# Modeling and Simulation of Power Electronics Converters

Chun Wei

#### Simulation content:

#### 1. Modeling and simulation of buck circuit in CCM mode

Modeling and simulation of three-phase voltage source PWM inverter

$$L\frac{d\hat{i}(t)}{dt} = -DR_g \hat{i}(t) - \hat{v}(t) + D\hat{v}_g(t) + (V_g - R_g I)\hat{d}(t)$$

$$C\frac{d\hat{v}(t)}{dt} = \hat{i}(t) - \frac{1}{R}\hat{v}(t)$$

$$i_g(t) = D\hat{i}(t) + I\hat{d}(t)$$

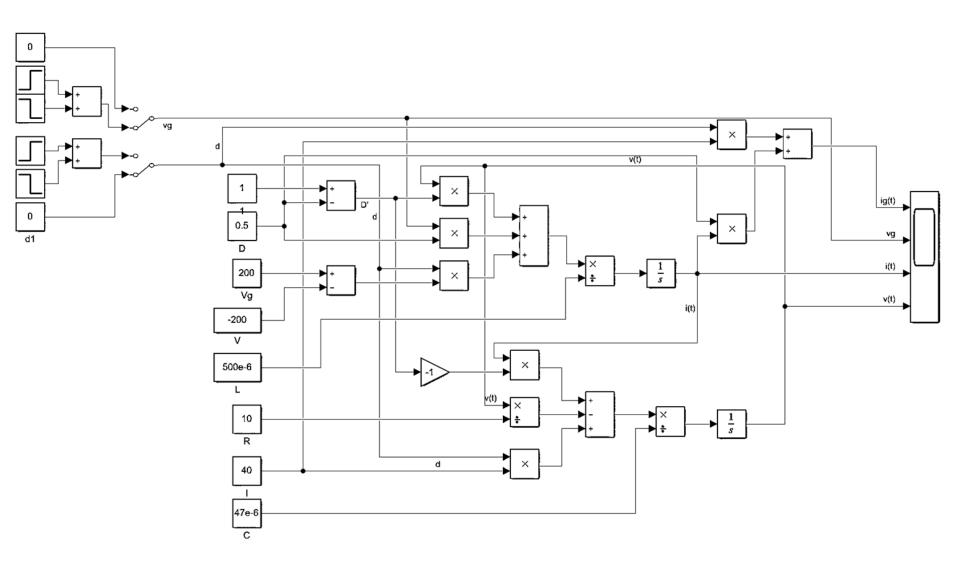
1. Modeling and simulation of buck-boost circuit in CCM mode

The small signal AC model of buck-boost converter is as follows

$$L\frac{d\hat{i}(t)}{dt} = D\hat{\mathbf{v}}(t) + D'\hat{\mathbf{v}}(t) + (V_g - V)\hat{d}(t)$$

$$C\frac{d\hat{v}(t)}{dt} = -D'\hat{i}(t) - \frac{\hat{v}(t)}{R} + I\hat{d}(t)$$

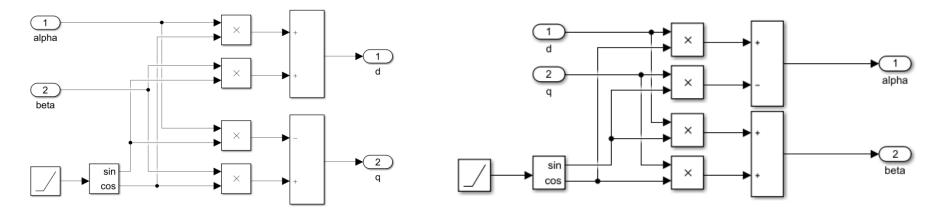
$$\hat{i}_g(t) = D\hat{i}(t) + I\hat{d}(t)$$



3. Modeling and simulation of three-phase voltage source PWM inverter

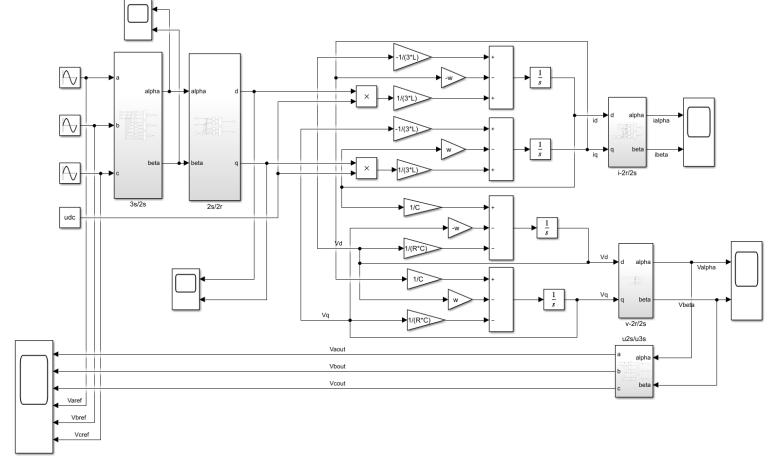
$$\begin{bmatrix}
\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} = -\frac{1}{3L} \begin{bmatrix} \langle v_d \rangle_{T_S} \\ \langle v_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & -\omega \\ \omega & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} + \frac{1}{3L} \begin{bmatrix} d_d \\ d_q \end{bmatrix} \cdot \langle v_{dc} \rangle_{T_S} \\
\begin{cases}
\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} \langle v_d \rangle_{T_S} \\ \langle v_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} = \frac{1}{C} \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & -\omega \\ \omega & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle v_d \rangle_{T_S} \\ \langle v_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} - \frac{1}{RC} \begin{bmatrix} \langle v_d \rangle_{T_S} \\ \langle v_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\langle i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_d & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_d & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \langle i_d \rangle_{T_S} \\ \langle i_q \rangle_{T_S} \end{bmatrix} \\
\begin{pmatrix} i_{dc} \rangle_{T_S} = \begin{bmatrix} d_{dc} & d_q$$

(a) Clark transform simulation diagram (b) Clark inverse transformation simulation diagram



(a) Park transform simulation diagram

(b) Park inverse transformation simulation diagram



## 英文实验报告要求

#### 1月17日上交

全英文电子稿报告+仿真模型 jiangyongkai@zjut.edu.cn

#### 要素:

**□**<u>标题</u>:

□作者: 姓名、班级、学号

□正文:实验内容,实验方法,仿真结果......

#### 格式要求:

□ 标题: 醒目、各级标题大小不同

□正文:中文宋体/英文Times New Roman,小4号,1.2倍行间距,段前空2格;图、表标题不可缺。

## 英文小论文要求

和实验报告一起,1月17日上交 jiangyongkai@zjut.edu.cn

主题: 结合自己的科研内容+电力电子相关技术

格式要求:

IEEE 期刊论文格式:标题、作者、摘要、引言、研究内容、研究方法、分析、结论、参考文献。

# 清晰美观