

# 1.1 单相半波可控整流电路

## 1. 电阻性负载

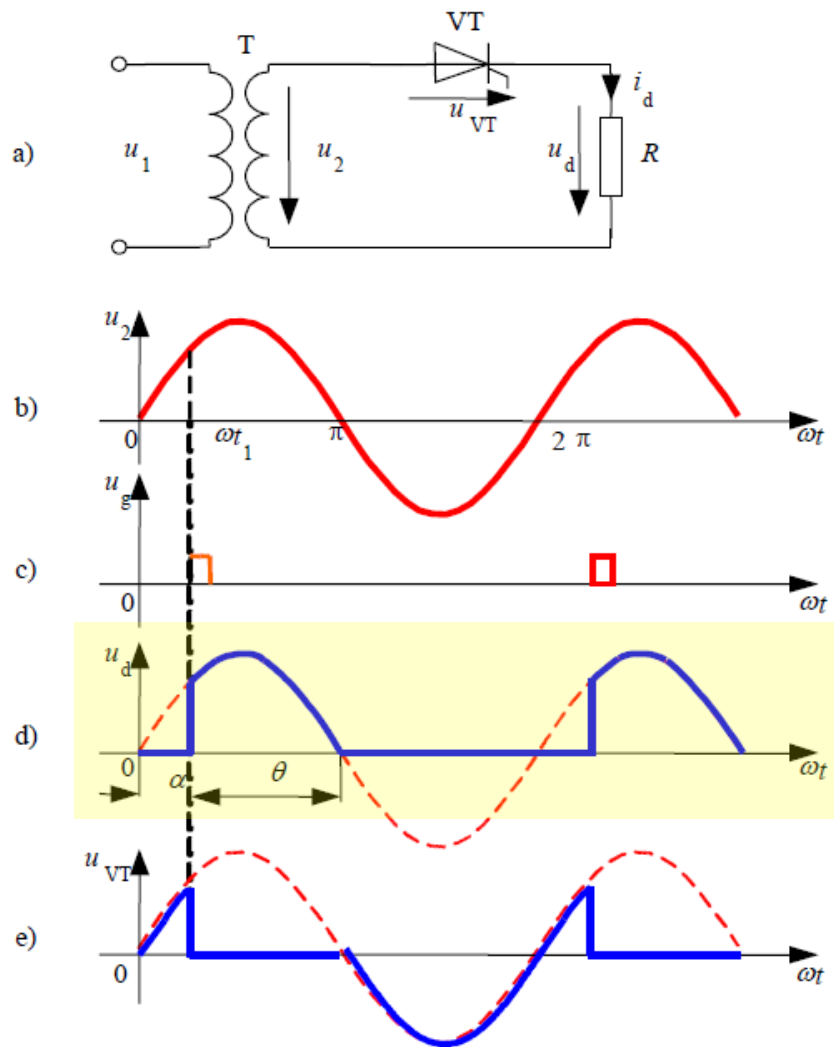
■ 输出电压平均值：

$$\begin{aligned}
 U_{d\_ave} &= \frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} \sqrt{2}U_2 \sin(\omega t) d(\omega t) \\
 &= \frac{\sqrt{2}U_2}{2\pi} (1 + \cos \alpha) \\
 &= 0.45U_2 \frac{1 + \cos \alpha}{2}
 \end{aligned}$$

其中：

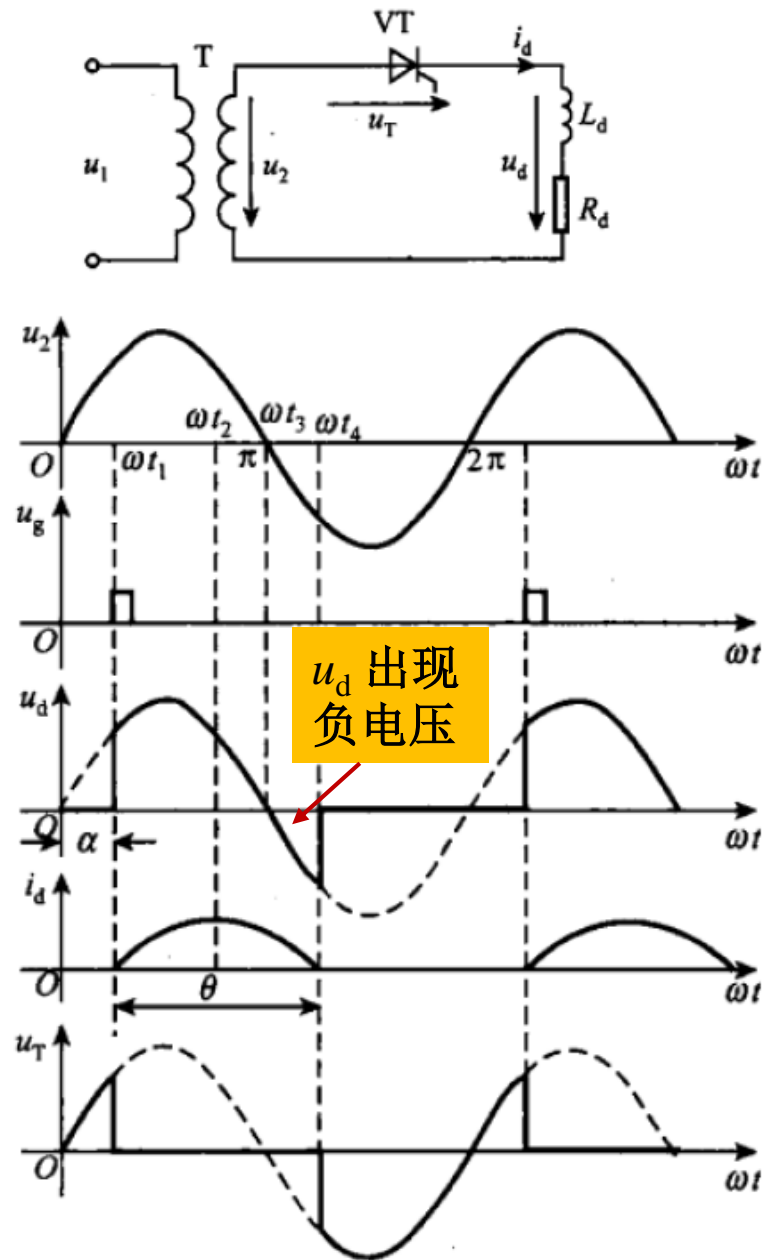
$$u_2 = \sqrt{2}U_2 \sin(\omega t)$$

晶闸管触发角 $\alpha$ 移相范围**0~180°**



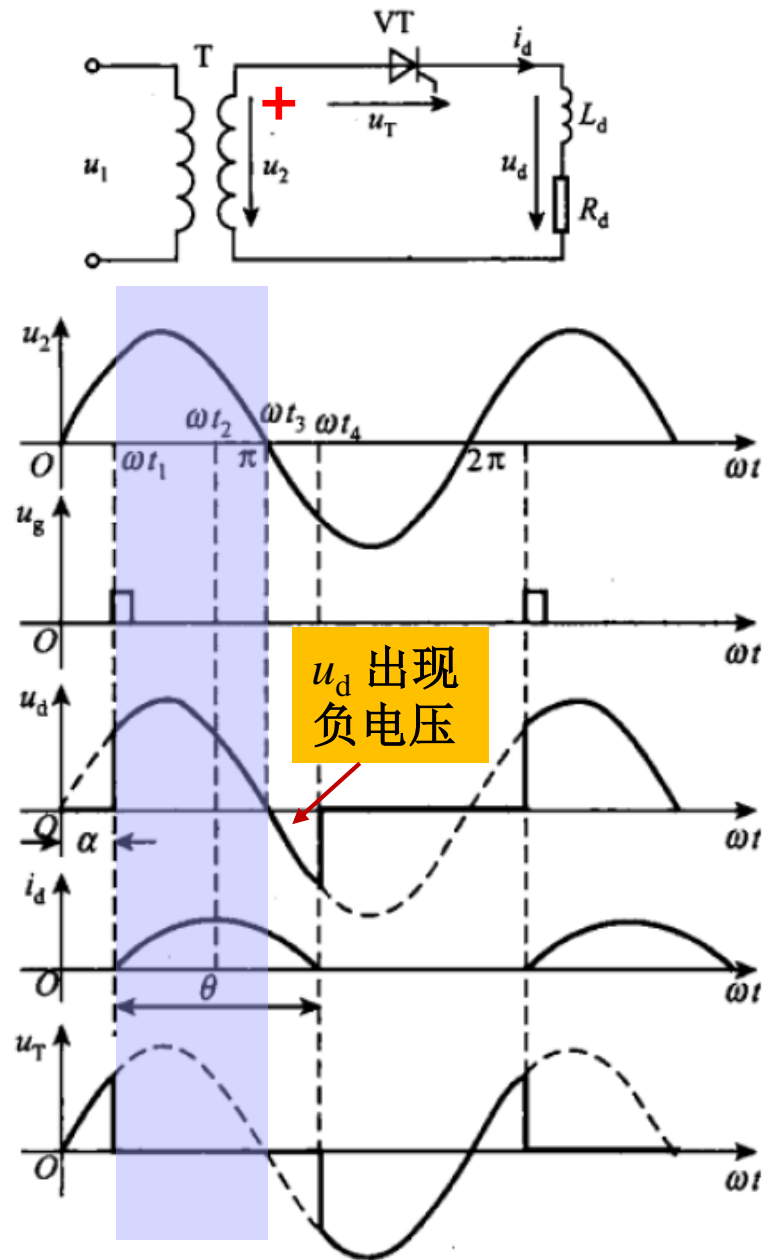
## 2. 电感性负载

- ①  $0 \sim \omega t_1$  : VT未导通
- ②  $\omega t_1$  : VT导通
- ③  $\omega t_1 \sim \omega t_2$  :  $i_d \uparrow$
- ④  $\omega t_2 \sim \omega t_3$  :  $i_d \downarrow$
- ⑤  $\omega t_3 = \pi$  :  $u_2 = 0$  但  $L_d$  存在电势, 导致VT仍导通
- ⑥  $\omega t_3 \sim \omega t_4$  :  $i_d \downarrow$
- ⑦  $\omega t_4$  : VT正向阳极电压为0, VT关断



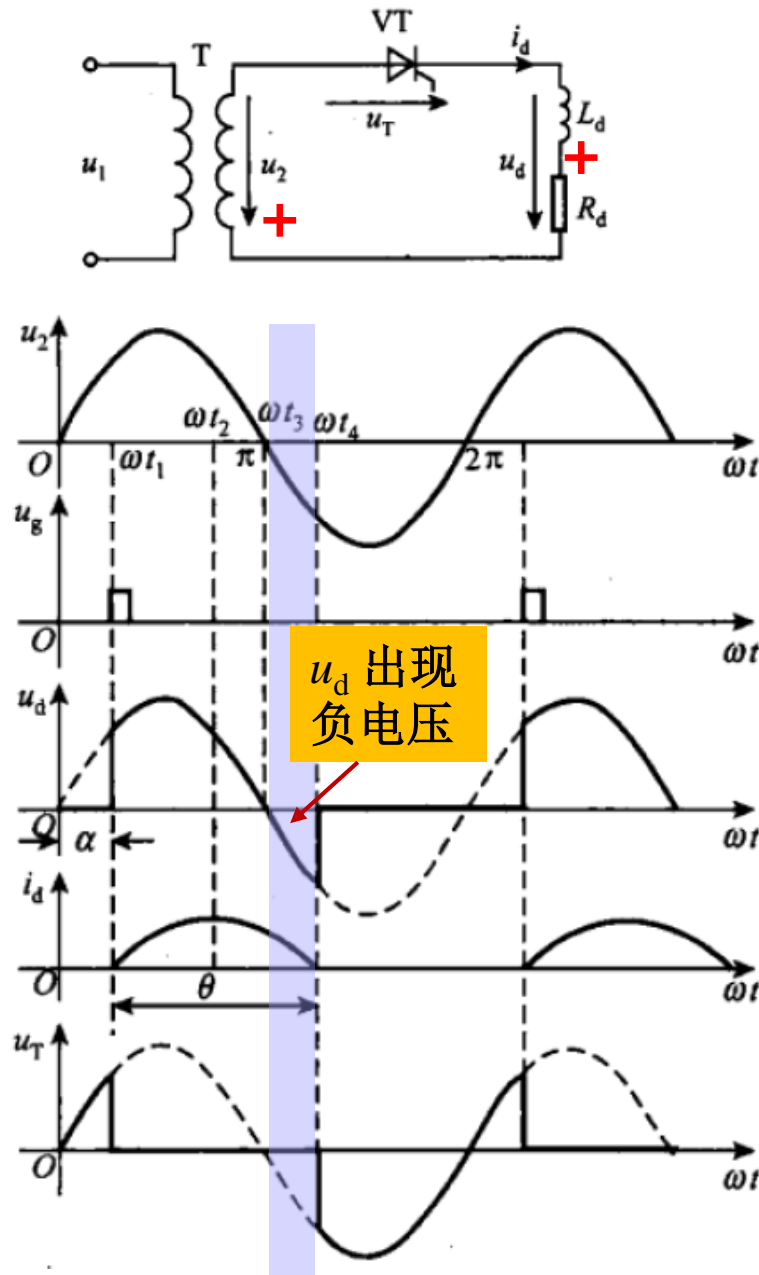
## 2. 电感性负载

- ①  $0 \sim \omega t_1$  : VT未导通
- ②  $\omega t_1$  : VT导通
- ③  $\omega t_1 \sim \omega t_2$  :  $i_d \uparrow$
- ④  $\omega t_2 \sim \omega t_3$  :  $i_d \downarrow$
- ⑤  $\omega t_3 = \pi$  :  $u_2 = 0$  但  $L_d$  存在电势, 导致VT仍导通
- ⑥  $\omega t_3 \sim \omega t_4$  :  $i_d \downarrow$
- ⑦  $\omega t_4$  : VT正向阳极电压为0, VT关断



## 2. 电感性负载

- ①  $0 \sim \omega t_1$  : VT未导通
- ②  $\omega t_1$  : VT导通
- ③  $\omega t_1 \sim \omega t_2$  :  $i_d \uparrow$
- ④  $\omega t_2 \sim \omega t_3$  :  $i_d \downarrow$
- ⑤  $\omega t_3 = \pi$  :  $u_2 = 0$  但  $L_d$  存在电势, 导致VT仍导通
- ⑥  $\omega t_3 \sim \omega t_4$  :  $i_d \downarrow$
- ⑦  $\omega t_4$  : VT正向阳极电压为0, VT关断



### 3. 并续流二极管VD

- 目的：避免 $U_d$ 太小
- 续流：  $u_2$  过零变负时，  $VD_F$  导通，  $u_d=0$ ，  
VT受反压关断，  $i_d$  在L-R- $VD_F$ 中流通。
- 数量关系( $i_d \approx I_d$ )

VT电流平均值  $I_{dT} = \frac{\pi - \alpha}{2\pi} I_d$

VT电流有效值  $I_T = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} I_d^2 d(\omega t)} = \sqrt{\frac{\pi - \alpha}{2\pi}} I_d$

VD电流平均值  $I_{dVD_R} = \frac{\pi + \alpha}{2\pi} I_d$

VD电流有效值  $I_{VD_R} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_{\pi}^{2\pi + \alpha} I_d^2 d(\omega t)} = \sqrt{\frac{\pi + \alpha}{2\pi}} I_d$

