

# بررسی و ساخت یک مبدل مستقیم فرکانس بدون نیاز به خازن و سلف در مدار واسط dc

حمید رضا کارشناس<sup>۱</sup> سید جواد موسوی<sup>۲</sup>

۱- استادیار - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر - دانشگاه صنعتی اصفهان - اصفهان - ایران  
karshen@cc.iut.ac.ir

۲- دانش آموخته کارشناسی ارشد - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر - دانشگاه صنعتی اصفهان - اصفهان - ایران  
mousavi314@gmail.com

**چکیده:** مبدل‌های مستقیم  $ac-ac$  با استفاده از کلیدهای کنترل شده دو طرفه که با نام مبدل‌های ماتریسی نیز شناخته می‌شوند بخاطر حجم کم و قابلیت‌های بسیار خوب امروزه مورد توجه بسیار قرار گرفته‌اند. با این وجود استفاده از کلیدهای دوطرفه و عدم قابلیت اطمینان این کلیدها باعث شده که این مبدل‌ها کماکان در مراحل تحقیقاتی قرار داشته باشند. این مقاله به بررسی یک مبدل سه فاز  $ac-ac$  می‌پردازد که در آن از دو مبدل سه فاز ساخته شده از مدول‌های استاندارد و کلیدهای نیمه هادی موجود در بازار استفاده شده است. شکل موجهای این مبدل هم در ورودی و هم در خروجی بصورت سینوسی پردازش می‌شوند. در مبدل مورد بررسی کلیدزنی و پردازش سیگنال‌های PWM باید بصورت هماهنگ بین مبدل ورودی و خروجی انجام گردد. این مطلب بر پیچیدگی پردازش این سیگنال‌ها در مقایسه با روش‌های متعارف PWM می‌افزاید. در این مقاله ضمن توصیف عملکرد و شبیه سازی مبدل پیشنهادی، نتایج عملی حاصل از پیاده سازی یک نمونه آزمایشگاهی ارائه شده و با نتایج تئوریک مقایسه می‌گردد.

**کلمات کلیدی:** مبدل  $ac-ac$ ، مبدل ماتریسی، مدولاسیون بردار فضایی

تاریخ ارسال مقاله : ۱۳۸۷/۱۲/۲

تاریخ پذیرش مقاله : ۱۳۸۹/۱۲/۱۶

نام نویسنده‌ی مسئول : دکتر حمیدرضا کارشناس

نشانی نویسنده‌ی مسئول : ایران - اصفهان - خیابان جمهوری اسلامی - میدان استقلال - دانشگاه صنعتی اصفهان - دانشکده‌ی برق و کامپیوتر

سازی می‌باشد ولی عملکرد آن هنوز قابلیت اطمینان مورد نیاز را پیدا نکرده و لذا مبدل‌های ماتریسی هنوز در مراحل تحقیقاتی قرار دارند.

در این مقاله یک مبدل مستقیم ac-ac مورد بررسی قرار می‌گیرد که در آن از کلیدهای دوطرفه استفاده نشده است [۷ و ۸ و ۹]. به همین دلیل یکی از مشکلات اساسی مبدل‌های ماتریسی مرتفع گشته ضمن اینکه اغلب محاسن آنها از قبیل عدم محدودیت در فرکانس ورودی و خروجی و شکل موج سینوسی در ورودی و خروجی حفظ گردیده است.

علیرغم معرفی اجمالی ساختار مورد بررسی در تعداد محدودی از مقالات دیگر [۹]، رفتار و روش‌های کلید زنی در آن مورد مطالعه قرار نگرفته است. در حقیقت وابستگی و ارتباط مستقیم ترمینال‌های ورودی و خروجی در ساختار مورد بررسی پردازش سیگنال‌های PWM را در آن دچار پیچیدگی می‌کند. به عبارت دیگر لازم است سیگنال‌های PWM در مبدل‌های ورودی و خروجی بطور کاملاً هماهنگ و هم‌زمان پردازش گردند. چگونگی پردازش این سیگنال‌ها و تولید سیگنال‌های گیت مناسب برای کلیدهای نیمه هادی تحقیق اصلی این مقاله را تشکیل می‌دهد.

در این مقاله ابتدا مبدل‌های ماتریسی به‌مراه ساختار و روش پردازش سیگنال‌های PWM در آنها بطور اختصار مورد توجه قرار می‌گیرد. سپس ساختار مبدل مورد بررسی به‌مراه الگوریتم کلیدزنی در آن معرفی شده و بررسی می‌گردد. شبیه‌سازی این ساختار توسط نرم افزار PSIM بخش بعدی این مقاله را تشکیل می‌دهد. در نهایت نتایج حاصل از پیاده‌سازی عملی سیستم ارائه گردیده و ضمن مقایسه با نتایج شبیه‌سازی، صحت مطالعات تئوریک تأیید می‌گردد.

## ۲- مبدل‌های ماتریسی

مبدل‌های ماتریسی را می‌توان نسل جدید سیکلو کنورترها دانست که در ساختار آنها بجای استفاده از ترستور از کلیدهای کنترل شده دوطرفه استفاده شده است. منظور از کلید دو طرفه کلیدی است که هم قابلیت هدایت جریان از دو طرف و هم قابلیت تحمل ولتاژ با پلاریته مثبت و منفی را داشته باشد. شکل ۱-الف ساختار یک مبدل ماتریسی را نشان می‌دهد. پیاده‌سازی کلیدهای دو طرفه با توجه به تکنولوژی امروزی عموماً توسط دو کلید کنترل شده یکطرفه مطابق با شکل ۱-ب انجام می‌پذیرد. با این وجود باید توجه داشت که استفاده از این ساختار برای کلیدهای دوطرفه مشکلات کموتاسیون خاصی را ایجاد می‌کند. به‌همین دلیل ساخت کلیدهای استاتیکی دو طرفه هنوز یکی از چالش‌های اساسی در ساخت مبدل‌های ماتریسی می‌باشد [۱۰]. با توجه به شکل ۱-الف در یک مبدل ماتریسی در هر لحظه امکان اتصال هر یک از فازهای خروجی به هر یک از فازهای ورودی توسط یک کلید دوطرفه امکان پذیر می‌باشد. در این مبدل‌ها، شبیه بقیه مبدل‌های با قابلیت‌های بالا، لازم است بتوان ولتاژهای سه فاز خروجی را با دامنه و فرکانس دلخواه پردازش نمود. این مهم از طریق

مبدل‌های ac-ac یا مبدل‌های فرکانس آن دسته از مبدل‌های الکترونیک قدرت هستند که برای تبادل انرژی بین دو سیستم ac با فرکانس‌های متفاوت و یا دو سیستم ac هم فرکانس و غیرسنکرون به کار می‌روند. از موارد مختلف استفاده از این مبدل‌ها می‌توان به درایوهای ac، خطوط HVDC، مبدل خروجی میکروتوربین‌ها، منابع تغذیه خارجی هواپیماها و سیستم محرکه کشتیهای نوین اشاره نمود. ساختارهای متفاوتی برای مبدل‌های ac-ac ارائه گردیده که هر یک دارای معایب و محاسن خاصی می‌باشند [۱]. بطور کلی مشخصه‌هایی نظیر وزن و حجم کم، کیفیت بالای شکل موج‌های ورودی و خروجی، بازده خوب، قابلیت اطمینان بالا و در نهایت قیمت قابل رقابت از نیازهای عمده این مبدل‌ها می‌باشند.

در یک طبقه بندی کلی، مبدل‌های ac-ac را می‌توان به دو نوع "مستقیم" و "غیرمستقیم" تقسیم نمود. مبدل‌های غیر مستقیم ac-ac دارای یک مدار واسط dc بوده و لذا آنها را با مبدل‌های ac-dc نشان می‌دهند. کمیت dc مدار واسط می‌تواند از جنس ولتاژ و یا جریان باشد. امروزه مبدل‌های غیرمستقیم با مدار واسط ولتاژ یکی از شایع‌ترین و پرکاربردترین مبدل‌های ac-ac هستند. با این وجود معایبی شبیه حجم نسبتاً زیاد و بازده کم از معایب عمده این مبدل‌ها می‌باشد. علاوه بر این خازن‌های الکترولیتی موجود در این مبدل‌ها در اثر مرور زمان قابلیت اطمینان خود را بشدت از دست داده و در نهایت عملکرد کل مبدل را خدشه دار می‌سازند. تلاش‌هایی برای تعویض این خازن‌ها با خازن‌های غیر الکترولیتی با حجم کمتر و عمر بیشتر شده است که عموماً نتایج بدست آمده تأیید نگردیده و صنعتی نشده‌اند [۲ و ۳].

مبدل‌های مستقیم ac-ac یا مبدل‌های مستقیم فرکانس آن دسته از مبدل‌هایی هستند که بطور مستقیم و بدون مدار واسط dc انرژی الکتریکی را بین دو سیستم ac با دامنه و فرکانس مختلف تبادل می‌کنند. اولین نوع این مبدل‌ها که با استفاده از ترستور و کموتاسیون طبیعی ساخته گردیدند سیکلو کنورتر نام گرفتند [۴]. محدودیت ناشی از کموتاسیون طبیعی در این مبدل‌ها موجب ایجاد محدودیت‌های ذاتی دیگری از قبیل محدودیت فرکانس خروجی گردید. علاوه بر این ولتاژ خروجی و جریان ورودی این مبدل‌ها دارای هارمونیک‌های مرتبه پایین با دامنه نسبتاً زیاد می‌باشند که مخصوصاً در شبکه‌های امروزی قابل قبول نمی‌باشد.

نسل جدید مبدل‌های مستقیم فرکانس از کلیدهای کاملاً کنترل شده با کموتاسیون اجباری استفاده کرده و به آنها مبدل‌های ماتریسی گفته می‌شود [۵ و ۶]. در این مبدل‌ها کلیدهای بکار رفته باید قابلیت هدایت جریان و تحمل ولتاژ در هر دو جهت را داشته باشند. علیرغم اینکه چنین کلیدی از طریق کلیدهای استاتیک موجود قابل پیاده

همانگونه که اشاره گردید در یک مبدل ماتریسی لازم است عمل مدولاسیون عرض پالس بطور همزمان روی ولتاژهای خروجی و جریانهای ورودی اعمال گردد. ذکر این نکته نیز ضروری است که در حالت کلی دامنه و فرکانس کمیت‌های ورودی و خروجی مستقل از هم بوده و عموماً متفاوت می‌باشند. با توجه به این مطلب بردارهای فضایی مربوط به حالت‌های مختلف کلیدزنی را می‌توان در دو گروه یکی متناظر با ولتاژهای سه فاز خروجی و دیگری متناظر با جریانهای سه فاز ورودی نشان داد. این مطلب در شکل ۲ نشان داده شده است. توجه شود که نشان دادن چند بردار در یک راستا در این شکل نمایش دهنده متغیر بودن دامنه این بردارها نسبت به زمان می‌باشد.

جدول (۱): بردارهای فضایی غیر صفر به‌همراه ارتباط بین کمیت‌های ورودی و خروجی متناظر با هر بردار در یک مبدل ماتریسی

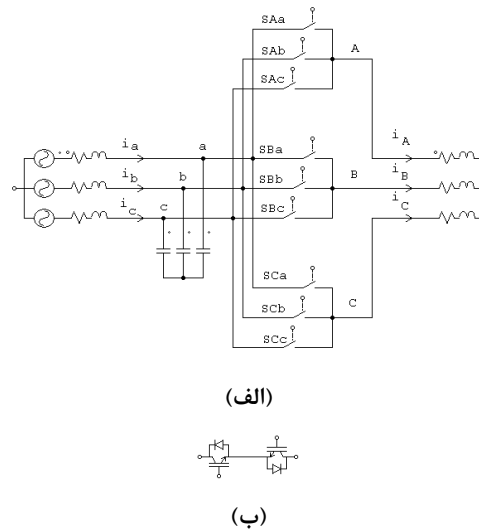
گروه	نام بردار	$v_{AB}$	$v_{BC}$	$v_{CA}$	$i_a$	$i_b$	$i_c$
IIa	1P	$v_{ab}$	0	$-v_{ab}$	$i_A$	$-i_A$	0
	1N	$-v_{ab}$	0	$v_{ab}$	$-i_A$	$i_A$	0
	2P	$v_{bc}$	0	$-v_{bc}$	0	$i_A$	$-i_A$
	2N	$-v_{bc}$	0	$v_{bc}$	0	$-i_A$	$i_A$
	3P	$v_{ca}$	0	$-v_{ca}$	$-i_A$	0	$i_A$
	3N	$-v_{ca}$	0	$v_{ca}$	$i_A$	0	$-i_A$
IIb	4P	$-v_{ab}$	$v_{ab}$	0	$i_B$	$-i_B$	0
	4N	$v_{ab}$	$-v_{ab}$	0	$-i_B$	$i_B$	0
	5P	$-v_{bc}$	$v_{bc}$	0	0	$i_B$	$-i_B$
	5N	$v_{bc}$	$-v_{bc}$	0	0	$-i_B$	$i_B$
	6P	$-v_{ca}$	$v_{ca}$	0	$-i_B$	0	$i_B$
	6N	$v_{ca}$	$-v_{ca}$	0	$i_B$	0	$-i_B$
IIc	7P	0	$-v_{ab}$	$v_{ab}$	$i_C$	$-i_C$	0
	7N	0	$v_{ab}$	$-v_{ab}$	$-i_C$	$i_C$	0
	8P	0	$-v_{bc}$	$v_{bc}$	0	$i_C$	$-i_C$
	8N	0	$v_{bc}$	$-v_{bc}$	0	$-i_C$	$i_C$
	9P	0	$-v_{ca}$	$v_{ca}$	$-i_C$	0	$i_C$
	9N	0	$v_{ca}$	$-v_{ca}$	$i_C$	0	$-i_C$

در پیاده سازی الگوریتم کلیدزنی این مبدل‌ها ابتدا بردارهای مرجع ولتاژ خروجی و جریان ورودی بر اساس نیازهای دامنه و فرکانس این کمیت‌ها تعریف می‌گردند. با قرارگیری هرکدام از این بردارهای مرجع ولتاژ و جریان در یکی از ۶ ناحیه ممکن، جمعاً ۳۶ حالت مختلف قابل تعریف خواهد بود. در هر حالت طی یک فرایند دقیق، بردارهای کلیدزنی مناسب فراخوانی و به ماتریس کلیدها اعمال می‌گردد. این مطلب در بخش ۴ مورد بررسی قرار می‌گیرد.

### ۳- ساختار مورد بررسی

یک مبدل ماتریسی را می‌توان به صورت مجازی به دو مبدل پل سه فاز شبیه شکل ۳ تجزیه نمود. در صورت استفاده از کلیدهای دو طرفه در شکل ۳، شبیه آنچه در شکل ۱-ب نشان داده شده است، می‌توان قابلیت‌هایی کاملاً شبیه به یک مبدل ماتریسی از این ساختار انتظار

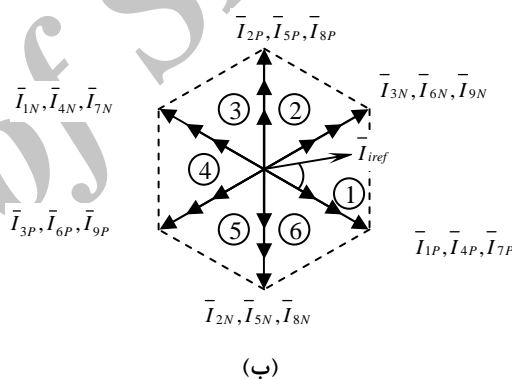
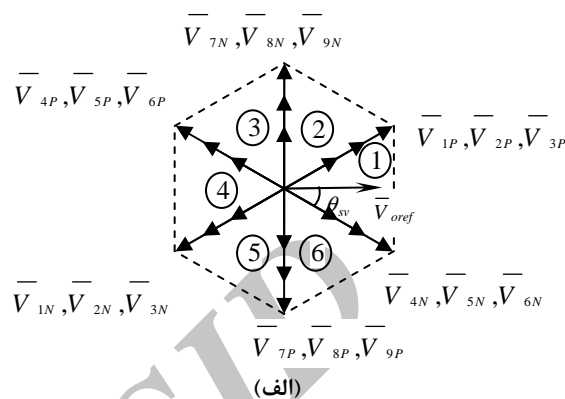
انجام مدولاسیون عرض پالس (PWM) روی ولتاژهای ورودی انجام می‌پذیرد. با این وجود باید توجه داشت که در این فرآیند برخلاف مبدل‌های متعارف dc-ac، کمیت مدوله شونده یک کمیت dc نبوده بلکه ولتاژهای سه فاز ورودی با مقادیر لحظه‌ای متغیر می‌باشند. به همین دلیل استفاده از روش‌های PWM بصورت متعارف در این مبدل‌ها امکان‌پذیر نمی‌باشد. از طرف دیگر نیل به جریان ورودی با ضریب قدرت واحد و اعوجاج کم از دیگر اهداف این مبدل‌ها است. بعبارت دیگر لازم است مدولاسیون عرض پالس بر روی شکل موج‌های جریان خروجی جهت پردازش جریانهای ورودی و بطور همزمان با مدولاسیون ولتاژهای خروجی انجام پذیرد. این پردازشها با توجه به ارتباط مستقیم ورودی و خروجی و عدم وجود مدار واسط dc باید بر روی کمیت‌های متغیر زمانی انجام گرفته و در نتیجه پیچیده می‌باشد.



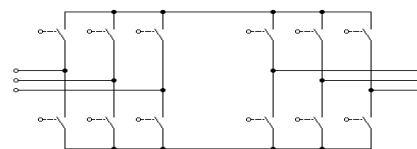
شکل (۱): (الف) ساختار یک مبدل ماتریسی. (ب) طریقه پیاده سازی کلید دوطرفه

یکی از بهترین روشها جهت پردازش شکل موج‌های PWM در مبدل‌های ماتریسی استفاده از روش بردار فضایی می‌باشد. بطور کلی در این روش لازم است ابتدا کلیه بردارهای فضایی متناظر با حالت‌های مختلف کلید زنی تعریف گردد. با توجه به ساختار مبدل ماتریسی و محدودیت‌های موجود برای کلیدزنی این مبدل‌ها، می‌توان ۲۷ حالت کلیدزنی (یا بردار فضایی) در این مبدل‌ها تعریف کرد [۵]. از ۲۷ بردار تعریف شده، ۶ بردار بدلیل چرخان بودن برای پردازش بردار فضایی قابل استفاده نیستند. ۳ بردار نیز بعنوان بردارهای حالت صفر ترمینال‌های خط خروجی مبدل را اتصال کوتاه کرده و در پردازش نهایی مورد استفاده قرار می‌گیرند. بنابراین ۱۸ بردار فضایی غیر صفر برای پردازش شکل موج‌های خروجی موجود می‌باشد. مجموعه این بردارها به همراه ارتباط بین کمیت‌های ورودی و خروجی متناظر با هر بردار در جدول ۱ نشان داده شده است.

داشت. واضح است که در این صورت نه تنها این ساختار مزیتی نسبت به یک مبدل ماتریسی ندارد، بلکه به علت استفاده از ۱۲ کلید دوطرفه ساختار آن به مراتب گرانتر و پیچیده تر خواهد شد. بهمین منظور تجزیه یک مبدل ماتریسی به ساختار شکل ۳ در مراجع فقط به صورت مجازی و تنها برای کمک به تعیین منطق کلیدزنی انجام گرفته است [۵].



شکل (۲): (الف) بردارهای فضایی ولتاژهای خط خروجی شامل بردارهای ساکن و بردار مرجع ولتاژ. (ب) بردارهای فضایی جریانهای خط ورودی شامل بردارهای ساکن و بردار مرجع جریان. توجه شود که دامنه بردارها متغیر می باشد.



شکل (۳): تجزیه یک مبدل ماتریسی به دو مبدل dc-ac با کلیدهای دوطرفه

ترمینالهای خروجی در یک مبدل ماتریسی ماهیتی شبیه ترمینالهای خروجی در مبدل های dc-ac از نوع ولتاژ دارند. در هرودی این مبدلها یک ولتاژ توسط روشهای مدولاسیون عرض پالس پردازش شده و در ترمینالهای خروجی قرار می گیرد. تنها تفاوت این مبدلها در ماهیت ولتاژ ورودی می باشد که در یکی dc با دامنه ثابت و در دیگری ac با دامنه متغیر می باشد. با این وجود این تفاوت تغییری در ماهیت

مداری ترمینالهای خروجی ایجاد نمی کند. به طریق مشابه مبدلهای ماتریسی از دید ترمینالهای ورودی ماهیتی شبیه مبدلهای ac-dc از نوع جریان دارند. در هرودی این مبدلها یک جریان توسط روشهای مدولاسیون عرض پالس پردازش شده و به ترمینالهای ورودی منعکس می شود. تنها تفاوت این مبدلها در ماهیت جریان خروجی می باشد که در یکی dc با دامنه ثابت و در دیگری ac با دامنه متغیر می باشد. مجدداً این تفاوت تغییری در ماهیت مداری ترمینالهای ورودی ایجاد نمی کند. در حقیقت خازنهای ورودی شکل ۱-الف که لازم است هر چه نزدیکتر به ترمینالهای ورودی نصب گردند بر همین اساس تعبیه شده اند.

بر اساس واقعیتهای فوق، ایده استفاده از یک مبدل ac-dc از نوع مبدلهای جریان و یک مبدل dc-ac از نوع مبدلهای ولتاژ بصورت پشت به پشت همانند شکل ۴ می تواند مطرح گردد [۹-۷]. نکات مهم در ارتباط با این ساختار عبارت اند از:

۱. این ساختار از مبدلهای استاندارد ولتاژ و جریان با کلیدهای یکطرفه مرسوم تشکیل شده اند. بطور خاص مبدل خروجی از نوع ولتاژ بوده و بصورت مدول آماده به سهولت در بازار قابل تهیه می باشد. این مطلب یکی از مزایای اساسی ساختار پیشنهادی نسبت به ساختار مبدلهای ماتریسی می باشد که مشکلات کموتاسیون مربوط به کلیدهای دو طرفه را مرتفع می کند. توجه شود که دیودهای موازی با IGBT ها در طبقه ورودی در این ساختار نیاز نمی باشد. معهداً از آنجا که این دیودها در ترانزیستورهای قدرت تجارتي موجود در بازار معمولاً تعبیه می گردند در این شکل نیز نشان داده شده اند. امروزه IGBT های با قابلیت تحمل ولتاژ معکوس با نام RB-IGBT نیز ارائه شده اند که نیاز به این دیود ها را مرتفع می کند. به علاوه در قدرتهای بالا و در صورت استفاده از المانهای نظیر GTO، مجدداً نیاز به دیودهای سری نشان داده شده نمی باشد.

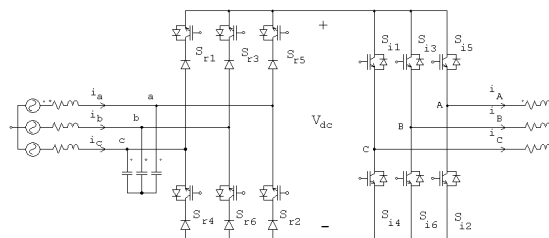
۲. ساختار شکل ۴ فاقد فیلتر مدار واسط dc (سلف یا خازن یا مجموعه آنها) می باشد. همانگونه که در مقدمه ذکر گردید این فیلترها باعث افزایش حجم، وزن و قیمت سیستم گردیده و قابلیت اطمینان سیستم را کاهش می دهند. بنابر این عدم استفاده از این فیلترها در مبدل مورد بررسی آنها را نسبت به مبدلهای مرسوم ac-dc-ac با فیلتر مدار واسط ارجحیت می بخشد.

۳. علیرغم شباهت اولیه ساختار شکل ۴ با ساختارهای استاندارد مبدلهای غیر مستقیم ac-dc-ac، مبدلهای این شکل دارای دو ساختار متفاوت، یعنی مبدل ولتاژ در خروجی و مبدل جریان در ورودی می باشند.

۴. دو مبدل مذکور از طریق یک فیلتر dc (خازن یا سلف مدار

واسط ) از هم جدا نشده و لذا کلیدزنی آنها نمی تواند به صورت مستقل انجام پذیرد.

با توجه به نکته آخر لازم است یک روش مناسب برای کلیدزنی مبدل شکل ۴ ابداع گردد بگونه ای که بتواند نیازهای کمیت‌های ورودی و خروجی را نظیر دامنه و فرکانس متغیر و اعوجاج کم برآورده نماید. این مطلب در بخش‌های بعد مورد مطالعه قرار می‌گیرد.



شکل(۴): ساختار مبدل مورد بررسی شامل دو مبدل استاندارد

#### ۴- الگوریتم کلیدزنی در ساختار مورد بررسی

همانگونه که در بخش قبل ذکر گردید مبدل مورد بررسی فاقد هر گونه فیلتر در مدار واسط dc می‌باشد. این مشخصه علیرغم اینکه یک حسن عمده به شمار می‌آید با این وجود الگوریتم کلیدزنی مبدلهای ورودی و خروجی را کاملاً بهم وابسته می‌کند. در این بخش ابتدا عملکرد کلی مبدل به اختصار توصیف گردیده و سپس یک الگوریتم کلیدزنی مناسب پیشنهاد می‌گردد.

با توجه به ساختار مبدل پیشنهادی در شکل ۴، و با در نظر گرفتن ماهیت عملکرد مبدلهای ac-dc نوع جریان، می‌توان دید که در مبدل پیشنهادی در هر لحظه ولتاژهای ورودی با یک زمانبندی مناسب توسط مبدل ورودی در مدار واسط قرار می‌گیرند تا پس از زمانبندی مناسب در ترمینالهای خروجی قرار گیرند. در این فرآیند جریانهای خروجی نیز توسط مبدل خروجی به مدار واسط dc منتقل شده و سپس از طریق مبدل ورودی به ترمینالهای ورودی منعکس می‌شوند. در این فرآیند منظور از "مناسب" بودن، پردازش بگونه ای است که هم در خروجی و هم در ورودی دامنه و فرکانس کمیتها بطور مستقل قابل کنترل بوده و علاوه بر این کمیت‌های فوق فاقد اعوجاج و با ضریب قدرت مناسب باشند.

عدم وجود فیلتر در مدار واسط dc در مبدل شکل ۴ به منزله برابری توان لحظه ای ورودی و خروجی می‌باشد. عبارت دیگر علیرغم وجود مدار واسط dc، ترمینالهای ورودی و خروجی در مبدل پیشنهادی در هر لحظه عملاً بطور مستقیم بهم متصل می‌باشند. این مشخصه از نقطه نظر منطق کلیدزنی بسیار شبیه مبدلهای ماتریسی بوده و لذا می‌توان از الگوریتم کلیدزنی این مبدلها برای مبدل پیشنهادی نیز الهام گرفت.

بعنوان مثال فرض کنید همانند شکل ۲ بردارهای فضائی مرجع ولتاژ و جریان هر دو در ناحیه اول از صفحه بردارهای فضائی متناظر با هر مبدل قرار داشته باشند. مطابق شکل ۲-الف برای پردازش بردار مرجع ولتاژ، می‌توان از بردارهای 1N و 2N و 3N و 4N و 5N و 6N و 1P و 2P و 3P و 4P و 5P و 6P استفاده کرد. بطور مشابه مطابق شکل ۲-ب می‌توان از بردارهای 3N و 6N و 9N و 3P و 6P و 9P و 1N و 4N و 7N و 4P و 7P برای پردازش بردار مرجع جریان استفاده نمود. بنابراین جمعاً ۱۶ بردار 1N و 2N و 3N و 4N و 5N و 6N و 7N و 9N و 1P و 2P و 3P و 4P و 5P و 6P و 7P و 9P می‌توانند بصورت بالقوه در پردازش بردارهای مرجع ولتاژ و جریان مورد استفاده قرار گیرند.

قدم بعدی انتخاب بردارهای مناسب از بین این ۱۶ بردار می‌باشد. برای این منظور منحنی‌های شکل ۵ که نمایشگر کمیت‌های زمانی متناظر با بردارهای فضائی شکل ۲ می‌باشند مورد توجه قرار می‌گیرند. در ناحیه ۱ از بردارهای فضائی خروجی، ولتاژ  $v_{AB}$  حداکثر بوده (شکل ۵-الف) و بنابراین استفاده از بردارهای گروه IIc در جدول ۱ به دلیل صفر بودن آنها منطقی نمی‌باشد. از طرف دیگر در ناحیه ۱ از بردارهای فضائی ورودی، مقادیر  $v_{ca}$  و  $v_{ab}$  - بیشترین دامنه را دارند (شکل ۵-ب). بنابراین با توجه به پلاریته ولتاژ  $v_{AB}$ ، برای پردازش این ولتاژ از ولتاژهای  $v_{ca}$  و  $v_{ab}$  - استفاده می‌شود. به همین دلیل با مراجعه به جدول ۱ بردارهای 1P و 3N و 4N و 6P برای پردازش  $v_{AB}$  انتخاب می‌گردند.

جدول ۲ نمایشگر حالت‌های مختلف کلیدها در یک مبدل ماتریسی (شکل ۱) و مبدل پیشنهادی (شکل ۴) می‌باشد. ستون آخر این جدول نمایشگر زمانی است که باید هر بردار در طول یک پریود نمونه برداری اعمال گردد. می‌توان نشان داد که این زمانها از طریق روابط (۱) قابل محاسبه هستند [۶].

جدول(۲): ارتباط بین پارامترهای مختلف در مبدل ماتریسی و مبدل پیشنهادی برای حالتی که هر دو بردار در ناحیه ۱ قرار گیرند

کلیدزنی زمان	بردار فضائی	کلیدهای روشن در مبدل ماتریسی			ارتباط بین ورودیها و خروجیهای دو مبدل ( شکل ۱ و شکل ۴)									حالت کلیدزنی در مبدل پیشنهادی					
					$v_{AB}$	$v_{BC}$	$v_{CA}$	$i_a$	$i_b$	$i_c$	$S_{r1}$	$S_{r2}$	$S_{r4}$	$S_{r6}$	$S_{i1}$	$S_{i2}$	$S_{i5}$	$S_{i6}$	
$t_1$	1P	$S_{Aa}$	$S_{Bb}$	$S_{Cb}$	$v_{ab}$	0	$-v_{ab}$	$i_A$	$-i_A$	0	1	0	0	1	1	0	1	1	
$t_2$	3N	$S_{Aa}$	$S_{Bc}$	$S_{Cc}$	$-v_{ca}$	0	$v_{ca}$	$i_A$	0	$-i_A$	1	1	0	0	1	0	1	1	
$t_3$	4N	$S_{Aa}$	$S_{Bb}$	$S_{Ca}$	$v_{ab}$	$-v_{ab}$	0	$-i_B$	$i_B$	0	1	0	0	1	1	1	0	1	
$t_4$	6P	$S_{Aa}$	$S_{Bc}$	$S_{Ca}$	$-v_{ca}$	$v_{ca}$	0	$-i_B$	0	$i_B$	1	1	0	0	1	1	0	1	

در روابط (۱)،  $M$  اندیس مدولاسیون و  $T_s$  پریود نمونه برداری می باشند. فرآیند فوق باید برای تمامی ۳۶ حالت ممکن پیاده سازی گردد.

## ۵- شبیه سازی

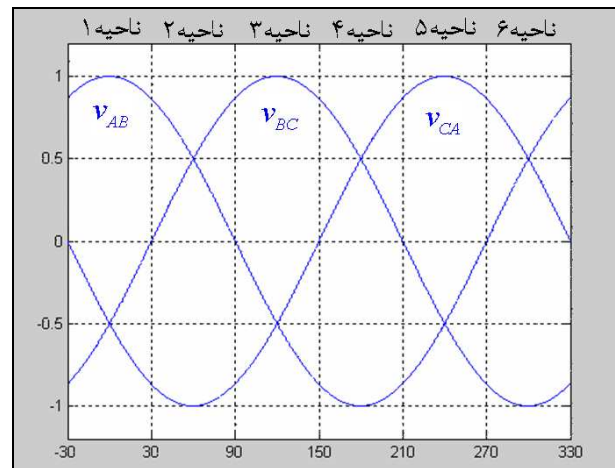
مبدل مورد بررسی در اولین مرحله توسط نرم افزار PSIM شبیه سازی گردیده و عملکرد آن مورد بررسی قرار گرفت. برای پیاده سازی روش بردار فضایی در این نرم افزار از جداول دو بعدی تعبیه شده در این نرم افزار استفاده گردید. بردار فضایی همچنین می تواند از طریق ارتباط نرم افزار با محیط برنامه نویسی زبان C انجام شود.

شکل ۶ نتایج شبیه سازی را برای حالتی که فرکانس ورودی ۵۰ هرتز و فرکانس خروجی به ترتیب ۳۰ و ۷۰ هرتز است نشان می دهد. در هر دو حالت مذکور ضریب توان ورودی برابر واحد و ضریب توان خروجی برابر ۰/۸۶ پسفاژ و مقدار موثر ولتاژ خط به خط ورودی برابر ۵۰ ولت می باشد. مشاهده می گردد که در هر دو حالت هم در ورودی و هم در خروجی جریانهای سینوسی با اعوجاج ناچیز حاصل شده است. علاوه بر این ضریب قدرت ورودی نیز قابل کنترل می باشد که در این شکل معادل واحد انتخاب گردیده است.

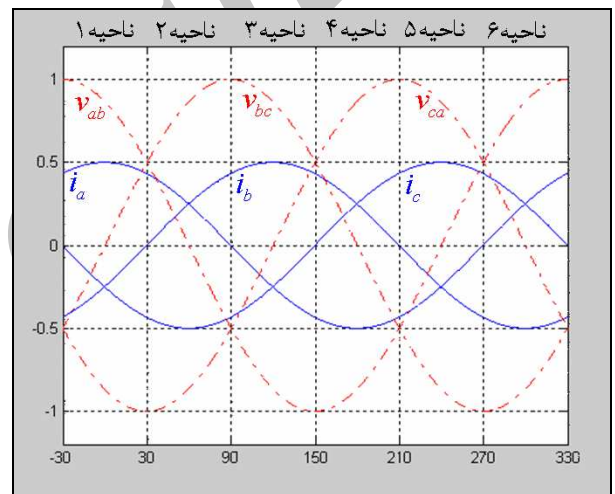
شکل ۷ نیز شکل موج ولتاژ مدار واسط dc را نشان می دهد. مشاهده می گردد که این ولتاژ از قطعات ولتاژ ورودی و با زمانبندیهای مناسب تشکیل شده است. پردازش همین قطعات ولتاژ ورودی با زمانبندی مناسب از طریق مبدل خروجی، ولتاژ خروجی را ( $v_{AB}$ ) در شکل (۶) تشکیل می دهد.

## ۶- پیاده سازی عملی

پیاده سازی عملی در سیستمهای الکترونیک قدرت یکی از ابزارهای مهم در جهت تأیید مطالعات تئوریک و نتایج شبیه سازی میباشد. به همین منظور یک نمونه آزمایشگاهی از مبدل مورد بررسی ساخته و الگوریتمهای پیشنهادی بر روی آن پیاده سازی گردیدند. شکل ۸ ساختار کلی این نمونه آزمایشگاهی نشان داده شده است. در این شکل قسمت‌های مختلف سیستم شامل مدار یکسوکونده، مدار اینورتر، برد نمونه بردار ولتاژ و پردازنده DSP را نشان میدهد. پردازنده مورد استفاده به شماره TMS320F2812 ساخت شرکت تگزاس اینسترومنت بوده و از قابلیت‌های بسیار بالا برخوردار می باشد [۱۱]. توجه به این نکته ضروری است که علیرغم موجود بودن دستورالعمل‌های ویژه پردازش بردار فضایی در پردازنده مورد استفاده، نحوه پردازش این سیگنالها در ساختار پیشنهادی و وابستگی سیگنالهای طبقه ورودی و خروجی بگونه‌ای است که امکان استفاده از این دستورالعملها وجود ندارد. بنابراین تمامی مدارهای زمان بندی، محاسبه و پردازش اشاره شده در بخش ۴ بطور مستقیم از طریق



(الف)



(ب)

شکل (۵): الف- کمیت‌های زمانی متناظر با بردارهای ولتاژ خط خروجی.

ب- کمیت‌های زمانی متناظر با بردارهای جریان خط ورودی.

$$t_1 = MT_s \sin\left(\frac{\pi}{3} - \theta_{sv}\right) \sin\left(\frac{\pi}{3} - \theta_{sc}\right)$$

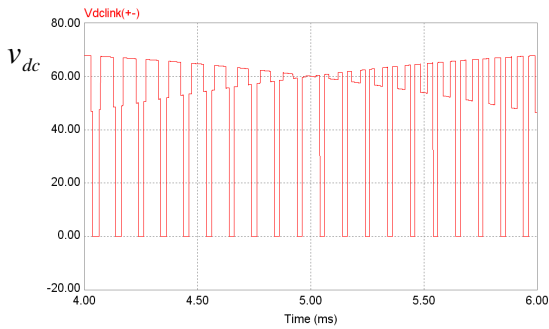
$$t_2 = MT_s \sin(\theta_{sv}) \sin\left(\frac{\pi}{3} - \theta_{sc}\right)$$

$$t_3 = MT_s \sin(\theta_{sv}) \sin(\theta_{sc}) \quad (1)$$

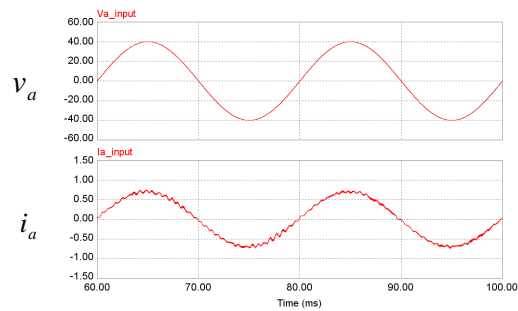
$$t_4 = MT_s \sin\left(\frac{\pi}{3} - \theta_{sv}\right) \sin(\theta_{sc})$$

$$t_0 = T_s - t_1 - t_2 - t_3 - t_4$$

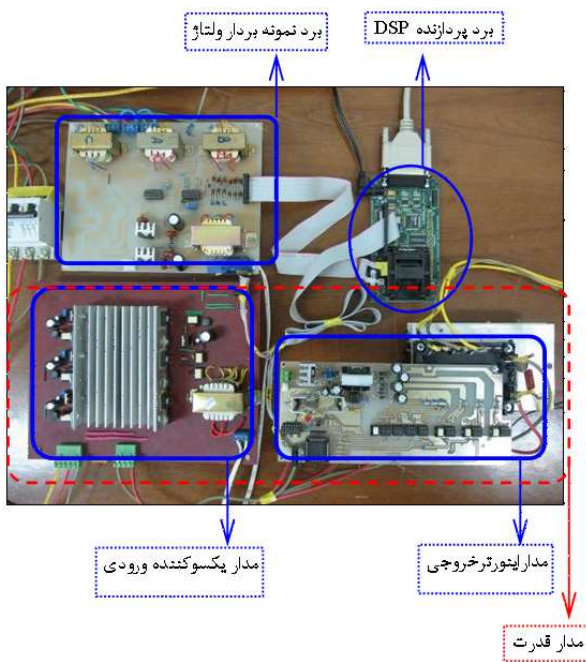
دستورالعملها و تایمرهای عادی ولی قدرتمند پردازشگر پیاده سازی گردید.



شکل (۷): ولتاژ لینک dc



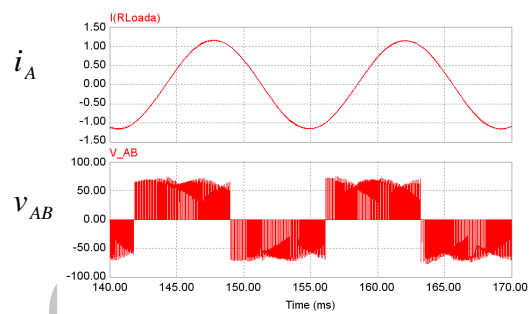
(الف)



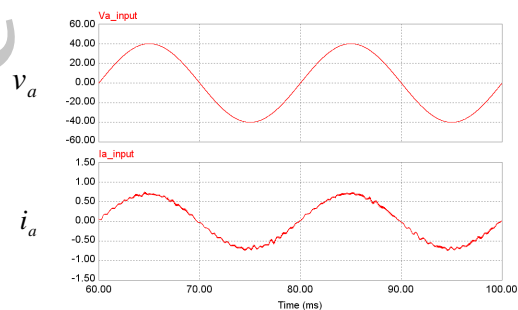
شکل (۸): مدار آزمایشگاهی



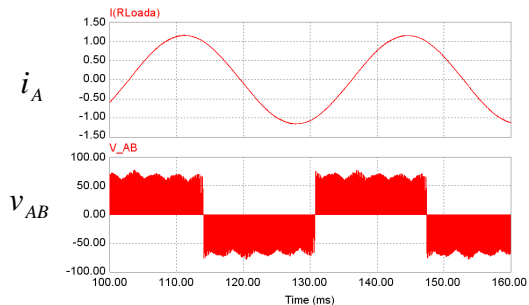
شکل (۹): نمونه مدول هوشمند قدرت (IPM)



(ب)



(ج)



(د)

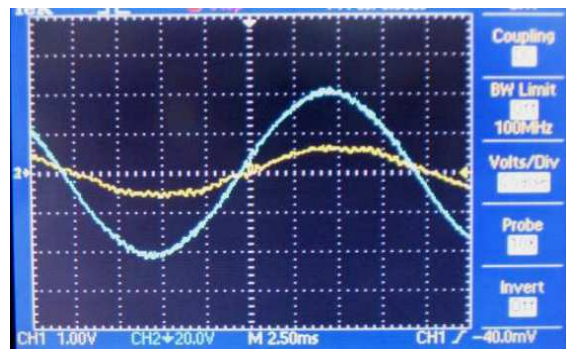
شکل (۶): نتایج شبیه سازی - (الف) جریان و ولتاژ فاز ورودی و (ب) جریان و ولتاژ خط خروجی، تحت فرکانس ۷۰ هرتز در خروجی - (ج) جریان و ولتاژ فاز ورودی و (د) جریان و ولتاژ خط خروجی، تحت فرکانس ۳۰ هرتز در خروجی

در مدار یکسوکننده ورودی از کلیدهای IGBT مجزا با شماره IRG4PF50WD بطور سری با دیودهای سریع با شماره RHRP30120 ، همانند آنچه در شکل ۴ نشان داده شده، استفاده شده است. این مطلب به خاطر عدم دسترسی به IGBT های با تحمل ولتاژ معکوس (RB-IGBT) می باشد. در مدار اینورتر از یک مدول هوشمند شماره PM25RSB120 با ولتاژ ۱۲۰۰ ولت و جریان ۲۵ آمپر استفاده شده است (شکل ۹). استفاده از این مدول مدار اینورتر خروجی را از نقطه نظر راه اندازی کلیدها و حفاظت بسیار ساده می کند.

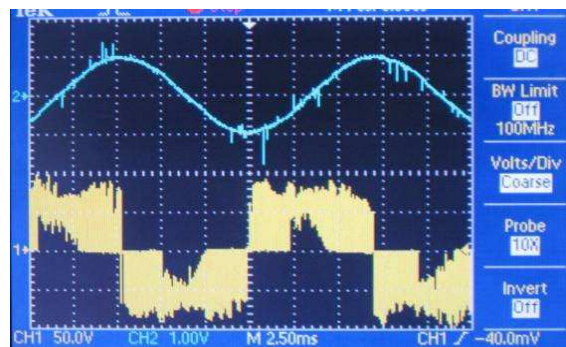
در تمامی مدارات مورد استفاده، بخش قدرت و کنترل از طریق عایق سازهای نوری سریع از هم جدا شده و لذا مدار کنترل هیچگونه ارتباط الکتریکی مستقیمی با ولتاژ شبکه ندارد. این مطلب باعث افزایش ایمنی در حین انجام آزمایشات و اندازه گیریها می شود. شکل ۱۰ نتایج عملی حاصل از انجام آزمایش بر روی نمونه آزمایشگاهی را نشان می دهد. پارامترهای نمونه شبیه سازی شده با پارامترهای مدار آزمایشگاهی تقریبا برابر انتخاب گردیده تا امکان مقایسه بین آنها وجود داشته باشد. مقایسه بین نتایج عملی و نتایج شبیه سازی همخوانی کامل و صحت بررسی های تئوریک را نشان می دهد.

## ۷- نتیجه گیری

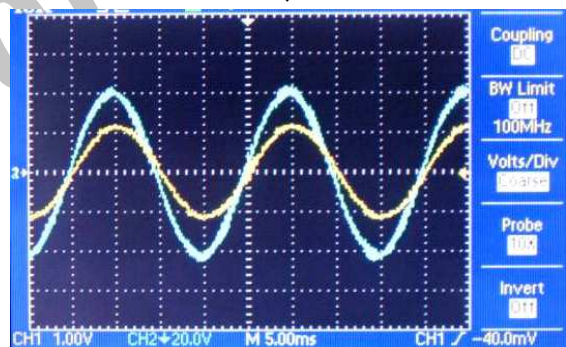
در این مقاله یک مبدل مستقیم فرکانس یا مبدل مستقیم ac-ac مورد بررسی قرار گرفت. عدم وجود فیلتر dc، حجم کمتر، قابلیت اطمینان بیشتر و در نهایت حصول به جریان سینوسی با ضریب قدرت قابل کنترل از مزایای این مبدل می باشد. ارتباط مستقیم ترمینال های ورودی و خروجی منطق کلید زنی مبدل مورد بررسی را پیچیده می کند. بنا براین یک روش پردازش سیگنال های کلیدزنی با الهام از منطق کلید زنی مبدل های ماتریسی برای مبدل مورد بررسی پیشنهاد گردید. عملکرد روش پردازش پیشنهادی از طریق شبیه سازی و همین طور از طریق ساخت یک سیستم آزمایشگاهی مورد تایید قرار گرفت .



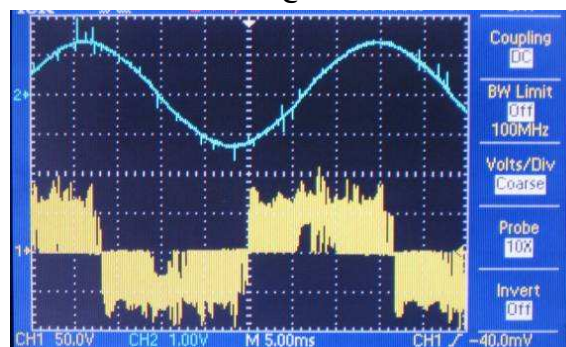
(الف)



(ب)



(ج)



(د)

شکل (۱۰): نتایج عملی - (الف) جریان و ولتاژ فاز ورودی و (ب) جریان و ولتاژ خط خروجی، تحت فرکانس ۵۰ هرتز در ورودی و ۷۰ هرتز در خروجی - (ج) جریان و ولتاژ فاز ورودی و (د) جریان و ولتاژ خط خروجی، تحت فرکانس ۵۰ هرتز در ورودی و ۳۰ هرتز در خروجی. کمیت های زمان و ولتاژ از مقیاس زیر شکل ها مشخص می باشند. مقیاس جریان کلیه شکل ها یک آمپر به ازای یک ولت می باشد.



- [1] Lazlo Huber and Dusan Borojevic, "Space Vector Modulated Three-Phase to Three-Phase Matrix Converter with Input PowerFactor Correction," IEEE Trans. Ind. Applicat., vol. 31,no. 6,pp.1234-1246, 1995.
- [2] B. Gu and K. Nam, "A DC Link Capacitor Minimization Method through Direct Capacitor Current Control", IEEE Trans. on Industry Applications, Vol. 42, pp. 573-581, 2006.
- [3] Luigi Malesani et al, "AC/DC/AC PWM Converter with Reduced Energy Storage in DC Link,"IEEE Trans. Ind. Applicat., vol. 31, no. 2, pp. 287-292, 1995.
- [4] Pelly, B.R., Thyristor Phase-Controlled Converters and Cycloconverters, John Willey and Sons, 1971.
- [5] D. Casadei, G. Serra, A. Tani, L. Zarri, "Matrix Converter Modulation Strategies: A New General Approach Based on Space-Vector Representation of the Switch State", IEEE Trans. on Industrial Electronics, Vol.49, No. 2, pp. 370-381, 2002.
- [6] L. Zhang, C. Watthanasaran and W. Sheperd, "Analysis and Comparison of Control Techniques for AC-AC Matrix Converter," IEE Proc. Electr. Power Appl., vol. 145, no. 4, pp284-294, 1998.
- [7] حمیدرضا کارشناس، سیدجواد موسوی، " بررسی و ساخت یک مبدل مستقیم فرکانس با ورودی و خروجی سینوسی"، شانزدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران، دانشگاه تربیت مدرس، اردیبهشت ۱۳۸۷.
- [8] J. W. Kolar, F. Schafmeister, S. D. Round, and H. Ertl, "Novel Three-Phase AC-AC Sparse Matrix Converters", IEEE Trans. On Power Electronics, Vol. 22, No. 5, pp. 1649 – 1661, 2007.
- [9] Lixiang Wei, T. A. Lipo, Ho Chan, "Matrix Converter Topologies with Reduced Number of Switches," PESC 2002, pp. 57-63.
- [10] Kai Sun, D. Zhou, H. Lipei, K. Matsuse, K. Sasagawa, "A Novel Commutation Method of Matrix Converter Fed Induction Motor Drive Using RB-IGBT," IEEE Trans. On Industry Applications, Vol. 43, No. 3, pp 777-786, May/June 2007.
- [11] TMS320F2812 Data Manual, Texas Instruments.