

12.1 線形負荷のみの補償に関する方程式

線形負荷と非線形負荷の並列組み合わせ図 12.1 の非線形荷重を取り除いたとする。すると、図 12.2 では

$$i_L = 0 \quad (12.17)$$

$$i = i_b = \frac{e_{in}}{(Z_a + Z_d)} \quad (12.18)$$

添え字'1' は、基本周波数または電源周波数に対するインピーダンスを示す。は、電流の基本波または電源周波数の高調波に対するインピーダンスを示す。合成入力インピーダンスを Z_{a1d1} とする。

$$Z_{a1d1} = Z_{a1} + Z_{d1} = |Z_{a1d1}| \angle \Phi_{a1d1} \quad (12.19)$$

ここで

$$|Z_{a1d1}| = \sqrt{|Z_{a1}|^2 + |Z_{d1}|^2 + 2|Z_{a1}||Z_{d1}| \cos(\Phi_{a1} - \Phi_{d1})} \quad (12.20)$$

である

$$\Phi_{a1d1} = \tan^{-1} \left(\frac{|Z_{a1}| \sin \Phi_{a1} + |Z_{d1}| \sin \Phi_{d1}}{|Z_{a1}| \cos \Phi_{a1} + |Z_{d1}| \cos \Phi_{d1}} \right) \quad (12.21)$$

ここで、コンデンサ Z_c (図 12.2) を取り除くとします。この条件では

$$Z_{d1} = Z_{b1} \quad (12.22)$$

(12.8) を (12.22) に組み合わせると

$$\begin{aligned} i &= \frac{e_{in}}{|Z_{a1d1}| \angle \Phi_{a1d1}} = i_b \\ &= \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1d1}|} \sin(\omega t - \Phi_{a1d1}) \end{aligned} \quad (12.23)$$

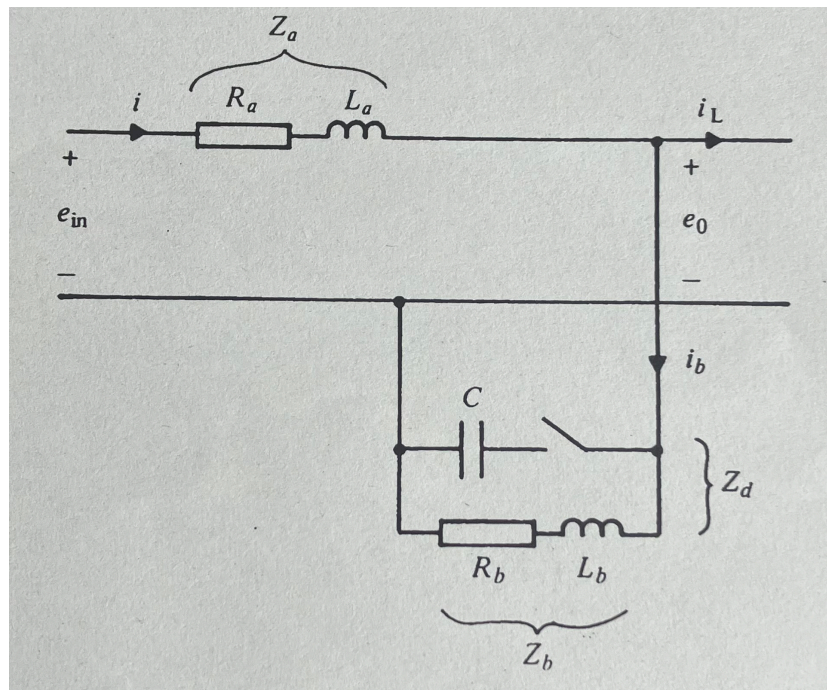


図 12.2: 図 12.1 において線形部分の等価回路

線形、非補償負荷 Z_b に対する条件では、負荷電圧 e_0 は次のように修正されます。

$$e_0 = i_b (|Z_{b1}| \angle \Phi_{b1}) \quad (12.24)$$

(12.23) と (12.24) を組み合わせると

$$e_0 = \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1d1}|} |Z_{b1}| \sin(\omega t - \Phi_{a1b1} + \Phi_{b1}) \quad (12.25)$$

負荷における電流 i は、純粋な抵抗と純粋なリアクタンスの等価並列負荷が使用された場合に流れる仮説成分 i_R, i_x (e_0 に関して) に分解できる。

$$i_R = \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \cos \Phi_{b1} \sin(\omega t - \phi_{a1b1} + \Phi_{b1}) \quad (12.26)$$

$$i_X = \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \sin \Phi_{b1} \sin(\omega t - \Phi_{a1b1} + \Phi_{b1}) \quad (12.27)$$

(12.26) および (12.27) の実効形式を (12.25) の実効形式と組み合わせると、負荷端子における皮相ポルタンペアの成分が得られる。

$$S_R = \frac{E_{in}^2 |Z_{b1}|}{|Z_{a1b1}|^2} \cos \Phi_{b1} \quad (12.28)$$

$$S_X = \frac{E_{in}^2 |Z_{b1}|}{|Z_{a1b1}|^2} \sin \Phi_{b1} \quad (12.29)$$

負荷での力率一定値動作では、コンデンサ C は、(12.27) の i_x を補償し、それによって (12.29) の S_x に等しい定格電圧を持たなければならない。

$$|Z_C| = \frac{|Z_{b1}|}{\sin \Phi_{b1}} \quad (12.30)$$

$$C = \frac{\sin \Phi_{b1}}{\omega |Z_{b1}|} \quad (12.31)$$

補償された負荷の端子を見たインピーダンス Z_{d1} は、次式で与えられる。

$$Z_{d1} = \frac{|Z_{b1}|}{\cos \Phi_{b1}} \angle 0 \quad (12.32)$$

完全に補償された負荷の場合、入力インピーダンス (12.32) は純粋な抵抗性である。

words

式の導出

式 (12.20) の導出

各インピーダンスの成分をそれぞれ $Z_{a1} = (Z_{a1x}, Z_{a1y})$, $Z_{d1} = (Z_{d1x}, Z_{d1y})$ とすると、合成インピーダンス Z_{a1d1} の成分は $Z_{a1d1} = (Z_x, Z_y)$ は、 $Z_x = Z_{a1x} + Z_{d1x}$, $Z_y = Z_{a1y} + Z_{d1y}$ となる。これらの関係を図 1.1 に示す。
 Z_{a1d1} の大きさは、

$$\begin{aligned}
 |Z_{a1d1}| &= \sqrt{(Z_x)^2 + (Z_y)^2} \\
 &= \sqrt{(Z_{a1x} + Z_{d1x})^2 + (Z_{a1y} + Z_{d1y})^2} \\
 &= \sqrt{(Z_{a1x}^2 + 2Z_{a1x}Z_{d1x} + Z_{d1x}^2) + (Z_{a1y}^2 + 2Z_{a1y}Z_{d1y} + Z_{d1y}^2)} \\
 &= \sqrt{(Z_{a1x}^2 + Z_{a1y}^2 + Z_{d1x}^2 + Z_{d1y}^2) + (2Z_{a1x}Z_{d1x} + 2Z_{a1y}Z_{d1y})} \\
 &= \sqrt{(Z_{a1x}^2 + Z_{a1y}^2) + (Z_{d1x}^2 + Z_{d1y}^2) + (2Z_{a1x}Z_{d1x} + 2Z_{a1y}Z_{d1y})} \\
 &= \sqrt{(Z_{a1x}^2 + Z_{a1y}^2) + (Z_{d1x}^2 + Z_{d1y}^2) + 2(Z_{a1x}Z_{d1x} + Z_{a1y}Z_{d1y})}
 \end{aligned}$$

$|Z_{a1}| = \sqrt{Z_{a1x}^2 + Z_{a1y}^2}$, $|Z_{d1}| = \sqrt{Z_{d1x}^2 + Z_{d1y}^2}$ である。

また、各インピーダンスをベクトルと考え、この2つのベクトルの成す角を $\Phi_{a1} - \Phi_{d1}$ とすると、
 $(Z_a, Z_d) = Z_{a1x}Z_{d1x} + Z_{a1y}Z_{d1y} = |Z_{a1}||Z_{d1}|\cos(\Phi_{a1} - \Phi_{d1})$ であるから、これらを代入すると、

$$|Z_{a1d1}| = \sqrt{|Z_{a1}|^2 + |Z_{d1}|^2 + 2|Z_{a1}||Z_{d1}|\cos(\Phi_{a1} - \Phi_{d1})}$$

となり、(12.20) が得られる。

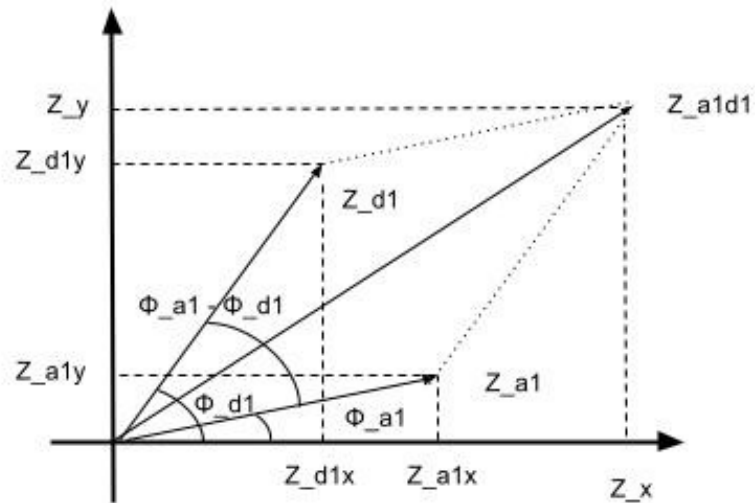


図 1.1: ベクトルのイメージ図

式 (12.21) の導出

まず、 \tan の定義より、 $\tan(\Phi_{a1} - \Phi_{d1}) = \frac{Z_y}{Z_x}$ であるから、逆三角関数を用いて、 $(\Phi_{a1} - \Phi_{d1}) = \tan^{-1} \frac{Z_y}{Z_x}$.

Z_{a1d1} の各成分は $Z_x = Z_{a1x} + Z_{d1x}$, $Z_y = Z_{a1y} + Z_{d1y}$.

Z_{a1}, Z_{d1} の x,y 成分はそれぞれ

$$Z_{a1x} = |Z_a| \cos \Phi_{a1} , Z_{a1y} = |Z_a| \sin \Phi_{a1}$$

$$Z_{d1x} = |Z_d| \cos \Phi_{d1} , Z_{d1y} = |Z_d| \sin \Phi_{d1}$$

であるから、

$$\Phi_{a1d1} = \tan^{-1} \left(\frac{|Z_{a1}| \sin \Phi_{a1} + |Z_{d1}| \sin \Phi_{d1}}{|Z_{a1}| \cos \Phi_{a1} + |Z_{d1}| \cos \Phi_{d1}} \right)$$

が得られる。

式 (12.23) の導出

まず、式 (12.18) は、

$$i = i_b = \frac{e_{in}}{(Z_a + Z_d)}$$

図 12.2 からキャパシタを除去した場合、 Z_d 部分は、 Z_b のみとなり、並列部分がなくなるため $i = i_b$ が成立する。これを式 (12.18) に代入すると、電流 i は、 $e_{in} = \sqrt{2}E_{in} \sin \omega t$ を用いて、オームの法則、式変換をしやすいためにフェーザ表を用いて、

$$\begin{aligned} i = i_b &= \frac{e_{in}}{Z_{a1d1}} = \frac{e_{in}}{Z_{a1b1}} = \frac{\sqrt{2}E_{in} \sin(\omega t)}{|Z_{a1b1}| \angle \Phi_{a1b1}} = \frac{\sqrt{2}E_{in} e^{j\omega t}}{|Z_{a1b1}| e^{j\Phi_{a1b1}}} = \sqrt{2} \left(\frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \right)^{j(\omega t - \Phi_{a1b1})} \\ &= \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \sin(\omega t - \Phi_{a1b1}) \end{aligned}$$

が得られる。

式 (12.25) の導出

式 (12.23) 及び、(12.24) から、

$$\begin{cases} i = i_b = \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \sin(\omega t - \Phi_{a1b1}) & (12.23) \\ e_0 = i_b (|Z_{b1}| \angle \Phi_{b1}) & (12.24) \end{cases}$$

であるから、

$$\begin{aligned} e_0 &= \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \sin(\omega t - \Phi_{a1b1}) \cdot (|Z_{b1}| \angle \Phi_{b1}) = \sqrt{2} \left(\frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} \right)^{j(\omega t - \Phi_{a1b1})} \cdot |Z_{b1}| e^{j\Phi_{b1}} \\ &= \sqrt{2} \left(\frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} |Z_{b1}| \right)^{j(\omega t - \Phi_{a1b1} + j\Phi_{b1})} = \sqrt{2} \frac{E_{in}}{|Z_{a1b1}|} |Z_{b1}| \sin(\omega t - \Phi_{a1b1} + j\Phi_{b1}) \end{aligned}$$

が得られる。