

ВИРТУАЛЬНЫЙ ЛАБОРАТОРНЫЙ СТЕНД ДЛЯ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ "МЕТОДЫ РАСЧЕТА И МОДЕЛИРОВАНИЯ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ"

У даній статті описаний віртуальний лабораторний стенд для дослідження автономного паралельного інвертора струму, виконаний з використанням пакету програм Matlab/Simulink/Power System BlockSet.

В настоящей статье описан виртуальный лабораторный стенд для исследования автономного параллельного инвертора тока, выполненный с использованием пакета программ Matlab/Simulink/Power System BlockSet.

ВВЕДЕНИЕ

Традиционные методы выработки у студентов практических навыков работы с устройствами силовой электроники предполагают создание лабораторных стендов на основе маломощных промышленных образцов или физических моделей устройств, стоимость разработки, изготовления и эксплуатации которых в современных условиях оказывается значительно выше финансовых возможностей украинских вузов. Несмотря на высокую стоимость "физические" лабораторные стенды имеют существенный недостаток, заключающийся в ограниченных возможностях изменения параметров и режимов работы исследуемого устройства, а также в ограничениях по установочной мощности установки. Вследствие этого электромагнитные процессы и рабочие характеристики, исследуемые на лабораторном стенде, значительно отличаются от электромагнитных процессов и характеристик прототипов, имеющих установленную мощность на несколько порядков большую, чем лабораторный стенд.

С другой стороны компьютерное моделирование электромагнитных процессов в полупроводниковых преобразователях энергии является эффективным инструментом ускорения разработок и исследования характеристик преобразователей и систем электропитания на их основе. Широкое распространение при моделировании получил язык программирования *MatLab* и пакеты его расширения *Simulink* и *Control system Toolbox* [1-3]. *MatLab*-модели преобразователей различных типов, как правило, могут быть выполнены с высоким уровнем детализации силовых схем и систем управления, они позволяют исследовать переходные и установившиеся процессы с приемлемыми затратами времени на моделирование. Поэтому использование персональных компьютеров (PC) и современных программ моделирования позволяет создавать виртуальные лабораторные стенды [4], [5] качественно отличающиеся от традиционных возможностью точного учёта всех параметров и особенностей электромагнитных процессов в исследуемом устройстве, а также возможностью изменять в широких пределах любые параметры и режимы работы схемы. Студент имеет возможность самостоятельно осуществить расчет, моделирование и исследование любого типа устройства силовой электроники. Если персональный компьютер, лицензионные пакеты операционной системы *Windows* и какой-либо программы моделирования, например, *Matlab/Simulink* приобретены заранее, то стоимость разработки виртуального лабораторного стенда и методических указаний по его использованию оказывается относительно невысокой.

В настоящей статье описан виртуальный лабораторный стенд для исследования автономного параллельного инвертора тока, выполненный с использованием пакета программ *Matlab/Simulink/Power System BlockSet*.

СИЛОВАЯ СХЕМА ПАРАЛЛЕЛЬНОГО ИНВЕРТОРА ТОКА

Целью работы, выполняемой на виртуальном лабораторном стенде, является закрепление теоретических знаний студентов, путем детального изучения электромагнитных процессов в параллельном автономном инверторе тока (ПИТ) в установившемся и переходных режимах, а также получение навыков моделирования в среде *MatLab*.

Виртуальный лабораторный стенд позволяет изменять в широких пределах параметры схемы и режимы ее работы.

Силовая схема однофазного параллельного инвертора тока представлена на рис. 1.

Инвертор питается от источника постоянного напряжения U_d через сглаживающий реактор L_d . Вентильная часть инвертора выполнена на однооперационных тиристорах $V1-V4$, работающих попарно: в течение половины периода повторяемости кривой тока на выходе инвертора, i_2 , включены и проводят ток тиристоры $V1, V2$, а в течение другой половины периода повторяемости включены и проводят ток тиристоры $V3, V4$. Нагрузка инвертора активно-индуктивная (рис.1), параллельно нагрузке включен конденсатор C . Под действием напряжения на конденсаторе, u_2 , происходит коммутация тока в тиристорах.

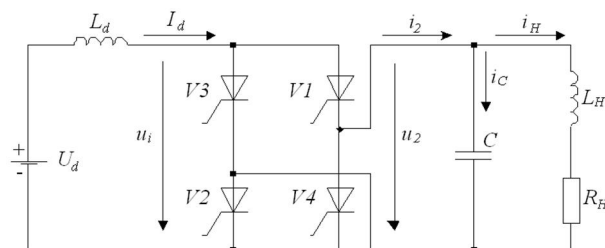


Рис. 1. Силовая схема однофазного параллельного инвертора тока

Соотношение между емкостью конденсатора C и индуктивностью нагрузки L должно быть таким, чтобы основная гармоника тока на выходе инвертора i_2 , показанная на рис. 2 пунктиром, опережала по фазе напряжение u_2 .

Это условие, – опережающий ток, – является условием успешной коммутации тиристоров. Угол сдвига между основной гармоникой тока и напряжением на выходе инвертора обозначен на рис. 2 через β . Положительное значение угла β имеет место, если

частота на выходе инвертора, f_2 , больше частоты резонансного контура, образуемого конденсатором C и реактором L_H : то есть, если основная гармоника тока i_{21} опережает напряжение u_2 .

$$f_2 > \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{1}{L_H C}}. \quad (1)$$

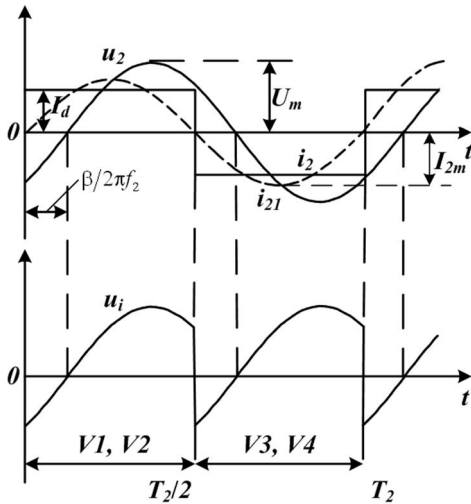


Рис. 2. Кривые тока и напряжения параллельного инвертора тока

Мгновенное напряжение на входе тиристорных мостов обозначены на рис. 1 u_i , а соответствующие средние значения напряжений определяются из соотношения

$$U_i = \frac{1}{T_2} \int_t^{t+T_2} u_i dt = K_U U_m \cos \beta, \quad (2)$$

где

$$K_U = \begin{cases} \frac{2}{\pi} & \text{— для однофазной схемы,} \\ \frac{3\sqrt{3}}{\pi} & \text{— для трехфазной схемы,} \end{cases} \quad (3)$$

U_m – амплитуда фазного синусоидального напряжения на выходе инвертора.

В установившемся режиме работы при пренебрежении падением напряжения на активном сопротивлении реактора L_d справедливо равенство:

$$U_i = U_d. \quad (4)$$

Допущение синусоидальности напряжения на нагрузке обуславливает соотношение:

$$U_m = z_H I_m, \quad (5)$$

где

$$I_m = K_I I_d, \quad (6)$$

- амплитуда основной гармоники тока нагрузки,

$$K_I = \begin{cases} \frac{4}{\pi} & \text{— для однофазной схемы,} \\ \frac{2\sqrt{3}}{\pi} & \text{— для трехфазной схемы,} \end{cases} \quad (7)$$

z_H – модуль фазного сопротивления нагрузки.

Из (2), (3), (5) и (6) получаем:

$$U_i = K_U K_I z_H I_d \cos \beta. \quad (8)$$

Обозначив

$$K_U K_I z_H \cos \beta = R_E, \quad (9)$$

из (8), (9) получим:

$$U_i = R_E I_d. \quad (10)$$

В установившемся режиме работы инвертора угол β (рис. 2) не зависит от величины тока I_d . Если ток I_d изменяется медленно по сравнению с изменением амплитуды напряжения на нагрузке, то переходный процесс в звене постоянного тока инвертора описывается дифференциальным уравнением

$$U_d - U_i = L_d \frac{dI_d}{dt}. \quad (11)$$

Отметим, что в переходном режиме величины U_d и U_i являются медленно изменяющимися функциями времени и равенство (4) не соблюдается.

Из (9) и (11):

$$L_d \frac{dI_d}{dt} + R_E I_d = U_d, \quad (12)$$

где

$$R_E = \begin{cases} \frac{8}{\pi^2} z_H \cos \beta, \\ \frac{18}{\pi^2} z_H \cos \beta. \end{cases} \quad (13)$$

Решение дифференциального уравнения (12) при $U_d = \text{const}$:

$$I_d = \frac{U_d}{R_E} \left(1 - e^{-\frac{t}{L_d/R_E}} \right) + I_{d0} e^{-\frac{t}{L_d/R_E}}, \quad (14)$$

где I_{d0} – начальное значение тока,

$$L_d/R_E = \tau_d, \quad (15)$$

- постоянная времени звена постоянного тока.

Уравнение (14) позволяет исследовать различные переходные процессы в схеме инвертора.

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ПАРАЛЛЕЛЬНОГО ИНВЕРТОРА ТОКА

Структурная схема системы управления однофазного параллельного инвертора тока представлена на рис. 3.

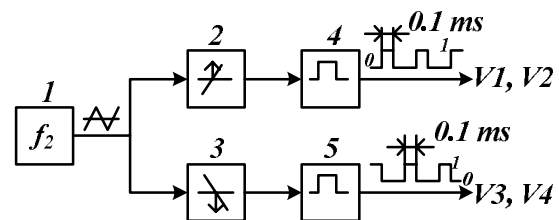


Рис. 3. Структурная схема системы управления параллельного инвертора тока

В блоке 1 системы управления формируется пилообразное напряжение с частотой, равной частоте напряжения на нагрузке f_2 . В блоках 2, 3 формируются короткие импульсы в моменты прохождения пилообразного напряжения через нуль. В блоках 4, 5 формируются две пары управляющих импульсов, подаваемых на входы пар тиристоров $V1, V2$ и $V3, V4$. Начальный запуск схемы инвертора осуществляется за счет начального напряжения на конденсаторе C отрицательной полярности при первом включении пары тиристоров $V1, V2$. В реальном инверторе для пуска необходима специальная система управления, контролирующая угол β .

СИНТЕЗ МАТЛАВ-МОДЕЛИ ПАРАЛЛЕЛЬНОГО ИНВЕРТОРА ТОКА

С использованием библиотеки пакета программ *MatLab/Simulink/SimPowerSystems* студентам предлагается синтезировать *MatLab*-модель, соответствующую силовой схеме по рис. 1, системе управления по рис. 3 и заданному варианту исходных данных. Приведено два типа исходных данных, которым соответствуют две отличные друг от друга методики расчета параметров схемы параллельного инвертора тока.

Первая методика расчета R_H , L_H , C , z_H , L_d предназначена для случая, когда угол $\beta = \pi/6$, а коэффициент сдвига $\cos\varphi = \sqrt{3}/2$ ($\varphi = \pi/6$). Для указанных выше значений углов β и φ справедлива векторная диаграмма, представленная на рис. 4.

В соответствии с рис. 4:

$$I_{2m} = I_{nm} = I_{cm} = I_m = I_d \frac{4}{\pi}, \quad (16)$$

где I_{2m} – амплитуда основной гармоники тока на выходе инвертора; I_{nm} – амплитуда основной гармоники тока нагрузки; I_{cm} – амплитуда основной гармоники тока через конденсатор C .

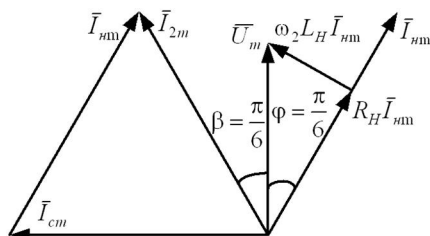


Рис. 4. Векторная диаграмма токов и напряжений параллельного инвертора тока при $\beta = \pi/6$ и $\varphi = \pi/6$

Напряжение U_m на векторной диаграмме – это амплитуда основной гармоники напряжения на выходе инвертора.

Отметим, что равенство (16) имеет место при принятых на рис. 4 углах β и φ , при других значениях углов равенство нарушается.

Амплитуда тока на выходе инвертора может быть определена через сопротивление нагрузки с параллельно включенным конденсатором z_H . В соответствии с рис. 4:

$$R_H I_m = \frac{\sqrt{3}}{2} U_m, \quad (17)$$

$$\omega_2 L_H I_m = \frac{1}{2} U_m, \quad (18)$$

$$\frac{I_m}{\omega_2 C} = U_m, \quad (19)$$

где

$$\omega_2 = 2\pi f_2, \quad (20)$$

- угловая частота напряжения на выходе инвертора.

Из (17) – (19) получаем:

$$\omega_2 L_H = \frac{1}{\sqrt{3}} R_H, \quad (21)$$

$$\frac{1}{\omega_2 C} = \frac{2}{\sqrt{3}} R_H. \quad (22)$$

Комплексное сопротивление нагрузки с параллельно включенным конденсатором определим, учитывая соотношения (21), (22):

$$\dot{Z} = \frac{-j \frac{2}{\sqrt{3}} R_H \left(R_H + j \frac{1}{\sqrt{3}} R_H \right)}{-j \frac{2}{\sqrt{3}} R_H + R_H + j \frac{1}{\sqrt{3}} R_H}. \quad (23)$$

После несложных преобразований (23) получим:

$$\dot{Z} = j \frac{2}{\sqrt{3}} R_H, \quad (24)$$

откуда

$$z = \frac{2}{\sqrt{3}} R_H. \quad (25)$$

Вторая методика расчета характерна, если угол опережения основной гармоники тока нагрузки относительно основной гармоники напряжения на нагрузке $\beta = \pi/12$, а коэффициент сдвига R - L нагрузки $\cos\varphi = 1/2$. Для указанных выше значений углов β и φ справедлива векторная диаграмма, представленная на рис. 5.

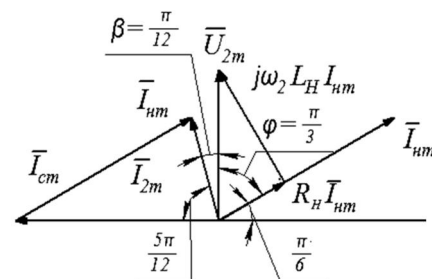


Рис. 5. Векторная диаграмма токов и напряжений параллельного инвертора тока при $\beta = \pi/12$ и $\varphi = \pi/3$

В соответствии с рис. 5:

$$U_{2m} = U_m, \quad (26)$$

$$I_m = I_{nm} = I_{cm} = 1.932 I_{2m} = 1.932 I_d \frac{4}{\pi}, \quad (27)$$

$$I_{2m} = \frac{U_m}{z} = 0.518 I_m, \quad (28)$$

$$U_{Rm} = R_H I_m = \frac{1}{2} U_m, \quad (29)$$

$$U_{Lm} = 2\pi f_2 L_H I_m = \frac{\sqrt{3}}{2} U_{2m}, \quad (30)$$

$$\frac{I_m}{2\pi f_2 C} = U_m. \quad (31)$$

Из условия равенства активных мощностей на входе и выходе ПИТ

$$U_d I_d = R_H \frac{I_m^2}{2}. \quad (32)$$

Из (27) и (32) получаем:

$$R_H = \frac{2U_d I_d}{I_m^2}. \quad (33)$$

Из (29) и (33):

$$U_m = 2R_H I_m. \quad (34)$$

Из (27), (30) и (34):

$$L_H = \frac{\sqrt{3} U_{2m}}{4\pi f_2 I_m}. \quad (35)$$

Из (27), (31) и (34):

$$C = \frac{I_m}{2\pi f_2 U_m}. \quad (36)$$

В соответствии с рис. 5:

$$R_H I_m = \frac{1}{2} U_m, \quad (37)$$

$$2\pi f_2 L_H I_m = \frac{\sqrt{3}}{2} U_m, \quad (38)$$

$$\frac{I_m}{2\pi f_2 C} = U_m, \quad (39)$$

$$U_m = 0,518z I_m. \quad (40)$$

Из (37) – (40):

$$\omega_2 L_H = \sqrt{3} R_H, \quad (41)$$

$$\frac{1}{\omega_2 C} = 2 R_H, \quad (42)$$

$$\dot{Z} = \frac{-j2R_H(R_H + j\sqrt{3}R_H)}{-j2R_H + R_H + j\sqrt{3}R_H} = 4R_H \frac{1-2j+\sqrt{3}j}{1+(2-\sqrt{3})^2}, \quad (43)$$

Откуда модуль z равен:

$$z = 4R_H \frac{\sqrt{1^2 + (2-\sqrt{3})^2}}{1+(2-\sqrt{3})^2}. \quad (44)$$

В результате выполнения работы студенты предоставляют рабочую *MatLab*-модель параллельного инвертора тока, приведенную на рис. 6.

На рис. 7 приведена система управления параллельным инвертором тока, реализованная согласно алгоритму представленному на рис. 3.

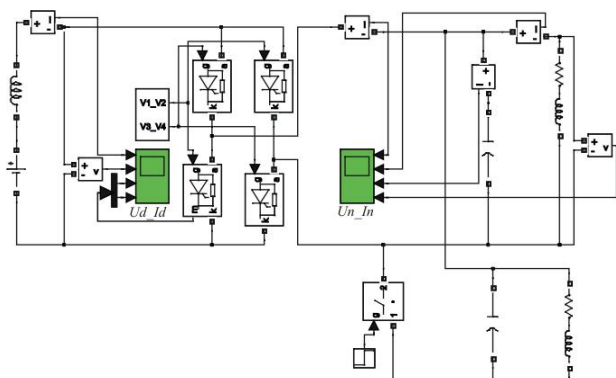


Рис. 6. *MatLab*-модель параллельного инвертора тока

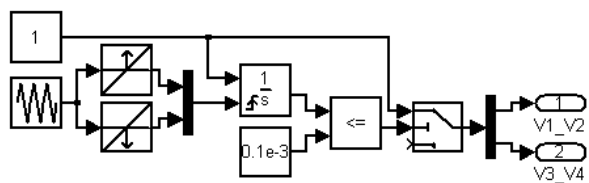


Рис. 7. *MatLab*-модель системы управления параллельным инвертором тока

После синтеза модели студент запускает ее, проверяет соответствие токов и напряжений в работающей модели заданию и предъявляет ее преподавателю. Преподаватель принимает модель и выдает задание на исследование модели из следующего списка:

- оценить влияние на работу схемы изменения индуктивности L_d в пределах $\pm 50\%$ от расчетного значения;
- оценить влияние на работу инвертора изменения величины емкости C в пределах $\pm 30\%$ от расчетного значения;

- исследовать переходной процесс при включении инвертора;
 - исследовать переходной процесс при наброске нагрузки при неизменных значениях углов β и φ ;
 - исследовать переходной процесс при сбросе нагрузки при неизменных значениях углов β и φ ;
 - исследовать переходной процесс при скачкообразном изменении угла β в пределах $\pm 5^\circ - 10^\circ$ от расчетного значения;
 - оценить влияние параметров модели на форму напряжения на выходе инвертора.
- На рис. 8-10 приведены осциллограммы токов и напряжений параллельного инвертора тока при следующих параметрах схемы:
- входное напряжение $U_d = 100$ В;
 - входной ток $I_d = 10$ А;
 - мощность инвертора $P_d = 1$ кВт;
 - индуктивность сглаживающего реактора $L_d = 1$ Н;
 - тиристоры – идеальные;
 - омическое сопротивление нагрузки $R_H = 12,34$ Ом;
 - индуктивность нагрузки $L_H = 0,023$ Н;
 - емкость конденсатора $C_f = 223 \cdot 10^{-6}$;
 - угол опережения $\beta = \pi/6$;
 - коэффициент сдвига нагрузки $\cos\varphi = \sqrt{3}/2$;
 - частота на выходе инвертора $f_2 = 50$ Гц.

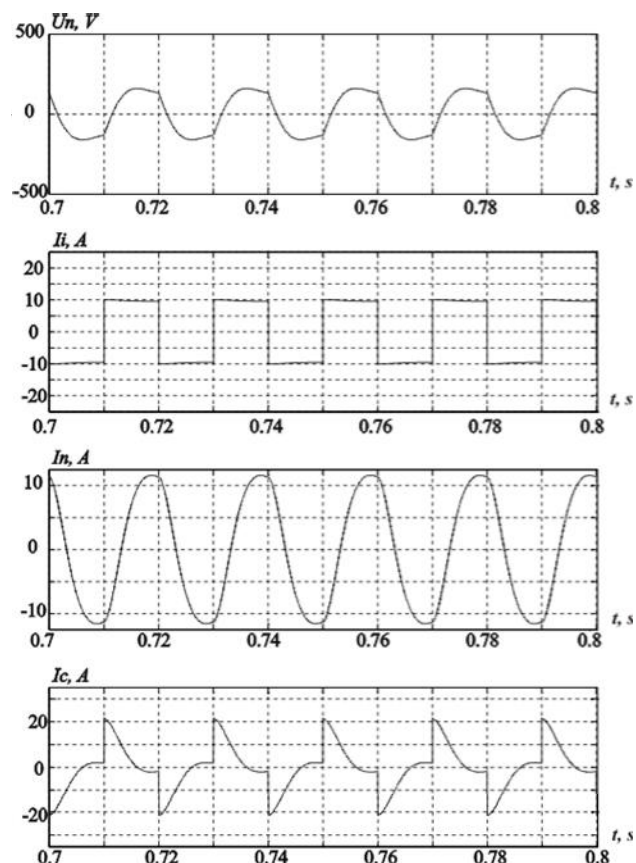


Рис. 8. Осциллограммы тока и напряжения на нагрузке, тока конденсатора и на выходе параллельного инвертора тока

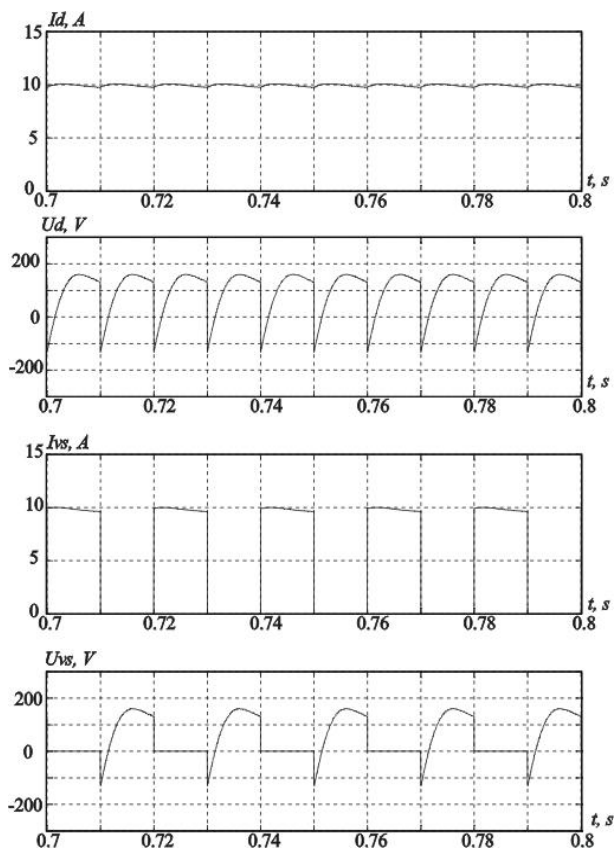


Рис. 9. Осциллограммы тока и напряжения на входе и в тиристоре параллельного инвертора тока

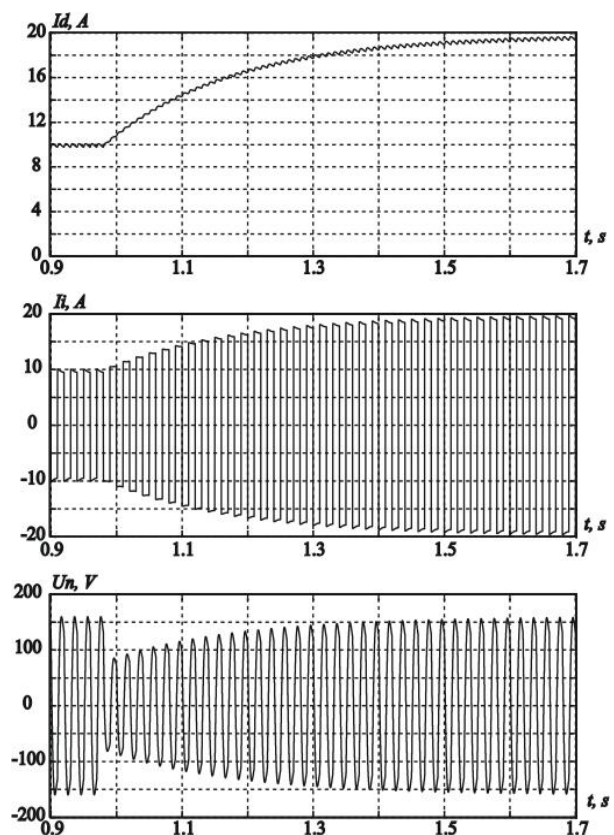


Рис. 10. Осциллограммы переходного процесса во входном и выходном токах параллельного инвертора тока и напряжение на нагрузке при набросе нагрузки

ВЫВОДЫ

1. С использованием персональных компьютеров и пакета программ *Matlab/Simulink/Power System BlockSet* создан виртуальный лабораторный стенд для исследования электромагнитных процессов в автономных параллельных инверторах тока средней и большой мощности, который может быть использован при проведении лабораторных работ.

2. Виртуальный лабораторный стенд с высокой точностью отражает электромагнитные процессы реального образца управляемого выпрямителя, а работа на нём создаёт у студентов ощущения, близкие к таковым при работе на физической модели.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Потемкин В.С. Система *MatLab*. Справочное пособие. М.: МИФИ, 1988.
2. Дьяконов В., Круглов В. Математические пакеты расширения *MatLab*. Специальный справочник.: С.-Пб., 2001.
3. Черных И.В. Моделирование электротехнических устройств в *MATLAB*, *SimPowerSystems* и *Simulink*. – М.: ДМК Пресс; СПб.: Питер, 2008. – 288 с.
4. Г.Г. Жемеров, Д.С. Крылов. Виртуальный лабораторный стенд для обучения по дисциплине "Силовая электроника". Техническая электродинамика. Тем. вип. Проблеми сучасної електротехніки. Ч. 6. – 2002. – С. 71-74.
5. Г.Г. Жемеров, Д.С. Крылов. Виртуальный лабораторный стенд двенадцатипульсного последовательного УВ. Техническая электродинамика. Тем. вип. Силова електроніка та енергоефективність. Ч. 2. – 2005. – С. 86-89.
6. Толстов Ю.Г. Автономные инверторы тока. М. Энергия, 1978. – 208 с.

Bibliography (transliterated): 1. Potemkin V.S. Sistema *MatLab*. Spravochnoe posobie. M.: MIFI, 1988. 2. D'yakonov V., Kruglov V. Matematicheskie pakety rasshireniya *MatLab*. Special'nyj spravochnik.: S.-Pb., 2001. 3. Chernyh I.V. Modelirovanie `elektrotehnicheskikh ustrojstv v *MATLAB*, *SimPowerSystems* i *Simulink*. - M.: DMK Press; SPb.: Piter, 2008. - 288 s. 4. G.G. Zhemerov, D.S. Krylov. Virtual'nyj laboratornyj stend dlya obucheniya po discipline "Silovaya `elektronika". Tehnichna elektrodinamika. Tem. vip. Problemi suchasnoї elektrotehniki. Ch. 6. - 2002. - S. 71-74. 5. G.G. Zhemerov, D.S. Krylov. Virtual'nyj laboratornyj stend dvenadcatipul'nogo posledovatel'nogo UV. Tehnichna elektrodinamika. Tem. vip. Silova elektronika ta energoefektivnist'. Ch. 2. - 2005. - S. 86-89. 6. Tolstov Yu.G. Avtonomnye invertory toka. M. `Energiya, 1978. - 208 s.

Поступила 05.09.2011

*Жемеров Георгий Георгиевич, д.т.н., проф.,
Ильина Наталья Александровна, д.т.н., проф.,
Ковальчук Ольга Игоревна,
Крылов Денис Сергеевич, к.т.н., доц.*
Национальный технический университет
"Харьковский политехнический институт"
кафедра "Промышленная и биомедицинская электроника"
61002, Харьков, ул. Фрунзе 21
тел./факс: (057) 7076312
e-mail: zhemerov@online.kharkiv.net, Olha.kov@mail.ru

Zhemerov G.G., Ilyina N.A., Kovalchuk O.I., Krylov D.S.

A virtual laboratory bench to training in discipline "Methods of converter calculation and simulation".

A virtual laboratory bench based on PC and *Matlab/Simulink/Power System BlockSet* programs is described. The bench is intended for research on an autonomous parallel current inverter.

Key words – autonomous parallel current inverter, modeling, *Matlab/Simulink*, *MatLab-model*.