прогнозировать будущее состояние изоляции КПП для того, чтобы предупреждать возникновение отказов (прогнозный контроль).

Результаты исследований можно применять для расчета показателей долговечности (срока службы и минимальной наработки) на стадии разработки и производства КПП, а также прогнозирования надежности КПП, которая находится в эксплуатации. При этом, методика является практически не разрушающей.

Список литературы: 1. Горение, деструкция и стабилизация полимеров / под редакцией д.х.н. Заикова Г. Е. НОТ. Санкт-Петербург, − 2008. − 422 с.; 2. Чулеева Е. В., Чулеев В. Л., Золотарев В. М., Василец Л. Г. Композиционные материалы на основе поливинилхлорида. Теплофизические, реологические и электрофизические свойства // Хімічна промисловість України, − 2011. − № 6. − С. 48-54; 3. ДСТУ ІЕС 60811-1-1:2004 «Матеріали ізоляції та оболонок електричних і оптичних кабелів. Загальні методи випробовування. Частина 1-1. Загальна призначеність. Вимірювання товщини та зовнішніх розмірів. Випробовування для визначення механічних властивостей (ІЕС 60811-1-1:2001, ІБТ)»; 4. ГОСТ 11645-73 «Пластмассы. Метод определения показателя текучести расплава термопластов». 5. СОУ МІПП 29.060.10-115:2006 «Кабелі, проводи і шнури. Загальні вимоги по надійності вимогам по надійності».

Поступила в редколлегию 15.02.2013

УДК 678

Определение структурно-чувствительного показателя и константы скорости старения полимерных композиций на основе поливинилхлорида для изоляции кабельно-проводниковой продукции / В. М. Золотарев, В. Л. Чулеев, Е. В. Чулеева, Л. Г. Василец// Вісник НТУ «ХПІ». Серія: надійність та енергоефективність. — Харків: НТУ «ХПІ». — 2013.— № 17 (990). — С.68-76. Бібліогр.: 5 назв. Іл.: 5. Табл.:2.

Представлені результати теоретичних і експериментальних досліджень за визначенням структурно-чутливого параметра і константи швидкості старіння полімерних композицій на основі полівінілхлориду для ізоляції кабельно-провідникової продукції.

Ключові слова: полівінілхлорид (ПВХ), структурно-чутливий параметр, константа швидкості старіння, ізоляція, кабельно-провідникова продукція

The results of theoretical and experimental researches on determination of structure-sensitive parameter and senescence speed constant of polymeric compositions on the basis of PVC for the isolation of cable-explorer products are presented.

Keywords: PVC, structure-sensitive parameter, senescence speed constant, isolation, cable-explorer products, polymeric composition

УДК 621.311.001.51:621.3.018.783.3

Д.П. КАРШЕНОВ, асп., Институт электродинамики НАН Украины, Мариуполь

УТОЧНЕНИЕ МАТЕМАТИЧЕСКОЙ МОДЕЛИ m-ПУЛЬСНЫХ РЕГУЛИРУЕМЫХ ВЫПРЯМИТЕЛЕЙ СО СМЕШАНОЙ RLC-НАГРУЗКОЙ В ЦЕПИ ПОСТОЯННОГО ТОКА

Аналитическим методом получены точные расчетные формулы коэффициентов гармонических составляющих тока и коэффициенты несинусоидальности тока, связывающие выход и вход произвольного m-пульсного регулируемого вентильного преобразователя и представляющие собой расчетную модель схемы замещения источниками тока высших гармоник. Библиогр.: 7 назв.

Ключевые слова: источники тока, высшие гармоники, нелинейный элемент, вентильный преобразователь.

Введение. В настоящнее время в технической литературе [1-14] предложено достаточно большое количество математических моделей для описания электронных преобразовательных систем, позволяющих смоделировать параметры преобразования электроэнергии и режимы работы электрической сети. Однако в предложенных математическиих моделях отсутствуют общие, универсальные закономерности моделирования режимов и параметров преобразователей электроэнергии. Модели, которые известны в настоящее время, позволяют определить содержание гармонических составляющих в кривой входного тока различных выпрямителей в зависимости от параметров конкретного выпрямителя.

С другой стороны, математические модели преобразовательной техники, которые описаны в технической литературе позволяют выполнять расчеты с высокой долей погрешности. Это связано с тем, что физика работы выпрямительных устройств в предложенных решениях достаточно сложна. Содержание и доля гармонических составляющих в кривой тока, питающего m-пульсный регулируемый выпрямитель, представляет служную задачу, поскольку ток питающий m-пульсный выпрямитель является функцией не только числа пульсаций выпрямленного напряжения, но и параметров цепи выпрямителя. Теоретически, изначально используя лишь традиционные методы теоретических основ электротехники и, не располагая необходимым комплектом осциллограмм рабочих процессов, трудно получить детерминированное, логически обоснованное и явное описание процессов в этих схемах.

© Д. П.Каршенов, 2013

Эти трудности можно преодолеть, если сформулировать и систематизировать факты, полученные теоретическим путем и частично путем имитационного компьютерного моделирования, и опираясь на них решить эту задачу. Ее решение создаст необходимый информационный базис для формирования точных расчетных моделей.

В работе [2] уже предложена универсальная математическая модель m-пульсных регулируемых выпрямителей. Однако в указанной работе сделано допущение, что в цепи постоянного тока — ток идеально сглажен нагрузкой, либо сглаживающим фильтром (индуктивностью, емкостью) и ток содержит только постоянную составляющую, то есть отсутвуют пульсации в цепи постоянного тока. Указанное допущение дает погрешность расчетов коэффициентов высших гармонических составляющих входного тока и коэффициента несинусоидальности входного тока.

Постановка задачи. Целью настоящей работы является уточнение математической модели универсального тепульсного регулируемого выпрямителя с произвольной топологией и работающего на смешанную RLC-нагрузку, предложеной в работе [2]. Задача состоит в уточнении формул высших гармонических составляющих входного тока тепульсного выпрямителя позволяющеих представить указанный выпрямитель в виде источников тока.

Результаты исследований.

Система питающих напряжений синусоидальная и симметричная:

$$u_A(t) = U_{\text{max}} \cdot \sin(\omega t); u_B(t) = U_{\text{max}} \cdot \sin(\omega t - \frac{2\pi}{3}) u_C(t) = U_{\text{max}} \cdot \sin(\omega t + \frac{2\pi}{3}).$$

Общая формула выпрямленного напряжения для m-пульсного тиристорного выпрямителя, согласно ранее выполненных расчетов [2] имеет вид

$$U_{d} = \frac{m\sqrt{6}U_{rms,f}}{\pi} \sin\frac{\pi}{m} \left(\cos(\alpha) - 2\sum_{k=1}^{\infty} (-1)^{k} \left[\left(\frac{\cos((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\cos((km+1)\alpha)}{km+1}\right) \cos(km\omega t) + \left(\sin((km-1)\alpha) - \sin((km+1)\alpha)\right) \right]$$

$$+\left(\frac{\sin((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\sin((km+1)\alpha)}{km+1}\right)\sin(km\omega t)\right]. \tag{1}$$

Для удобства последующих расчетов и исследований в формулы выпрямленного напряжения для m-пульсного тиристорного выпрямителя отдельные части выражения целесообразно заменить вспомогательными коэффициентами:

$$U_{d \max} = \frac{m\sqrt{6}U_{rms.f}}{\pi} \sin\left(\frac{\pi}{m}\right); E'_{km} = \left(\frac{\cos((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\cos((km+1)\alpha)}{km+1}\right);$$

$$E''_{km} = \left(\frac{\sin((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\sin((km+1)\alpha)}{km+1}\right);$$

$$E_{km} = \sqrt{(E'_{km})^2 + (E''_{km})^2} = \sqrt{\left(\frac{\cos((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\cos((km+1)\alpha)}{km+1}\right)^2 + \left(\frac{\sin((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\sin((km+1)\alpha)}{km+1}\right)^2};$$

$$\varphi_{km} = arctg \left(\frac{\frac{\cos((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\cos((km+1)\alpha)}{km+1}}{\frac{\sin((km-1)\alpha)}{km-1} - \frac{\sin((km+1)\alpha)}{km+1}} \right).$$

Согласно [2], суммарный ток в цепи выпрямленного тока

$$i_{d}(t) = U_{d \max} \left(\frac{\cos(\alpha)}{R_{H}} - \sum_{k=1}^{\infty} \left[(-1)^{k} \left(\left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} - E''_{km} km\omega C \right) \cos(km\omega t) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H} E''_{km}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H} - km\omega L_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'_{km} R_{H}}{(R_{H})^{2} + (km\omega L_{H})^{2}} \right) + \frac{1}{2} \left(\frac{E'$$

$$+\left(\frac{E'_{km} km\omega L_{_{H}} + R_{_{H}}E''_{_{km}}}{(R_{_{H}})^{2} + (km\omega L_{_{H}})^{2}} + E'_{km} km\omega C\right) \sin(km\omega t)\right)$$
(2)

Представим сопротивления:

- полное сопротивление нагрузки:
$$z_{nkm} = \sqrt{R_n^2 + (km\omega L_n)^2}$$
; (3)

- индуктивное сопротивление нагрузки:
$$x_{nkm} = km\omega L_{H}$$
; (4)

- емкостное сопротивление:
$$x_{ckm} = \frac{1}{km\omega C}$$
; (5)

Формулу выпрямленного тока (2) можно записать через модуль и фазу в виде:

$$i_d(t) = I_{d0} + \sum_{k=1}^{\infty} \left[I_{d(km)} \cdot \cos(km\omega t + \varphi_{skm}) \right],$$
 (6)

где

80

- постаянная составляющая выпрямленного тока:

$$I_{d\theta} = \frac{U_{d \max} \cdot \cos(\alpha)}{R_{u}}; \tag{7}$$

- модуль тока в цепи выпрямленного тока:

$$I_{d(km)} = -(-1)^k \cdot U_{d \max} \sqrt{\left(\frac{E'_{km} R_n - x_{nkm} E''_{km}}{z_{n,km}^2} - \frac{E''_{km}}{x_{C,km}}\right)^2 + \left(\frac{E'_{km} x_{n,km} + R_n E''_{km}}{z_{n,km}^2} + \frac{E'_{km}}{x_{C,km}}\right)^2}; \qquad (8)$$

- фазный угол тока в цепи выпрямленного тока:

$$\phi_{>km} = arctg \left(\frac{x_{C.km} (E'_{km} x_{n.km} + R_n E''_{km}) + E'_{km} z_{n.km}^2}{x_{C.km} (E'_{km} R_n - E''_{km} x_{n.km}) - E'_{km} z_{n.km}^2} \right).$$
(9)

Коммутационная функция m-пульсного регулируемого выпрямителя, согласно [2] имеет вид:

$$h(t) = \frac{2}{\pi} \sum_{k=0}^{\infty} \left[\frac{6 \sin \left[(m \cdot k \mp 1) \frac{\pi}{3} \right]}{m \cdot (m \cdot k \mp 1) \cdot \sin \left[(m \cdot k \mp 1) \frac{\pi}{m} \right]} \sin \left((mk \mp 1) \left(\omega t - (j_i - 1) \frac{2\pi}{3} + \alpha \right) \right) \right]; \quad (10)$$

$$H_{(m\cdot k\mp 1)} = \frac{2}{\pi} \cdot \frac{6\sin\left[(m\cdot k\mp 1)\frac{\pi}{3}\right]}{m\cdot (m\cdot k\mp 1)\cdot \sin\left[(m\cdot k\mp 1)\frac{\pi}{m}\right]};$$
(11)

$$\gamma_{(m\cdot k\mp 1)} = \left(mk\mp 1\right)\left(\alpha - \left(j_i - 1\right)\frac{2\pi}{3}\right);\tag{12}$$

$$h(t) = \sum_{k=0}^{\infty} \left[H_{(m \cdot k \mp 1)} \sin((mk \mp 1) \cdot \omega t + \gamma_{(mk \mp 1)}) \right]; \tag{13}$$

Для модельного описания и последующего исследования входных токов питания m-пульсного регулируемого тиристорного выпрямителя, найдем фазные токи из формулы выпрямленного тока и соответствующих коммутационных функций для каждой из фаз:

$$i_A(t) = h_A(t) \cdot i_d(t), \ i_B(t) = h_B(t) \cdot i_d(t), \ i_C(t) = h_C(t) \cdot i_d(t).$$
 (14)

После подстановки формул (6) и (13) в (14) получим

$$i_i(t) = h_i(t) \cdot i_d(t) =$$

$$= \sum_{k_{1}=0}^{\infty} \left[I_{d0} \cdot H_{(k_{I} \cdot m \mp 1)} \sin((k_{I} \cdot m \mp 1) \cdot \omega t + \gamma_{(k_{I} \cdot m \mp 1)}) \right] +$$

$$+ \sum_{k=1}^{\infty} \left[I_{d(km)} \cdot \cos(k \cdot m \omega t + \varphi_{9km}) \cdot \left(\sum_{k_{1}=0}^{\infty} \left(H_{(k_{I} \cdot m \mp 1)} \sin((k_{1} \cdot m \mp 1) \cdot \omega t + \gamma_{(k_{I} \cdot m \mp 1)}) \right) \right) \right]; \quad (15)$$

$$i_{j}(t) = \sum_{k_{1}=0}^{\infty} \left[I_{d0} \cdot H_{(k_{I} \cdot m \mp 1)} \sin((k_{I} \cdot m \mp 1) \cdot \omega t + \gamma_{(k_{I} \cdot m \mp 1)}) \right] +$$

$$+ \sum_{k=1}^{\infty} \left[\sum_{k_{I}=0}^{\infty} \left[I_{d(km)} \cdot H_{(k_{I} \cdot m \mp 1)} \cdot \sin((k_{I} \cdot m \mp 1) \cdot \omega t + \gamma_{(k_{I} \cdot m \mp 1)}) \cdot \cos(km\omega t + \varphi_{9km}) \right] \right] =$$

$$\begin{split} &= \sum_{k_1=0}^{\infty} \left[I_{d\theta} \cdot H_{(k_I \cdot m \mp 1)} \sin \left(\left(k_I \cdot m \mp 1 \right) \cdot \omega t + \gamma_{(k_I \cdot m \mp 1)} \right) \right] + \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{k=1}^{\infty} \left[\sum_{k_I=0}^{\infty} \left[I_{d(km)} \cdot H_{(k_I \cdot m \mp 1)} \cdot \sin \left(\left(\left(k_1 - k \right) \cdot m \mp 1 \right) \cdot \omega t + \gamma_{(k_I \cdot m \mp 1)} - \varphi_{\jmath km} \right) + \\ &I_{d(km)} \cdot H_{(k_I \cdot m \mp 1)} \cdot \sin \left(\left(\left(k_1 + k \right) \cdot m \mp 1 \right) \cdot \omega t + \gamma_{(k_I \cdot m \mp 1)} + \varphi_{\jmath km} \right) \right] \right]; \end{split}$$

 $v = m \cdot k \mp 1$, где $k = 1, 2, 3,, \infty$. Первая гармоника

 $i_{j1}(t) = I_{d0} \cdot H_1 \cdot \sin(\omega t + \gamma_1) \pm \frac{1}{2} \cdot \sum_{i=1}^{\infty} \left[I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \mp 1)} \sin(\omega t \mp \gamma_{(k \cdot m \mp 1)} \pm \varphi_{mk}) \right].$

Высшие гармонические составляющие тока (при v > 1)

$$i_{jv}(t) = I_{d0} \cdot H_{v} \cdot \sin(v \cdot \omega t + \gamma_{v}) \pm \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=1}^{\infty} \left[\frac{k \cdot m \pm v}{|k \cdot m \pm v|} I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm v)} \sin(v \cdot \omega t \pm \gamma_{(k \cdot m \pm v)} \mp \varphi_{mk}) \right]. \tag{17}$$

(16)

Если принять, что $\phi_{0\cdot m}\equiv 0$, то функция входного тока m–пульсного регулируемого выпрямителя приймет вид

$$i_{jv}(t) = \pm \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=0}^{\infty} \left[\frac{k \cdot m \pm v}{|k \cdot m \pm v|} I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm v)} \sin(v \cdot \omega t \pm \gamma_{(k \cdot m \pm v)} \mp \varphi_{mk}) \right]. \quad (18)$$

Таким образом, выполненные исследования показали, что физика работы выпрямительных устройств в предложенных решениях достаточно сложна и любая гармоническая составляющая входного тока регулируемого многопульсного выпрямителя состоит из геометрической суммы векторов, частота которых одинакова и равна номеру гармоники, а амплитуды и фазы зависят от коммугационной функции и функции выпрямленного тока.

Дейстующее значение тока любой гармонической составляющей (18) выражают через мгновенное значение следующим образом:

$$I_{jv} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_{0}^{T} i_{jv}^{2}(t) dt};$$

$$I_{jv} = \sqrt{\sum_{k=0}^{\infty} \left(\frac{I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm v)}}{2}\right)^{2}}.$$
(19)

Следовательно, действующее значение гармоники входного тока регулируемого многопульсного выпрямителя равно корню квадратному из суммы квадратов действующих значений ее отдельных составляющих и не зависит от угла сдвига фаз этих составляющих. Иными словами, действующее значение входного тока регулируемого многопульсного

81

выпрямителя зависит от величин I_{dmk} , $H_{(k\cdot m\pm v)}$ и не зависит от величин $\gamma_{(k\cdot m\pm v)}$, ϕ_{mk} .

Учитывая формулы (19), спектр гармоник входного тока регулируемого m-пульсного выпрямителя в относительных единицах представляет собой коэффициенты высших гармонических составляющих тока (коэффициент несинусоидальности тока).

$$K_{Ij(\nu)} = I_{j(\nu)}^* = \frac{I_{j(\nu)}}{I_{j(l)}} = \sqrt{\frac{\sum_{k=0}^{\infty} \left(I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm \nu)}\right)^2}{\sum_{k=0}^{\infty} \left(I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm 1)}\right)^2}},$$
(20)

$$THD_{Ij} = K_{Ij} = I_{j}^{*} = \frac{\sqrt{\sum_{v=2}^{\infty} I_{j(v)}^{2}}}{I_{j(l)}} = \sqrt{\frac{\sum_{v=2}^{\infty} \left(\sum_{k=0}^{\infty} \left(I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm v)}\right)^{2}\right)}{\sum_{k=0}^{\infty} \left(I_{dmk} \cdot H_{(k \cdot m \pm 1)}\right)^{2}}},$$
 (21)

где v - номер гармоники;

 $I_{i(v)}$ - действующее значение тока v -ой гармоники;

 $K_{Ii(v)}$ - коэффициент v -ой гармонической составляющей тока, в о.е.;

 K_{Ii} - коэффициент несинусоидальности кривой тока, в о.е.

Таким образом, аналитическим методом уточнены расчетные модели управляемого вентильного преобразователя как источника токов высших гармоник. Формулы дают возможность с необходимой точностью определить действующее значение гармоник фазного тока для любого управляемого вентильного преобразователя и расчитать коэффициенты высших гармонических составляющих тока и коэффициенты несинусоидальности тока. С помощью полученных точных значений коэффициентов высших гармонических составляющих можно определить реальные действующие значения генерируемых токов высших гармоник.

Список литературы: 1. Волков И.В. Каршенов Д.П. Универсальные математические модели теплульсных выпрямителей со смешанной RLC-нагрузкой в цепи постоянного тока/ Волков И.В. Каршенов Д.П. // Техническая электродинамика. — 2012. - №4. 2. Волков И.В. Каршенов Д.П. Математические модели и схемы замещения теплульсных регулируемых выпрямителей./ Волков И.В. Каршенов Д.П. // Вестник НТУ «ХПИ», Тем. выпуск «Энергетика: надежность и энергоэффективность» — №23. - 2012. — 189с. 3. Галкин В.И. Промышленная электроника: Учеб. пособие./ Галкин В.И. — Мн.:Вышк., 1989. — 336 с. 4. Гумен М.Б. та ін. Основи теорії електричних кіл: У 3 кн.// М.Б. Тумен, А.М. Гуржій, В.М. Співак, Ю.Г. Савченко; За ред. М.Б. Гумена. — К.: Вища шк., 2004. — 391с. 5.Жежеленко И.В., Саенко Ю.Л. Качество электроэнергии на промышленных предприятиях. — 4-е изд., перераб. и доп. — М.: Энергоатомиздат, 2005. — 261 с. 6. Забродин Ю.С. Промышленная электроника: Учебник для

вузов./ Забродин Ю.С. – М.: Высшликола, 1982 – 496 с. 7. Каршенов Д.П. Малоискажающие многопульсные несимметричные трехфазные выпрямительные системы/ Каршенов Д.П. // Трулы Института электроэинамики. – 2012. - №34. 8. Levin М., Волков И.В., Пентегов И.В., Рымар С.В., Ларченко Б.Б. Улучшение качества электроэнергии в электросетях с мощными 12-пульсными выпрямителями с помощью гексагональных автотрансформпторных устройств./ Levin M., Волков И.В., Пентегов И.В., Рымар С.В., Ларченко Б.Б. // Техническая электродинамика. Тем. випуск. Силовая электроника и энергоэффективность. Ч. 1.- К.: ИЭЛ НАНУ, 2002 -С 23-27. 9. Маевский О.А. Энергетические показатели вентильных преобразователей./ Маевский О.А. - М.: Энергия, 1978. - 320 с. 10. Мерабишвили П.Ф., Ярошенко Е.М. Нестационарные электромагнитные процессы в системах с вентильями./ Мерабишвили П.Ф., Ярошенко Е.М. – Кишенев: Штиинпа 1980. – 208 с. **11.** Пентегов И.В., Волков И.В., Levin M. Устройства подавления высших гармоник тока./ Пентегов И.В., Волков И.В., Levin M. // Техническая электродинамика, Тем. вып. «Проблемы современной электродинамики», Ч.1., К.-2002, С.- 13-22, **12.** Пентегов И.В., Волков И.В., Levin M. Схемы подавления высших гармоник тока с расщеплением фаз на три составляющие и методы их расчета./ Пентегов И.В., Волков И.В., Levin М. // Техническая электродинамика, Тем. випуск. Силовая электроника и энергоэффективность. Ч. 1.- К.: ИЭД НАНУ, 2002.-С 71-78. 13. Раісе D.A. Power Electronic Converter Harmonics. Multipulse methods for clean power./ Paice D.A.-NY: IEEE PRESS, 1995.-202 р. 14. Шидловский А.К., Жаркин А.Ф. Высшие гармоники в низковольтных электрических сетях./ Шидловский А.К., Жаркин А.Ф. - К.: Наукова думка, 2005. - 207c.

Поступила в редколлегию 28.01.2013

УДК 621.311.001.51:621.3.018.783.3

Уточнение математической модели m-пульсных регулируемых выпрямителей со смешаной RLC-нагрузкой в цепи постоянного тока / Каршенов Д.П. // Вісник НТУ «ХПІ». Серія: Енергетика: надійність та енергоефективність. — Харків: НТУ «ХПІ». — 2013. - №.17 (990). — С.77-83. Бібліогр.: 14 назв.

Аналітичним методом отримані точні розрахункові формули коефіцієнтів гармонійних складових струму та коефіцієнти несинусоідальності струму, які зв'язують вихід і вхід довільного m-пульсного регульованого вентильного перетворювача і що є розрахунковою моделлю схеми заміщення джерелами струму вищих гармонік.

Ключові слова: джерела струму, вищі гармоніки, нелінійний елемент, вентильний перетворювач.

The analytical method gains exact design formulas of coefficients of harmonic components of a current and Total Harmonics Distortion (THD) of a current, a linking exit and an inlet arbitrary m-pulse of controllable valve inverter representing computational model of an equivalent circuit by current sources of upper harmonics.

Keywords: current sources, upper harmonics, a nonlinear element, the valve inverter.