

Измерение тока и напряжения в косоугольных координатах в трехфазной обобщенной электрической машине

О.А. Али Альмушреки¹, Н.С. Обама Омбеде², А.Н. Прокшин³, Н.И. Татаринцев⁴, and А.В. Трофимов⁵

Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина)

¹eng.os.mu@gmail.com, ²sergeobama8421@gmail.com, ³anprokshin@etu.ru, ⁴ntatarintsev@yandex.ru, ⁵a7trofimov@gmail.com

Аннотация

Измерения линейных напряжений и фазных токов в трехфазной электрической машине без нулевого провода приведенные к одной комплексной плоскости оказываются ковариантными и контравариантными координатами в косоугольной системе координат. При этом оси линейных напряжений и фазных токов оказываются взаимосопряженными.

Физические величины активной и реактивной мощности оказываются пропорциональны скалярному и векторному произведению векторов, в которых координаты векторов в произведении должны браться из взаимосопряженных осей.

В настоящее время общепринятый метод лежащий в основе векторного управления электрической машиной включает в себя последовательность преобразований Кларка, Парка-Горева, обратного преобразования Парка-Горева, обратного преобразования Кларка, что является, по существу, переходом к декартовой системе координат и затем обратно к косоугольной.

Предъявлен метод построения осей: ось "d" – это линейная комбинация ковариантных координат выбранного вектора (X_1, X_2), а ось "q" – линейная комбинация ковариантных координат ($X_2, -X_1$) или контравариантных координат. Благодаря этому удастся построить систему управления электрической машины без перехода в декартову систему и обратно, что позволяет существенно сократить объем вычислений.

Ключевые слова: измерение фазных токов, измерение линейных напряжений, ковариантные координаты, контравариантные координаты

Рассматривается метод измерения линейных напряжений и токов. Рассмотрение производится применительно к симметричной трехфазной системе. В математическом описании используются косоугольные системы координат и понятия ковариантности и контравариантности с общепринятым порядком расположения индексов. Индексы сверху относятся к контравариантным компонентам, а индексы снизу к ковариантным.

Проведем измерения мгновенных значений ли-

нейных напряжений u_{AB}, u_{BC} и фазных токов ($-i_A$), i_C в активном выпрямителе, подключенном к трехфазной электрической сети без нулевого провода. Подключение активного выпрямителя к трехфазной сети и измерительных приборов приведено на рис. 1.

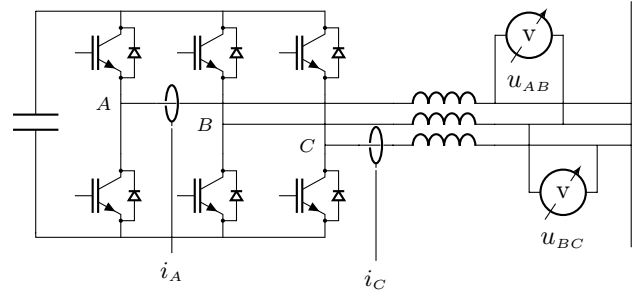


Рис. 1: схема измерения токов и напряжений в трехфазном активном выпрямителе

Измерения мгновенных значений линейных напряжений есть перпендикулярные проекции изображающего вектора \vec{u} на оси U_{AB} и U_{BC} угол между которыми 120 градусов.

Рассмотрим косоугольную систему координат U_{AB} и U_{BC} с единичными векторами \vec{e}_{AB} и \vec{e}_{BC} . Перпендикулярные координаты обозначим u_{AB} и u_{BC} . Разложение вектора \vec{u} по векторам \vec{e}_{AB} и \vec{e}_{BC} по правилу параллелограмма:

$$\vec{v} = u^{AB} \vec{e}_{AB} + u^{BC} \vec{e}_{BC} \quad (1)$$

Квадрат длины вектора \vec{u} равен:

$$|\vec{u}|^2 = u_{AB} u^{AB} + u_{BC} u^{BC}$$

Квадрат длины вектора с другой стороны равен скалярному произведению:

$$(\vec{u} \cdot \vec{u}) = u_{AB} u^{AB} + u_{BC} u^{BC} \quad (2)$$

Здесь один из множителей является измеренным мгновенным значением линейного напряжения с нижним индексом, другой – математическим разложением изображающего вектора с верхним индексом.

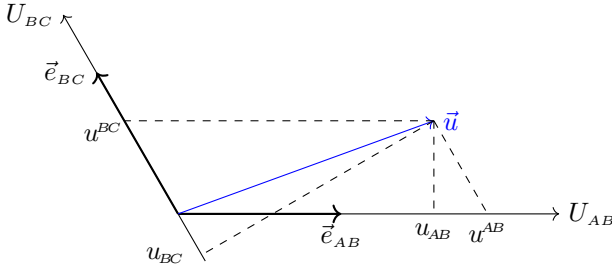


Рис. 2: ковариантные и контравариантные координаты изображающего вектора напряжения

Просуммировав и усреднив формулы (1) во всех парах осей U_{AB}, U_{BC} и U_{BC}, U_{CA} и U_{CA}, U_{AB} , и заметив, что полусумма контравариантных (неизмеряемых) координат u^{AB} в осях U_{AB}, U_{BC} и u^{AB} в осях U_{CA}, U_{AB} в случае симметричной системы равна ковариантной (измеряемой) координате u_{AB} [4], получаем известную [1],[2] формулу:

$$\vec{u} = \frac{2}{3} (u_{AB} \vec{e}_{AB} + u_{BC} \vec{e}_{BC} + u_{CA} \vec{e}_{CA}) \quad (3)$$

В геометрии к косоугольному базису единичных векторов \vec{e}_1, \vec{e}_2 можно построить двойственный базис \vec{e}^1, \vec{e}^2 [3] по правилу:

$$\begin{aligned} (\vec{e}_1 \cdot \vec{e}^1) &= 1; & (\vec{e}_1 \cdot \vec{e}^2) &= 0; \\ (\vec{e}_2 \cdot \vec{e}^1) &= 0; & (\vec{e}_2 \cdot \vec{e}^2) &= 1 \end{aligned}$$

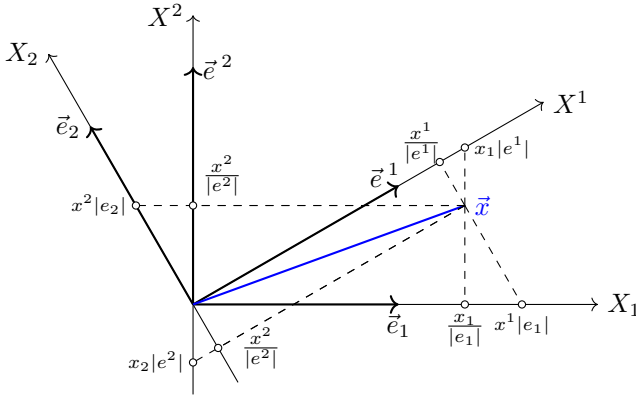


Рис. 3: координаты вектора в двойственных (взаимосопряженных) базисах

Двойственные (сопряженные) оси выбираются так, чтобы угол между исходной и сопряженной осью был острым. Вектор \vec{x} можно разложить по двойственному (сопряженному) базису

$$\vec{x} = x_1 \vec{e}^1 + x_2 \vec{e}^2$$

Координаты вектора \vec{x} при произвольной нормировке базовых векторов приведены на рис. 3.

Скалярное произведение двух произвольных векторов равно

$$(\vec{x} \cdot \vec{y}) = x_1 y_1 + x_2 y_2 = x^1 y_1 + x^2 y_2 \quad (4)$$

В нашей физической системе выберем оси линейных напряжений и фазных токов как указано на рис.4. Оси линейных напряжений U_{AB}, U_{BC} и фазных токов $I_{(-A)}, I_C$ оказываются взаимосопряженными в геометрическом смысле, за исключением того что оси тока и напряжения строятся на одном графике и нормировка базовых векторов такова: $(\vec{e}_{u_{AB}} \cdot \vec{e}_{u_{AB}}) = 1, (\vec{e}_{u_{BC}} \cdot \vec{e}_{u_{BC}}) = 1, (\vec{e}_{i_{(-A)}} \cdot \vec{e}_{i_{(-A)}}) = 1$ и $(\vec{e}_{i_C} \cdot \vec{e}_{i_C}) = 1$. Выбор оси фазного тока $I_{(-A)}$ обусловлен тем, чтобы угол между взаимосопряженными осями был острым. В этом случае ковариантная (измеренная) координата $i_{(-A)}$ на оси тока $I_{(-A)}$ равна контравариантной (неизмеряемой) координате $i^{(-A)}$ на сопряженной оси $I^{(-A)}$, которая сонаправлена с U_{AB} . Контравариантная (неизмеряемая) координата u^{AB} по сопряженной оси, которая параллельна оси $I_{(-A)}$, равна ковариантной (измеренной) координате u_{AB} . При таком выборе осей мгновенная

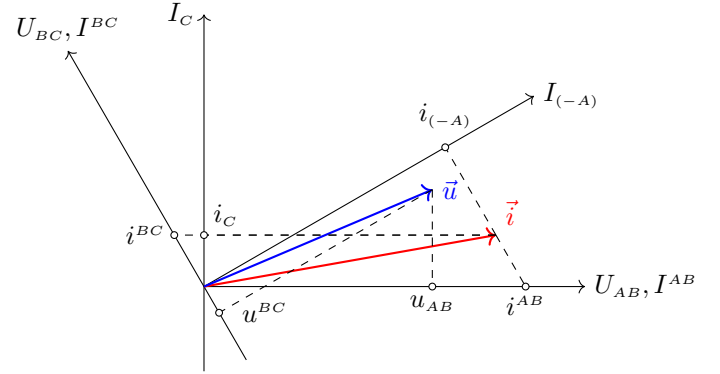


Рис. 4: выбор осей измерений линейных напряжений и фазных токов

мощность p , которая равна скалярному произведению (4) изображающих векторов тока и напряжения:

$$p = (\vec{i} \cdot \vec{u}) = u_{AB} i^{AB} + u_{BC} i^{BC}$$

Учитывая $i_A + i_B + i_C = 0$, введя «нулевой» потенциал v_0 фазного напряжения («нулевой» потенциал может быть функцией от времени $v_0(t)$)

$$\begin{aligned} p &= (u_B - v_0 + v_0 - u_A) i_{(-A)} + (u_C - v_0 + v_0 - u_B) i_C = \\ &= u_A i_A + u_B i_B + u_C i_C \end{aligned}$$

что является суммой мощностей фаз.

Наиболее часто в системах векторного управления пользуются выражением (3) и переходят от трехфазной системы токов и напряжений сначала к стационарной декартовой системе, а затем к вращающейся системе с осью вдоль одного из изображающих векторов (d-) и квадратурной перпендикулярной осью (q-). После введения управления с учетом обратных связей переходят обратно к трехфазной системе.

Предъявим метод нахождения компонент (d-) и (q-):

Линейная комбинация $\alpha(u_{AB}, u_{BC})$ – это компонента вдоль оси (d-).

Скалярное произведение вектора с координатами $(-u_{BC}, u_{AB})$ и исходного вектора:

$$-u_{BC}u_{AB} + u_{AB}u_{BC} = 0,$$

вектор с координатами $(-u_{BC}, u_{AB})$ перпендикулярен исходному и, значит, это компонента вдоль квадратурной оси (q-). Обе компоненты (d-) и (q-) оказываются выражены через изменяемые величины.

Благодаря этому методу возможно построить систему управления электрической машины без перехода в декартову систему и обратно, что позволяет существенно сократить объем вычислений.

Список литературы

- [1] Горев А.А. Переходные процессы синхронной машины. – М.,Л., Гос. энергетическое изд., 1950. – 551 с.
- [2] Соколовский Г.Г. Электроприводы переменного тока с частотным регулированием: Учебник для студ. высш.учеб.заведений. – М. «Академия», 2007 - 272 с.
- [3] Борисенко А.И., Тарапов И.Е. Векторный анализ и начала тензорного исчисления. – М. «Высшая школа», 1966. – 252 с.
- [4] Илюшин А.Г., Маслов И.А., Прокшин А.Н. и др. О системах координат для математического описания систем управления электропривода. – Сборник докладов 71-й научно-технической конференции ППС, СПб, 2018, с.172