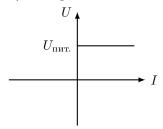
0.1 Импульсные преобразователи постоянного напряжения

Постоянное напряжение просто так не трансформируется трансформатором. Тролейбус 800 вольт. В салоне лампочки 12,24 вольта. Солнечные батареи — постоянное небольшое напряжение, а нужно напряжение постоянного тока 220 вольт.

1) Квадрантность

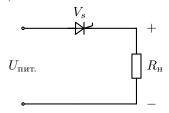


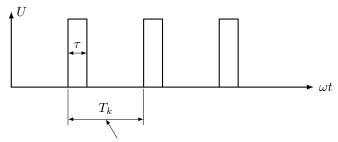
2) Тип СПП – обязательно запираемые. возможно угол искусственной коммутации. Используются силовые транзисторы, запираемые тиристоря и неуправляемые диоды (вспомогательные приборы).

Некоторые типы регулируемые только вниз, некоторые – только вверх.

- а) понижающие напряжение
- б) повышающие
- в) понижающие и повышающие

Рассмотрим одноступенчатые преобразователи. Если со звеном постоянного тока — двухступенчатые. Различают трансформаторняе и бестрансформаторные (трансформаторы выполняют вспомогательныю функцию)





период коммутации, f_k – частота коммутации $T_k = \frac{1}{f_k}$

Меряем прибором магнитооптической системы.

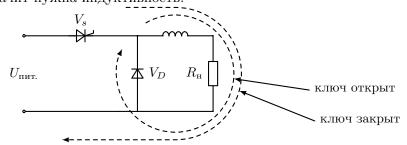
Регулировочная характеристика понижающего ИППН:

$$U_{\text{\tiny BMX.}} = \frac{\tau}{T_k} U_{\text{\tiny ПИТ.}} = \tau f_k U_{\text{\tiny ПИТ.}}$$

Если активная нагрузка – почти всё хорошо.

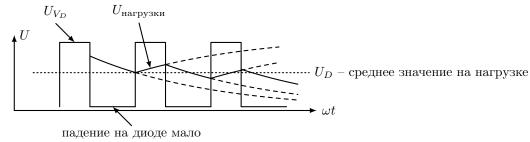
Если менять $\frac{\tau}{T_k}=0...1$, то так же меняется $U_{\text{вых.}}$

Но нагрузка может быть обмотка возбужения. Нужно включать фильтр. Если включить емкость — плохо, для тиристоров большие броски тока. Значит нужна индуктивность.



 V_D – шунтирует нагрузку.

Напряжение практически не изменится. Изменится ток $\frac{U_{\text{пит.}}}{R_{\text{H}}}$. Индуктивность сгладит ток.



 U_{V_D} –запирает диод.

Отрицательного напряжения нет, преобразователь одноквадрантный. Чем плох одноквадрантный? Если нужно увеличить — увеличиваем τ . А если нужно уменьшить $\tau=0$ — процесс пойлет по экспоненте.

L – может быть или фильтр или входить в нагрузку.

До 100 к Г
ц работают приборы.

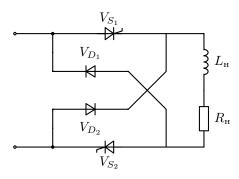
 $T_{\text{эм.}} = \frac{L}{R}$ — электромагнитная постоянная времени цепи.

Амплитуда пульсаций уменьщается при увеличении L или при увеличении f_n частоты.

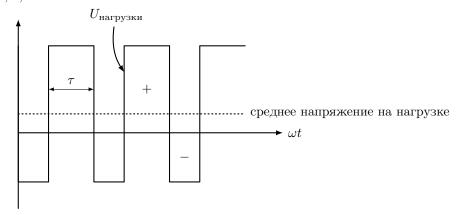
$$Ri + L\frac{\partial i}{\partial t} = E(t)$$

 $(3-4)T_{\rm эл.магнитное} = \Delta i_{\rm спадения\ тока}$ Для того чтобы ускорить спадение – нужно работать в двух-квадрантном ИППН

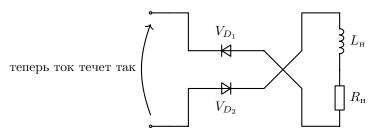
двух-квадратный ИППН 0.2



Нагрузкой может быть и ЭДС и электродвигатель. В общем случае L,R,E.



au – когда оба тиристора включены. Выключил – ток в индуктивности. работает ЭДС индукции. Какой ток был такой и остается в первый момент.



Тиристоры включены – энергия из источника питания передается в нагрузку.

Тиристоры выключены – энергия из нагрузки передается в источник питания.

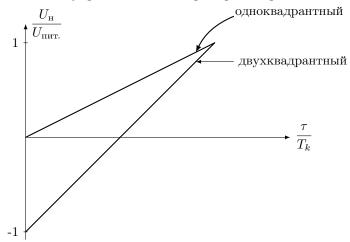
Когда включены тиристоры +- источника подключены к +- нагрузки. Когда выключены тиристоры +- источника подключены к -+ нагрузки.

Регулировочная характеристика двухквадрантного ИППН

$$U_d = \frac{\tau U_{\text{пит.}} - (T_k - \tau) U_{\text{пит.}}}{T_k} = \left(\frac{2\tau}{T_k} - 1\right) U_{\text{пит.}}$$

Если $au=\frac{T_k}{2},$ то $U_d=0.$ Если $au<\frac{T_k}{2}$ — появляется отрицательное напряжение — IV квадрант

Число полупроводниковых приборов выросло вдвое.



Возьму электромагнитный прибор, меряющий среднеквадратичное

$$X = \sqrt{\frac{1}{T} \int_{0}^{T} X^{2}(t)dt}$$

Есть средне-квадратичное, n-й степени

$$X_{\text{cp.}}^{n} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_{0}^{T} X^{n}(t)dt}$$

Для среднего n=1 не нужно брать корня X^n находят применения в статистических расчетах, в фильтрах.

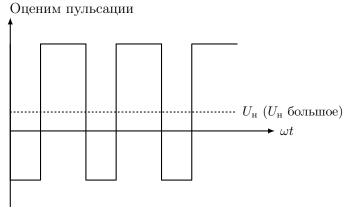
$$\overline{X^2} = U_{\text{пит.}}$$

– при любых au оно не меняется для двухквадрантного.

Для одноквадрантного

$$\overline{U^2} = \sqrt{rac{ au}{T}} \cdot U_{\text{пит.}}$$

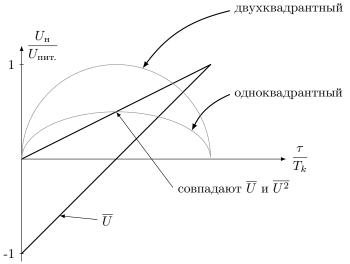
Для чего среднеквадратичное – греем паяльник. Двухквадрантным не удастся регулировать лампочку. Лампочка будет гореть постоянно $\sqrt{f^2}$.



 $U=rac{ au}{T}$ — среднеквадратичное постоянного напряжения. $\overline{U_{
m H}^2}=\sqrt{U_{
m H}^2+U_{
m H\sim}^2}$ — из суммы квадратов всех гармоник

$$\begin{split} U_{\text{H}\sim} &= \sqrt{U_{\text{H ср.кв.}}^2 - \underbrace{U_{\text{H}}^2}_{\text{постоянная составляющая}} = \\ &= \sqrt{U_{\text{пит.}}^2 - U_{\text{пит.}}^2 \left(2\frac{\tau}{T_k} - 1\right)^2} = U_{\text{пит.}} \sqrt{-\left(2\frac{\tau}{T_k}\right)^2 + 2\frac{2\tau}{T_k}} = \end{split}$$

 $=2U_{\text{пит.}}\sqrt{\left(\frac{\tau}{T_k}\right)\left(-\frac{\tau}{T_k}+1\right)}$ —средне квадратичное значение переменной составлящей.



Для одноквадрантного $U=\sqrt{\frac{\tau}{T_k}-\left(\frac{\tau}{T_k}\right)^2}$ – для двуквадрантного такая же формула, только без коэффициэнта 2.