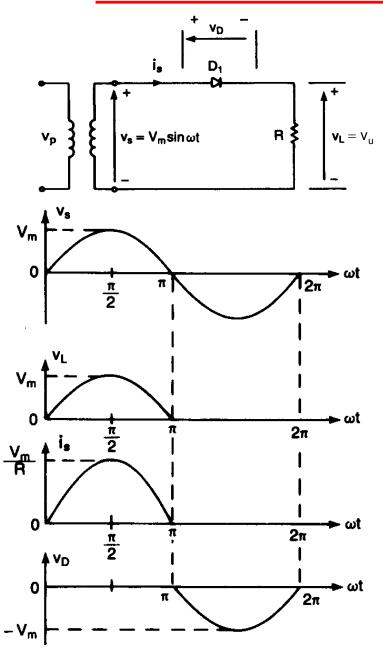
RETTIFICATORI NON CONTROLLATI

- 1. Raddrizzatore a singola semionda
- 2. Raddrizzatore a onda intera
 - Raddrizzatore con trasformatore a presa centrale
 - Raddrizzatore a ponte
- 3. Filtri
 - Scomposizione in serie di Fourier
 - LR
 - RC

P. Cova

RADDRIZZATORE A SINGOLA SEMIONDA



$$v_i = v_s = V_m sen\omega t$$

$$\begin{bmatrix}
\mathbf{v}_{s} = \mathbf{v}_{m} \sin \omega t & \mathbf{v}_{L} = \mathbf{v}_{u} & \mathbf{V}_{u0} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} \mathbf{v}_{u}(t) dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T/2} \mathbf{V}_{m} \operatorname{sen} \omega t dt = \\
= \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{\pi} \mathbf{V}_{m} \operatorname{sen} \alpha d\alpha = \frac{\mathbf{V}_{m}}{2\pi} \left[-\cos \pi + \cos 0 \right] = \frac{\mathbf{V}_{m}}{\pi}$$

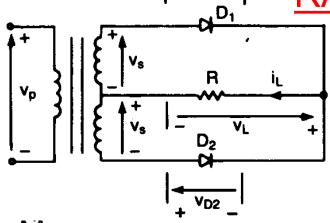
$$\Rightarrow$$
 $I_{u0} = \frac{V_m}{\pi R_L}$

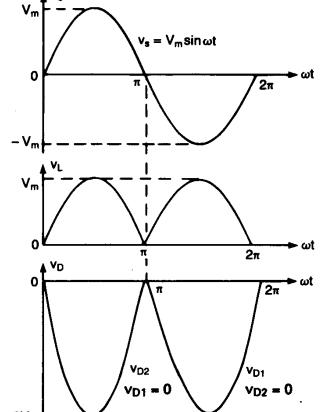
$$V_{urms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int\limits_{0}^{T} v_{u}^{2}(t) dt} = \sqrt{\frac{1}{T} \int\limits_{0}^{T/2} \left(V_{m} sen\omega t\right)^{2} dt} = \frac{V_{m}}{2}$$

$$\Rightarrow$$
 $I_{urms} = \frac{V_m}{2R_I}$

$$\eta_R = \frac{P_{u0}}{P_{urms}} = \frac{V_{u0}I_{u0}}{V_{urms}I_{urms}} = \frac{4}{\pi^2} \cong 0.4$$

RADDRIZZATORE A ONDA INTERA





$$V_{u0} = \frac{2}{T} \int_{0}^{T/2} V_{m} sen\omega t dt = \frac{2V_{m}}{\pi}$$

$$\Rightarrow$$
 $I_{u0} = \frac{2V_m}{\pi R_I}$

$$V_{\text{urms}} = \sqrt{\frac{2}{T}} \int_{0}^{T/2} (V_{\text{m}} \text{sen}\omega t)^{2} dt = \frac{\sqrt{2}}{2} V_{\text{m}}$$

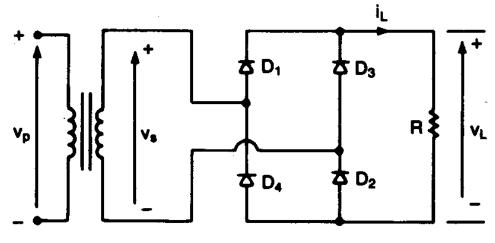
$$\Rightarrow I_{urms} = \frac{V_m}{\sqrt{2} R_I}$$

$$\eta_R = \frac{P_{u0}}{P_{urms}} = \frac{V_{u0}I_{u0}}{V_{urms}I_{urms}} = \frac{8}{\pi^2} \cong 0.81$$

Dimensionamento dei diodi:

$$|V_{Dmax}| = 2V_{m} \begin{cases} I_{u0} = I_{D1} + I_{D2} \Rightarrow I_{D1} = I_{D2} = \frac{I_{u0}}{2} \\ I_{urms}^{2} = I_{D1rms}^{2} + I_{D2rms}^{2} \Rightarrow I_{Drms} = \frac{I_{urms}}{\sqrt{2}} \end{cases}$$

Raddrizzatore a ponte



La presenza di due diodi in serie al carico può degradare la forma d'onda se V_L è bassa

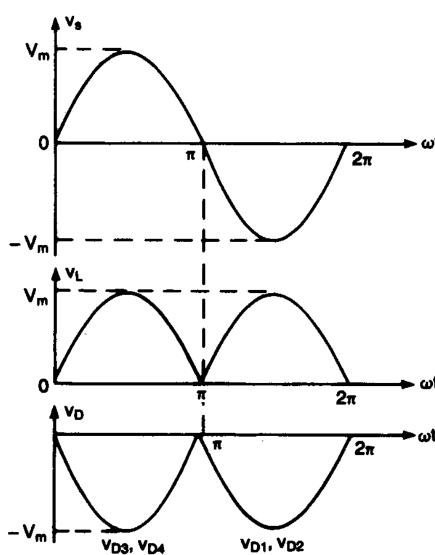
Dimensionamento dei diodi:

Per la corrente non c'è differenza, ma:

$$|V_{Dmax}| = V_{m}$$

⇒ adatti per le tensioni più elevate. Inoltre è eliminato il trasformatore a presa centrale (più costoso).

Unico svantaggio: l'aggiunta di due diodi.



Scomposizione in serie di Fourier

In regime stazionario, la tensione d'uscita del convertitore ha tipicamente una forma d'onda periodica, funzione del tempo e definita da

$$v_o(t) = v_o(t+T) \tag{E.1}$$

dove T è il periodo. Se f è la frequenza, in hertz, della tensione in uscita, allora la pulsazione vale

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f \tag{E.2}$$

e l'Equazione (E.1) può essere riscritta come

$$v_o(\omega t) = v_o(\omega t + 2\pi) \tag{E.3}$$

Il teorema di Fourier afferma che una qualsiasi funzione periodica $v_o(t)$ può essere scomposta nella somma di un termine costante più una serie infinita di seni e coseni di pulsazione pari a multipli della pulsazione della funzione stessa, $n\omega$, con n intero. Di conseguenza, $v_o(t)$ può essere scritta come

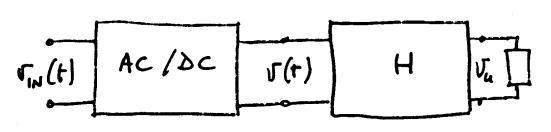
$$v_o(t) = \frac{a_o}{2} + \sum_{n=1,2,\dots}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$
 (E.4)

dove $a_o/2$ è il valor medio della tensione in uscita. Le costanti a_o , a_n e b_n possono essere determinate tramite le seguenti espressioni

$$a_o = \frac{2}{T} \int_0^T v_o(t) \, dt = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(\omega t) d(\omega t)$$
 (E.5)

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T v_o(t) \cos n\omega t \, dt = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(\omega t) \cos n\omega t \, d(\omega t)$$
 (E.6)

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T v_o(t) \sin n\omega t \, dt = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} v_o(\omega t) \sin n\omega t \, d(\omega t)$$
 (E.7)



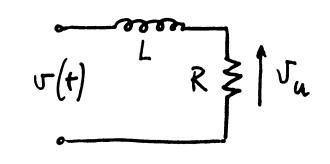
$$v(t) = V_0 + \sum_{k=1}^{\infty} (a_k \cos k\omega t + b_k \operatorname{senk}\omega t)$$
$$|v_u| = |H| \cdot |v|$$

Filtro RL

Se il raddrizzatore è ad onda intera la sua uscita ha simmetria pari, cioè f(t) = f(-t), quindi tutti i coefficienti b_k sono nulli. Inoltre contiene solo armoniche pari (k=2,4, ...), per cui:

$$a_{k} = \frac{1}{\pi} \int_{0}^{2\pi} v(t) \cos k\omega t \, d\omega t = \frac{4V_{IN}}{\pi} \frac{-1}{(k-1)(k+1)} \quad k = 2, 4, 6, ...$$

$$\sec \alpha \cos \beta = \frac{1}{2} \left[\sec(\alpha + \beta) + \sec(\alpha - \beta) \right]$$



L'armonica più significativa sarà la seconda: $|V_2| = \frac{4 V_{IN}}{3\pi}$

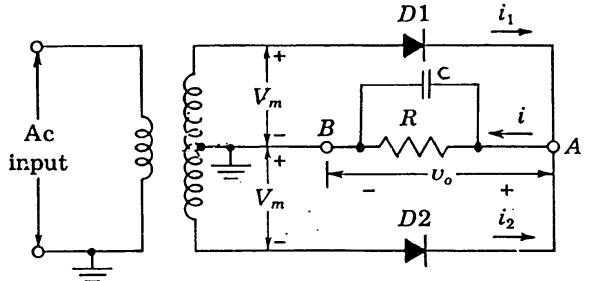
La funzione di trasferimento del filtro alla pulsazione kω è:

$$H_k = \frac{R}{R + jk\omega L} = \frac{1}{1 + jk\omega \frac{L}{R}}$$

$$H_k = \frac{R}{R + jk\omega L} = \frac{1}{1 + jk\omega\frac{L}{R}} \qquad \qquad |H_k| = \sqrt{\frac{1}{1 + \left(k\omega\frac{L}{R}\right)^2}} \qquad \Rightarrow \qquad |H_2| = \sqrt{\frac{1}{1 + \left(4\pi f\frac{L}{R}\right)^2}}$$

$$|H_2| = \sqrt{\frac{1}{1 + \left(4\pi f \frac{L}{R}\right)^2}}$$

Filtro R-C



La corrente di scarica di C può passare solo attraverso R (non nei diodi, da K a A) e quindi il transitorio è esponenziale con τ = RC. C deve essere grande. La carica avviene attraverso i diodi (r_{eq} piccola), quindi v_{o} segue v_{i} .

