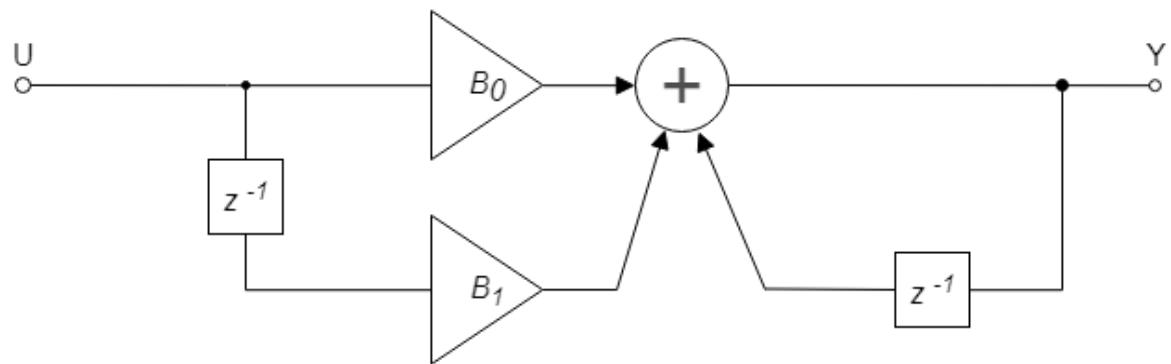


Abbildung 4.4: Blockdiagramm eines digitalen PI-Reglers

5 Messaufbau Resultate

In diesem Kapitel werden die Messresultate des Laboraufbaus analysiert und mit den Simulationen und den Normen verglichen. Hierbei wurden die Daten der Messungen als .csv Datei gespeichert um mit Matlab die Signale schön darstellen zu können und das FFT berechnen zu können.

5.1 Messungen Widerstand

Für die Messungen mit dem Widerstand, werden bei der Phasenanschnittsteuerung die Winkel 60° und 90° mit den Simulationen verglichen. Für die Schwingungspaketsteuerung wurde ein Duty cycle von 0.5 und 0.8 verglichen. Desweiteren werden noch der normale und der Langsame Sanft-Anlasser analysiert.

5.1.1 Phasenanschnitt 60°

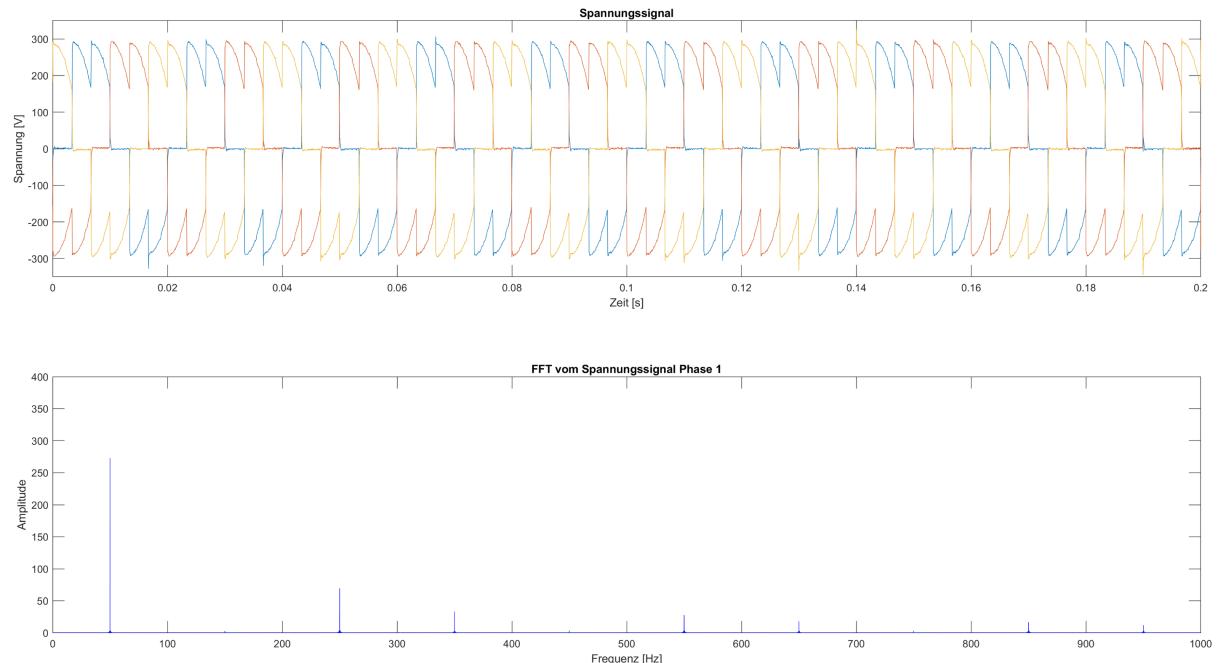


Abbildung 5.1: Messung mit Phasenanschnitt 60°

5.1.2 Phasenanschnitt 90°

5.1.3 Schwingungspaketsteuerung mit Last in Stern

Für die Messung mit der Schwingungspaketsteuerung wurde eine Einschaltzeit von 0.5 Sekunden und eine Ausschaltzeit von 0.2 Sekunden gewählt. Die Ausschaltzeit darf nicht kürzer sein, da die Spannungsverstärkerschaltung und den Thyristorsteller eine Zeitverzögerung darstellen und so die Spannung nicht sofort ein- oder ausgeschaltet wird. Wenn die Ausschaltzeit kürzer ist, geht die Spannung zwischen den Paketen nicht auf 0 V.

Das FFT zeigt entgegen den Erwartungen aus der Theorie fast keine Subharmonische auf. Dafür sind Harmonische und Zwischenharmonische sehr ausgeprägt. Sehr gut zu sehen ist die Grundfrequenz von 50 Hz, der erste Peak von der linken Seite. Dies ist darauf zurückzuführen, dass nicht

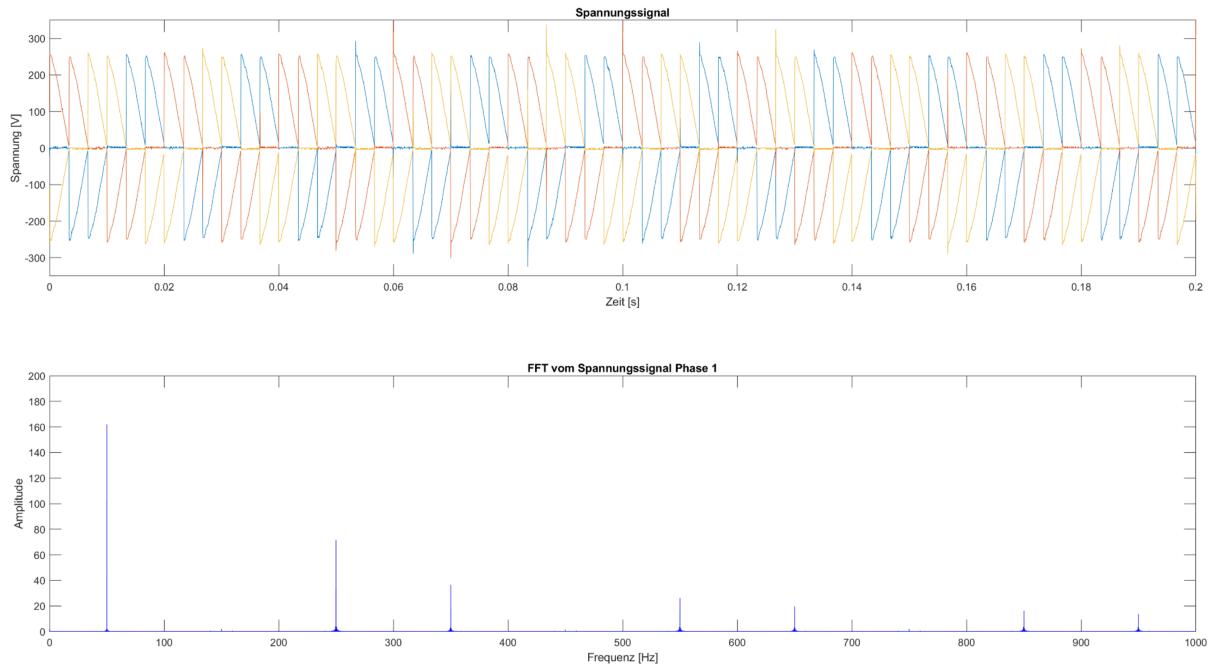


Abbildung 5.2: Messung mit Phasenanschnitt 90°

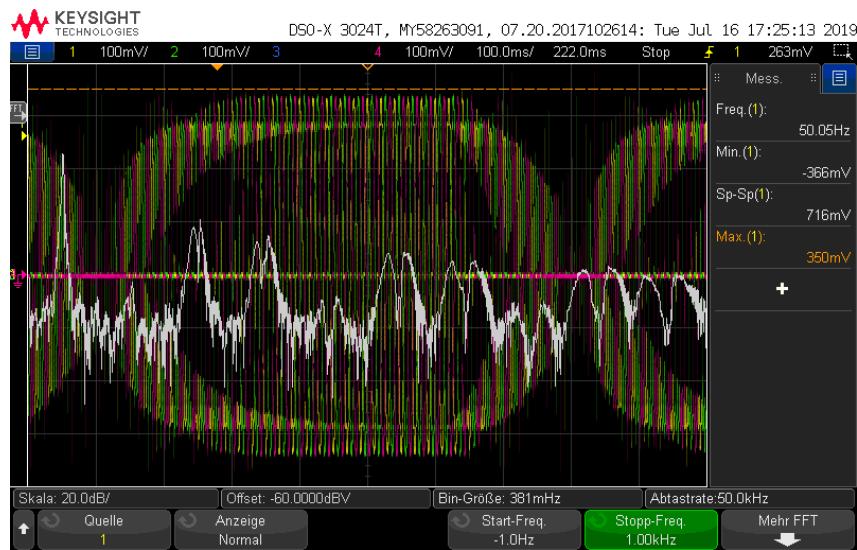


Abbildung 5.3: Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT

direkt ein- und ausgeschaltet wird und so einem Sanft-Anlass ähnelt. Dies dominiert gegenüber dem harten Ein- und Ausschalten, welches die Subharmonische hervorrufen würde.

5.2 Phasenanschnittsteuerung mit 2 Thyristoren mit Last in Stern

Für die Sparansteuerung wurde ein Winkel von 90° gewählt.

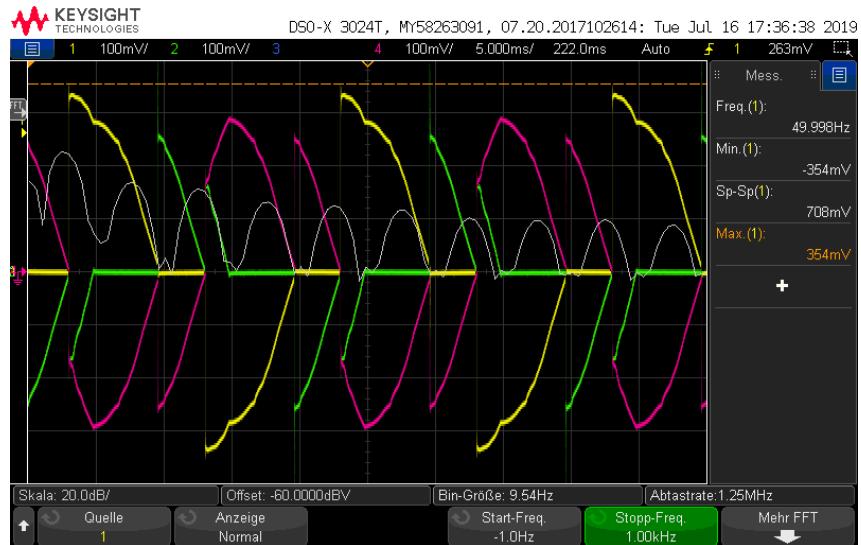


Abbildung 5.4: Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT

5.3 Phasenanschnittsteuerung mit 1 Thyristor mit Last in Stern

Für die Sparansteuerung wurde ein Winkel von 90° gewählt.

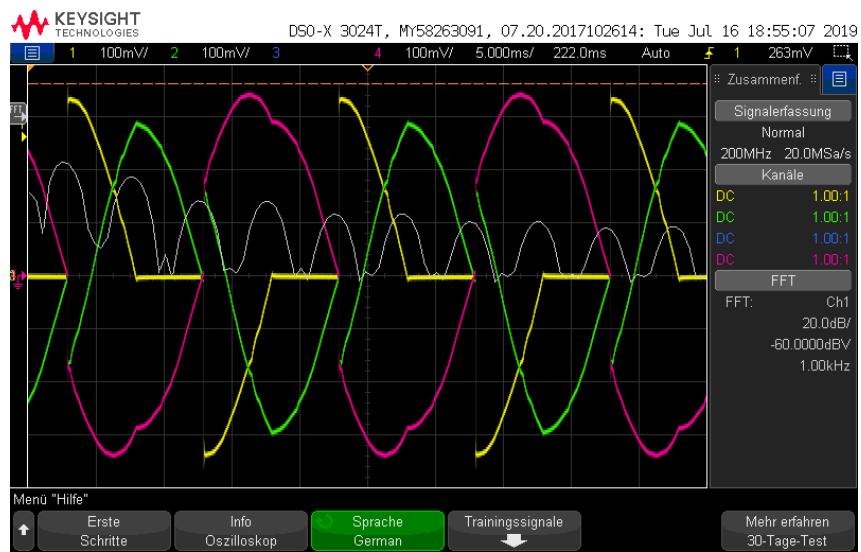


Abbildung 5.5: Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT

5.4 Messungen ASM

6 Validierung

In diesem Kapitel wird aufgezeigt, welche Schritte gemacht wurden um sicherzustellen, dass das fertige Produkt auch funktioniert.

7 Schlusswort

Hier könnte Ihre Werbung stehen.

Ehrlichkeitserklärung

Wir erklären eidesstattlich, dass wir die vorliegende Arbeit selbstständig und ohne fremde Hilfe verfasst, andere als die angegebenen Quellen nicht benutzt und die benutzten Quellen entnommenen Stellen als solche gekennzeichnet haben. Die Arbeit wurde bisher in gleicher oder ähnlicher Form keiner anderen Prüfungsbehörde vorgelegt.

Nando Spiegel

Bastian van Dijke

Windisch, am 18.01.2019

Literatur

- [1] Alexander Kamenka. (2019). OBERSCHWINGUNGEN KAPITEL 1: OBERSCHWINGUNGEN – DIE GRUNDLAGEN, Adresse: <https://www.ihks-fachjournal.de/sechs-themen-um-overschwingungen-und-netzqualitaet-in-stromversorgungsnetzen/> (besucht am 4. Mai 2019).
- [2] C Beneduce, *Analysis 3, Vorlesungsscript Teil 3*, 6. Mai 2019.
- [3] Dr. Rüdiger Paschotta. (2018). Phasenanschnittsteuerung, Adresse: <https://www.energie-lexikon.info/phasenanschnittsteuerung.html> (besucht am 15. Apr. 2019).
- [4] WolfgangS. (2006). Schwingungspaketsteuerung, Adresse: <https://de.wikipedia.org/wiki/Datei:Schwingungspaketsteuerung.png> (besucht am 15. Apr. 2019).
- [5] M. Meyer, *Leistungselektronik Einführung, Grundlagen, Überblick*. Springer Verlag, 1990.
- [6] Manish Bhardwaj. (2013). Software Phase Locked Loop Design Using C2000 Microcontrollers for Single Phase Grid Connected Inverter, Adresse: <http://www.ti.com/lit/an/sprabt3a/sprabt3a.pdf> (besucht am 1. Juli 2017).
- [7] M. Wassmer, *Funktionsmuster eines Dreiphasigen PFC Gleichrichters*, 5. Jan. 2018.
- [8] J. Lunze, *Regelungstechnik 1*. Springer Vieweg, 2014.

Abbildungsverzeichnis

2.1	Grundschwingung mit 3. Ordnung [1]	3
2.2	Grundschwingung mit 11. Ordnung [1]	3
2.3	Addition der verschiedenen Oberwellen [2]	4
2.4	Sub- und Zwischenharmonische mit einer Grundfrequenz von 50 Hz	7
2.5	Phasenanschnitt mit einem Winkel von 135°[3]	8
2.6	Phasenanschnitt mit einem Winkel von 45°[3]	8
2.7	Schwingungspaketsteuerung 2/3 der Leistung [4]	9
2.8	Leistungsfaktor von Phasenanschnitt- und Schwingungspaketsteuerung	10
2.9	Prüfspannungsquelle mit der Bezugsimpedanz	16
3.1	Eingangssignal mit Phasenanschnitt (a) 60° (b) 90°	20
3.2	Amplituden- und Phasenspektrum (a) 60° (b) 90°	21
3.3	Rekonstruiertes Signal (a) 60° (b) 90°	21
3.4	FFT mit der Matlabfunktion dargestellt	22
3.5	Schwingungspaket mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8	22
3.6	Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8	23
3.7	Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8	23
3.8	Eingangssignal mit Phasenanschnitt (a) 60°(b) 90°	24
3.9	Amplitudenspektrum (a) 60°(b) 90°	25
3.10	Schwingungspaket mit einem duty cycle (a) 0.5 (b) 0.8	25
3.11	Amplitudenspektrum mit einem duty cycle 0.5 von (a) 0 - 100 Hz (b) 0 - 1000 Hz	26

3.12 Amplitudenspektrum mit einem duty cycle 0.8 von (a) 0 Hz - 100 Hz (b) 0 Hz - 1000 Hz	26
3.13 Lineares absolutes Spektrum mit einem duty cycle von (a) 0.5 (b) 0.8	27
3.14 Amplitudenspektrum mit Phasenwinkel 90°	27
3.15 dreiphasige Phasenanschnittsteuerung mit 60°(a) Signal (b) FFT	28
3.16 dreiphasige Phasenanschnittsteuerung mit 90°(a) Signal (b) FFT	29
3.17 dreiphasige Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.5 (a) Signal (b) FFT	29
3.18 dreiphasige Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.8 (a) Signal (b) FFT	30
3.19 Einphasiges Sanft anlassen mit einem duty cycle von 0.5 (a) Eingangssignal (b) Ausschnitt	30
3.20 FTT des einphasigen Sanft anlassen mit einem duty cycle von 0.5 (a) 0 - 2000 Hz (b) Ausschnitt 40 Hz - 170 Hz	31
4.1 Schema Verstärkerschaltung	33
4.2 Werte der Bauteile	33
4.3 Schema Messaufbau	33
4.4 Blockdiagramm eines digitalen PI-Reglers	36
5.1 Messung mit Phasenanschnitt 60°	37
5.2 Messung mit Phasenanschnitt 90°	38
5.3 Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT	38
5.4 Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT	39
5.5 Das Spannungssignal aller Phasen bei Schwingungspaketsteuerung mit FFT	39
B.1 Phasenanschnittsteuerung mit 30°(a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	48
B.2 Phasenanschnittsteuerung mit 45°(a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	48
B.3 Phasenanschnittsteuerung mit 120°(a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	48
B.4 Schwingungspaket mit duty cycle 0.2 (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	49
B.5 Schwingungspaket mit duty cycle 0.4 (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	49
B.6 Phasenanschnitt mit 30°simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	49
B.7 Phasenanschnitt mit 45°simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	50
B.8 Phasenanschnitt mit 120°simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum	50

B.9 Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.2 simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudenspektrum	50
B.10 Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.4 simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudenspektrum	51
B.11 Vergleich der Amplitudenspektrum mit Phasenwinkel von 90°	51
B.12 Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.5	51
B.13 Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8	52
B.14 Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8	52
B.15 Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8	52

Tabellenverzeichnis

2.1 Oberschwingungsfrequenzen	3
2.2 Grenzwerte für Geräte der Klasse A	15
2.3 Beobachtungsdauer für die Prüfung	15
2.4 Kompatibilitätsstufen für einzelne Oberschwingungsspannungen im Niederspannungsnetz	18
2.5	19

A Matlab-Berechnungen

A.1 Leistungsfaktor

```
1 %Leistungsfaktor
2 %Phasenanschnitt
3 clc, clear all, close all hidden
4 alpha= linspace(0, 180, 180);
5 alphas= deg2rad(alpha);
6 ProzentAlpha= alphas/(pi)*100;
7
8 lambda_prov= sqrt(1-alphas/pi+1/(2*pi)*sin(2*alphas));
9 lambda_p= real(lambda_prov);
10 VP = 1-alphas/pi+1/(2*pi)*sin(2*alphas);
11 hold on
12 subplot(1,2,1)
13 plot(lambda_p)
14 axis([0 180 0 1])
15 grid on
16
17 title('Phasenanschnitt')
18 xlabel('Zuendwinkel in Grad')
19 ylabel('Leistungsfaktor')
20
21 % Schwingungspaketsteuerung
22 a= linspace(0.001, 1, 100);
23
24 lambda_s= sqrt(a);
25 subplot(1,2,2)
26 plot(lambda_s)
27 grid on
28 %axis([0 1 0 1])
29 title('Schwingungspaket')
30 xlabel('Einschaltzeitverhaeltnis [%]')
31 ylabel('Leistungsfaktor')
```

A.2 Arduino-Programm

```

1 const int Switch_PO = 3;           // Output fuer den EIN- und
                                   AUSSCHALTER
2 const int Controll_P = 2;         // Output fuer Steuersignal
3 const int Switch_PI = 5;          // Input fuer den EIN- und AUSSCHALTER
4 int buttonState = 0;              // Zustand Schalter auf 0
5 int anzahl_Schwingungspakete = 5; // Anzahl Schwingungspakete
6
7 void setup() {
8 pinMode (Switch_PO, OUTPUT);      // Schalter auf Output
9 pinMode (Controll_P, OUTPUT);      // PWM auf Output
10 pinMode (Switch_PI, INPUT_PULLUP); // Schalter Eingang
11 }
12
13 void loop() {
14 buttonState =! digitalRead(Switch_PI); // Da Pullup wird das
                                         Signal negiert
15 if(buttonState == HIGH){           // if-Schleife falls Zustand
                                         Schalter auf EIN
16 for(int z=0; z<10; z++){        // for-Schleife fuer
                                         Schwingungspaketsteuerung
17 if(z<anzahl_Schwingungspakete){ // Anzahl
                                         Schwingungen EIN
18 for(int i=0; i<255; i++){      // Hochfahren mit PWM
19 analogWrite(Controll_P, i);    // Die Variable wird auf den
                                         Steuersignalausgang geschrieben
20 delay(5); // Kurze Zeitverzoegerung da sonst das PWM zu schnell fuer
               ein Multimeter hochfaehrt
21 }
22 delay(200); // Warten waehrend volle Leistung
23 for(int i=255; i>0; i--){       // Runterfahren mit PWM
24 analogWrite(Controll_P, i);    // Die Variable wird auf
                                         den Steuersignalausgang geschrieben
25 delay(5); // Kurze Zeitverzoegerung da sonst das PWM zu schnell fuer
               ein Multimeter runterfaehrt
26 }
27 delay(100); // Warten waehrend keiner Leistung
28 }else{
29 digitalWrite(Controll_P, LOW); // Ausschalten fuer Schwingungspakete
                                         keine Leistung
30 delay((10-anzahl_Schwingungspakete)*480); // Verzoegerung bis
                                         wieder eingeschaltet werden soll
31     }
32 }
33 }
34 }
```

B Vergleich der Resultate von Plecs und Matlab

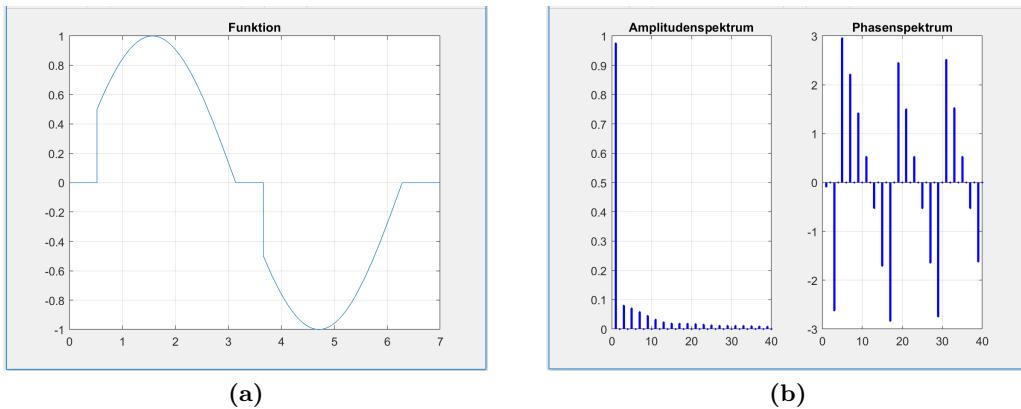


Abbildung B.1: Phasenanschnittsteuerung mit 30° (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

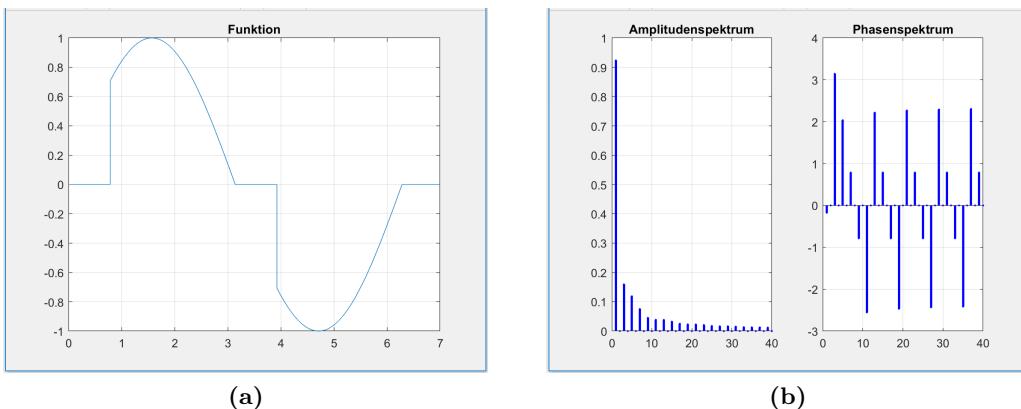


Abbildung B.2: Phasenanschnittsteuerung mit 45° (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

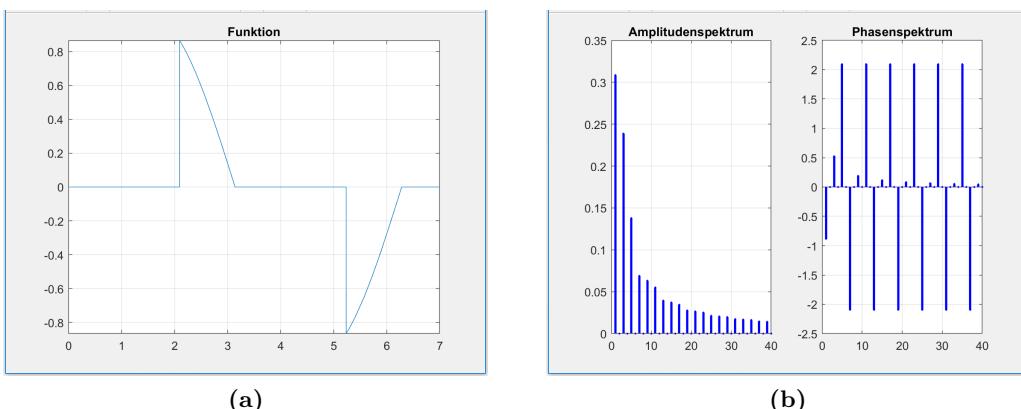


Abbildung B.3: Phasenanschnittsteuerung mit 120° (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

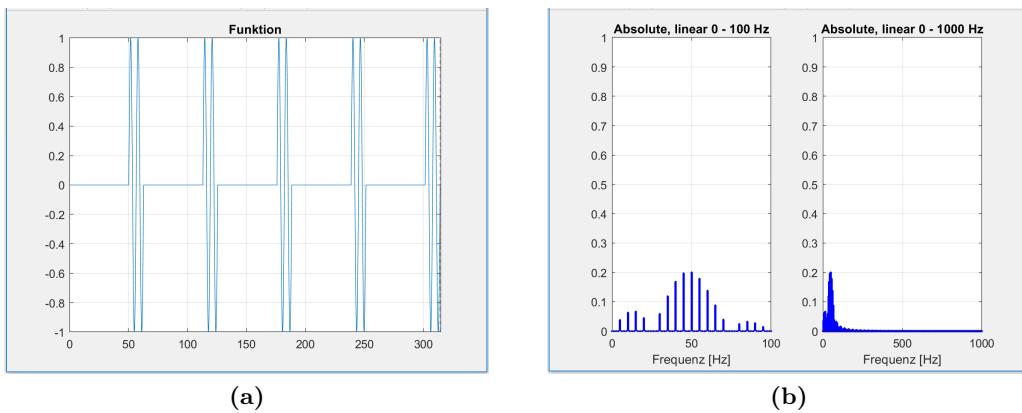


Abbildung B.4: Schwingungspaket mit duty cycle 0.2 (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

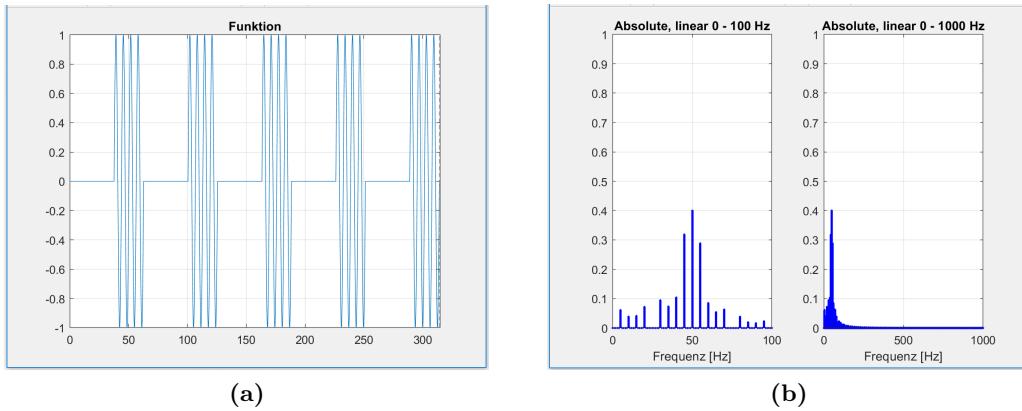


Abbildung B.5: Schwingungspaket mit duty cycle 0.4 (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

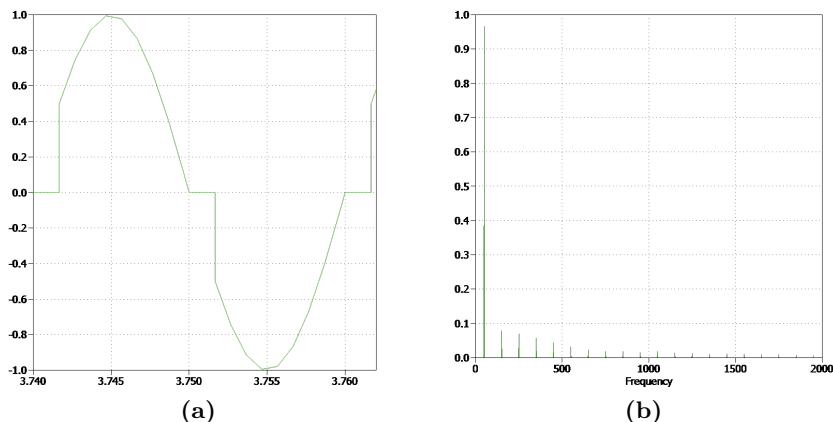


Abbildung B.6: Phasenanschnitt mit 30° simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplituden- und Phasenspektrum

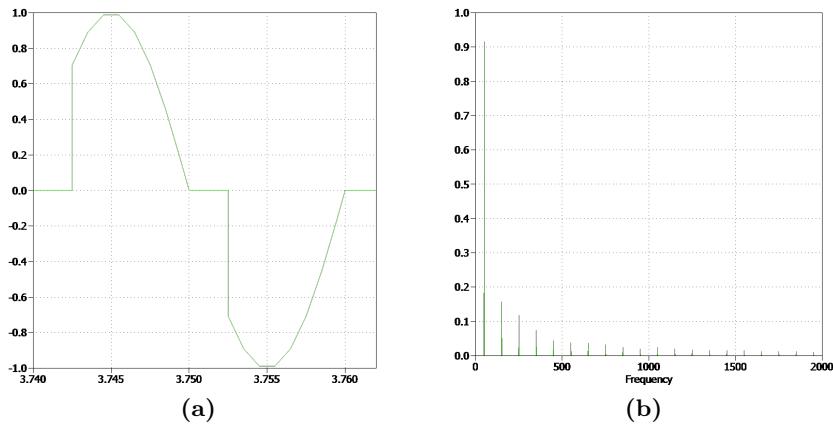


Abbildung B.7: Phasenanschnitt mit 45° simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudens- und Phasenspektrum

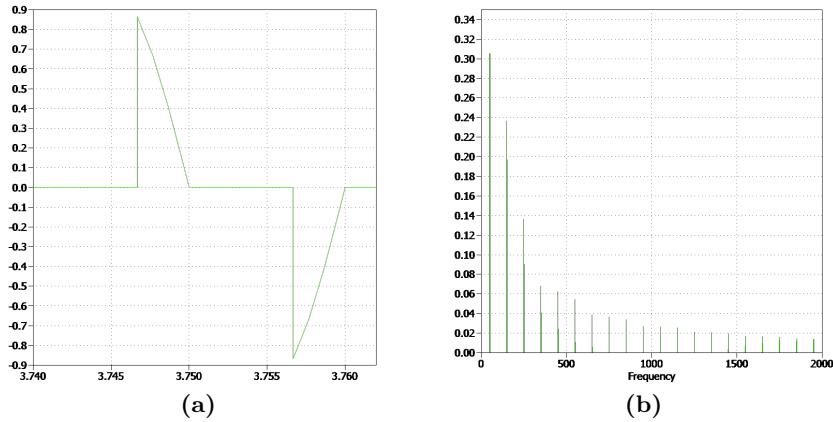


Abbildung B.8: Phasenanschnitt mit 120° simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudens- und Phasenspektrum

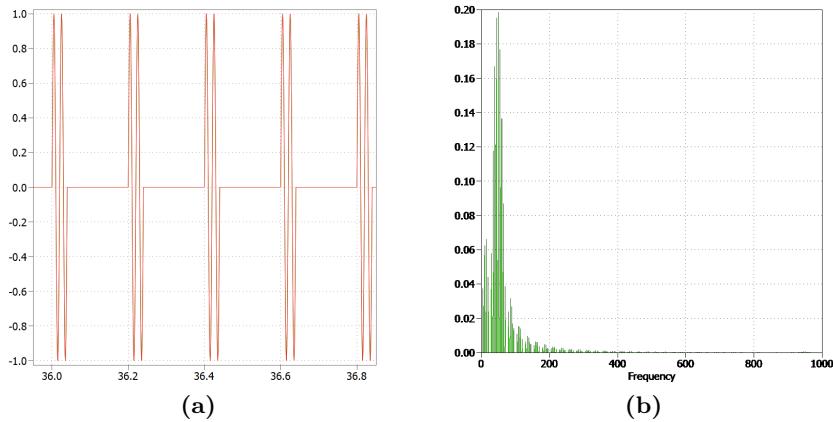


Abbildung B.9: Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.2 simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudenspektrum

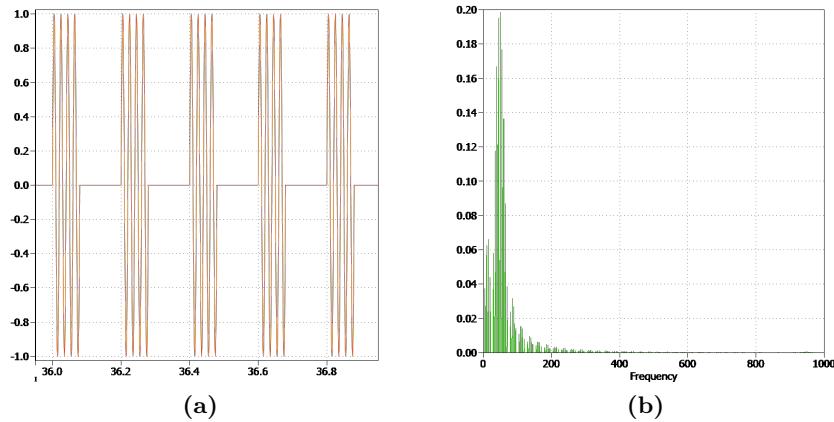


Abbildung B.10: Schwingungspaketsteuerung mit duty cycle 0.4 simuliert mit Plecs (a) Eingangssignal (b) Amplitudenspektrum

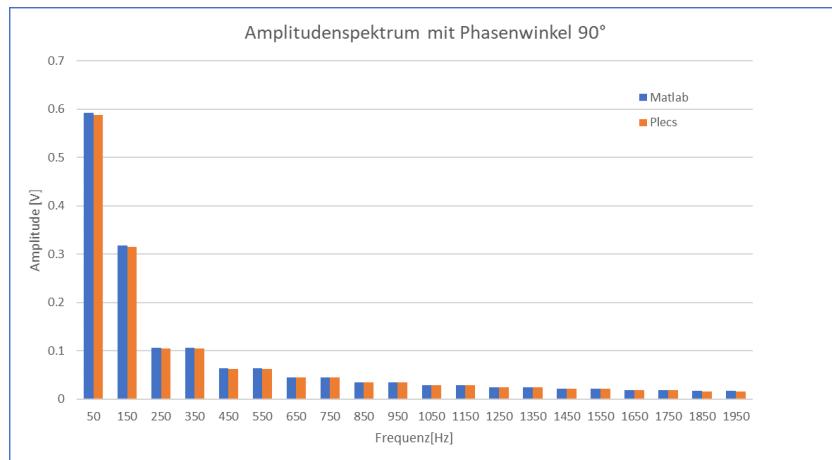


Abbildung B.11: Vergleich der Amplitudenspektrum mit Phasenwinkel von 90°

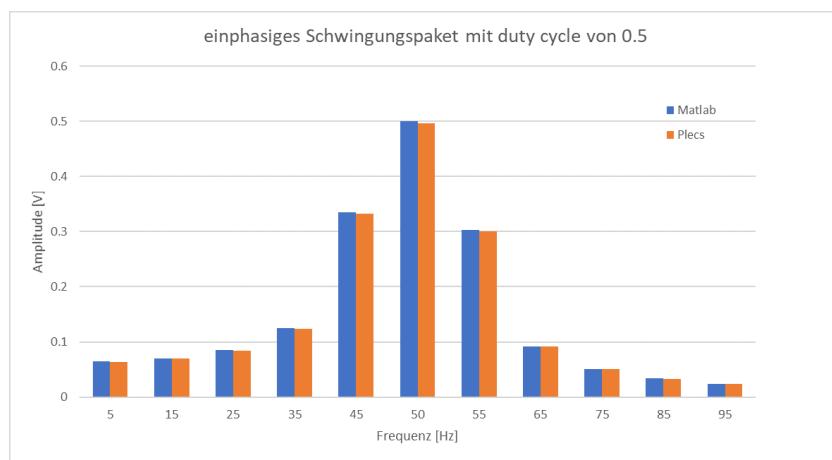


Abbildung B.12: Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.5

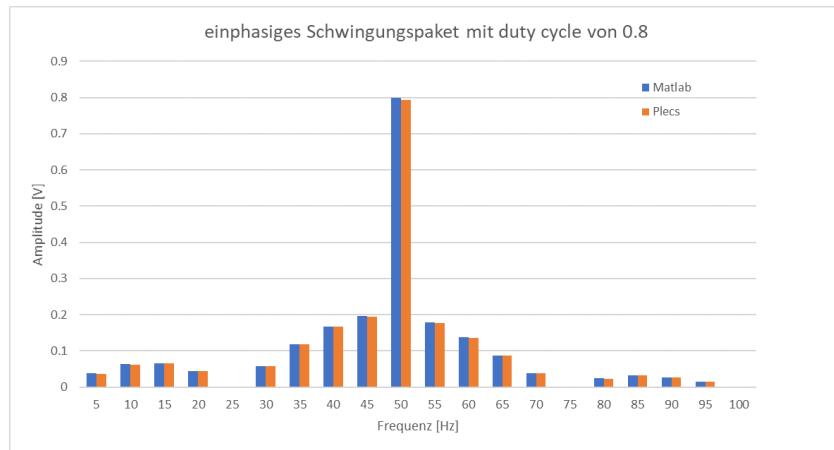


Abbildung B.13: Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8

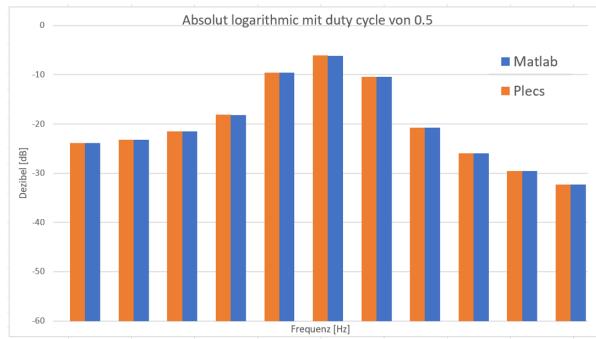


Abbildung B.14: Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8

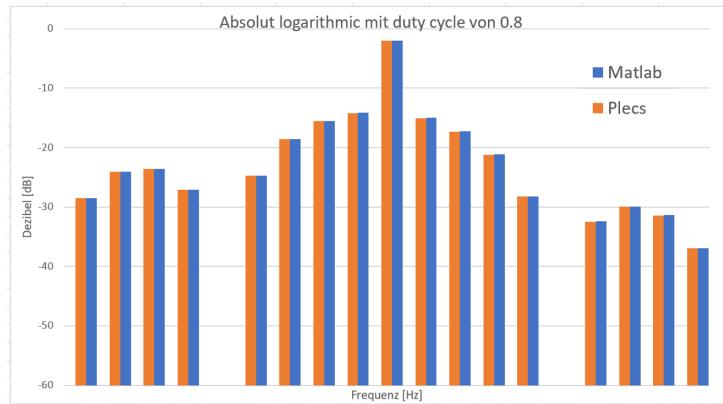


Abbildung B.15: Vergleich des Schwingungspaket mit duty cycle von 0.8