Stromrichter haben beim Steuern und Regeln von Elektroenergiesystemen eine große Bedeutung. Sie werden zum Gleich- wie auch zum Wechselrichten eingesetzt. In Stromrichtern werden *Dioden, Transistoren* (IGBTs und MOSFETs) und *Thyristoren* als elektronische Schalter verwendet.

Stromrichtermaterial ist vor allem der Halbleiterwerkstoff Silizium, in neuesten Entwicklungen auch Siliziumcarbit. Zum Aufbau eines Halbleiterbauelements werden P- und N-dotiertes Silizium verwendet. Bei solchen Bauelementen gibt es je nach Polarität der angelegten Spannung eine Durchlass- bzw. eine Sperrrichtung.

Bei den Schaltungen der Leistungshalbleiter spricht man von 2-, 3-, 6-, 12- und höherpulsigen Schaltungen mit der Pulszahl p, je nachdem, in wie viele Sinuskurven die auf der Wechselstromseite vorhandenen Wechsel- oder Drehspannungen zerlegt werden. Abhängig davon, von wo die Kommutierungsspannung (Spannung, durch deren Wirkung der Strom von einem Stromrichterzweig auf den nächsten übergeht) geliefert wird, spricht man von fremd- oder von selbstgeführten Stromrichterschaltungen.

Beispiel 5.1:

Welche maximale Spitzensperrspannung muss eine Diode haben, wenn an der Diode eine sinusförmige Spannung von 400 V anliegt? k ist mit 2 anzunehmen.

Lösung:

$$U_{\text{R max}} = 1, 1 \cdot k \cdot \hat{u}_{\text{V}} = 1, 1 \cdot 2 \cdot \sqrt{2} \cdot 400 \text{ V} = 1244, 5 \text{ V}$$
 (Gl. (5.1))

Beispiel 5.2:

An den gezeigten Diodenkennlinien sind folgende Berechnungen anzustellen:

- 1. Wie groß ist der statische Durchlasswiderstand, wenn der Arbeitspunkt bei Gleichspannung bei 0,8 V liegt?
- 2. Wie groß ist der statische Sperrwiderstand, wenn der Arbeitspunkt bei Gleichspannung bei 800 V liegt?
- 3. Wie groß ist der dynamische Widerstand im Durchlassbereich, wenn eine einer Gleichspannung überlagerte Wechselspannung zwischen 0,5 V und 0,7 V vorhanden ist?

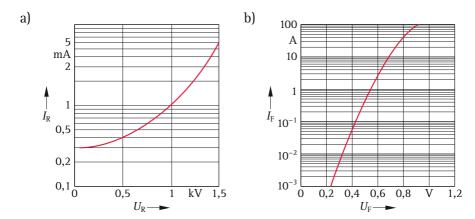


Bild L5.1 Diodenkennlinien zu Beispiel 5.2

- a) Kennlinie im Sperrbereich; U_R Sperrspannung, I_R Strom in Sperrrichtung
- b) Kennlinie im Durchlassbereich; $U_{\rm F}$ Durchlassspannung, $I_{\rm F}$ Strom in Durchlassrichtung

1.
$$U_{\rm F} = 0.8 \text{ V} \rightarrow I_{\rm F} = 40 \text{ A}$$
 (Bild 5.1b)

2.
$$U_{\rm R}=0.8~{\rm kV}$$
 \rightarrow $I_{\rm R}=0.62~{\rm mA}$ (Bild 5.1 a)

$$R_{\rm R} = \frac{U_{\rm R}}{I_{\rm R}} = \frac{0.8 \text{ kV}}{0.62 \text{ mA}} = \frac{1.29 \text{ M}\Omega}{1.00 \text{ m}}$$
 (Gl. (5.3))

3.
$$U_{\rm F1} = 0.5 \text{ V} \rightarrow I_{\rm F1} = 0.37 \text{ A}$$

$$U_{\rm F2}$$
 = 0,7 V \rightarrow $I_{\rm F2}$ = 10 A

Beispiel 5.3:

Welche Verluste entstehen in einer Diode, die von einem Dauergleichstrom von 5 A durchflossen wird?

Lösung:

$$I_{\rm F} = 5 \text{ A} \rightarrow U_{\rm F} = 0{,}65 \text{ V}$$
 (Bild 5.1b)

$$P_{\rm F} = U_{\rm F} \cdot I_{\rm F} = 0,65 \text{ V} \cdot 5 \text{ A} = 3,25 \text{ W}$$

Beispiel 5.4:

Wie groß ist der Sperrstrom einer Diode, wenn eine Sperrspannung von 1 kV anliegt?

Lösung:

$$U_{\rm R} = 1 \text{ kV} \rightarrow I_{\rm R} = 1 \text{ mA}$$
 (Bild 5.1 a)

Beispiel 5.5:

Ein Thyristor hat eine Freiwerdezeit von 30 µs. Die Löschzeit betrage 1/7-tel der Periodendauer. Berechnen Sie die Frequenz, mit der der Thyristor maximal betrieben werden darf!

$$t_{\rm c} \ge k_{\rm q} \cdot t_{\rm q} = \frac{T}{7} \quad \rightarrow$$
 (Gl. (5.5))

$$T = 7 \cdot k_{\rm q} \cdot t_{\rm q} = \frac{1}{f} \longrightarrow$$

$$f = \frac{1}{7 \cdot k_{\text{q}} \cdot t_{\text{q}}} = \frac{1}{7 \cdot 1,5 \cdot 30 \text{ µs}} = \frac{3,17 \text{ kHz}}{2}$$

Beispiel 5.6:

Thyristoren haben in einer Schaltung im 16²/₃-Hz-Netz als Löschzeit 10° zur Verfügung. Welche maximale Freiwerdezeit steht den Thyristoren zur Verfügung?

Lösung:

$$t_{c} = \frac{10^{\circ}}{360^{\circ}} \cdot T = \frac{10^{\circ}}{360^{\circ}} \cdot \frac{1}{f} \rightarrow t_{q} = \frac{t_{c}}{k_{q}} = \frac{10^{\circ}}{360^{\circ} \cdot 16\frac{2}{3}} \cdot \frac{1}{s^{-1} \cdot 1,5} = \underbrace{\frac{1,11 \text{ ms}}{\frac{1}{s^{-1}}}}_{\text{(Gl. (5.5))}}$$

Beispiel 5.7:

Ein Thyristor wird in Durchlassrichtung mit 1 kA Gleichstrom betrieben, in Sperrrichtung steht eine Gleichspannung von 1,5 kV an. Wie groß sind in beiden Fällen die Verluste im Thyristor?

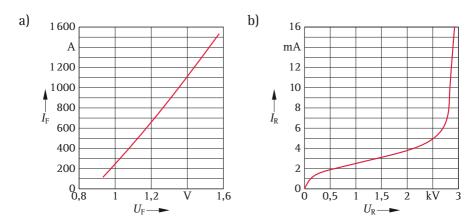


Bild L5.2 Thyristorkennlinien zu Beispiel 5.7

- a) Kennlinie im Durchlassbereich; $U_{\rm F}$ Durchlassspannung, $I_{\rm F}$ Strom in Durchlassrichtung
- b) Kennlinie im Sperrbereich; U_R Sperrspannung, I_R Strom in Sperrrichtung

$$I_F = 1 \text{ kA} \rightarrow U_F = 1,35 \text{ V}$$
 (Bild L5.2 a)
$$P_F = U_F \cdot I_F = 1,35 \text{ V} \cdot 1 \text{ kA} = 1,35 \text{ kW}$$

$$U_{\rm R} = 1,5 \text{ kV} \rightarrow I_{\rm R} = 3,2 \text{ mA}$$
 (Bild L5.2b)

$$P_{\rm R} = U_{\rm R} \cdot I_{\rm R} = 1,5 \text{ kV} \cdot 3,2 \text{ mA} = 4,8 \text{ W}$$

Beispiel 5.8:

Wie groß ist bei dem Thyristor nach der Kennlinie aus Beispiel 5.7 (Bild L5.2) die Durchbruchspannung in Sperrrichtung?

Lösung:

$$U \approx 2.8 \text{ kV}$$

Beispiel 5.9:

Wie groß ist der statische Durchlasswiderstand eines Thyristors bei 1,3 V, und wie groß ist der statische Sperrwiderstand bei 2 kV (Bild L5.2)?

Lösung:

$$U_{\rm R}=2~{\rm kV}$$
 \rightarrow $I_{\rm R}=3.8~{\rm mA}$ \rightarrow $R_{\rm R}=\frac{U_{\rm R}}{I_{\rm R}}=\frac{2~{\rm kV}}{3.8~{\rm mA}}=\frac{526,32~{\rm k}\Omega}{2.000}$

Beispiel 5.10:

Berechnen Sie den arithmetischen Mittelwert U_d einer von einer Wechselspannung U herrührenden:

- 1. Einweggleichspannung ohne Glättung,
- 2. Zweiweggleichspannung ohne Glättung.
- 3. Geben Sie die Zahlenwerte für $U_{\rm d}$ bei $U=230~{\rm V}$ an!
- 4. Mit welchem Messinstrument könnte dieser Spannungswert gemessen werden?

Lösung:

1. Die Kurve der Einweggleichrichtung zeigt Bild L5.3. Der arithmetische Mittelwert ist über die gesamte Periodendauer T zu berechnen, während die Sinuskurve nur über T/2 geht.

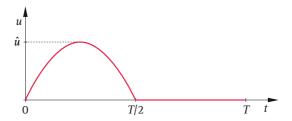


Bild L5.3 Einweggleichrichtung

Zunächst benötigt man folgende Zusammenhänge:

$$u = \hat{u} \cdot \sin(\omega t) = \sqrt{2} \cdot U \cdot \sin(\omega t)$$

$$\omega = 2\pi \cdot f = \frac{2\pi}{T}$$

$$\bar{U} = \frac{1}{T} \cdot \int u \cdot dt$$
(Gl. (1.39))

Wenn man nun beim Integral die entsprechenden Grenzen einsetzt, erhält man:

$$\overline{U} = U_{d1} = \frac{1}{T} \cdot \int_{0}^{T/2} \sqrt{2} \cdot U \cdot \sin(\omega t) \cdot dt$$

Die Lösung des Integrals findet man in Tabelle 1.4. Damit ergibt sich Folgendes:

$$\begin{aligned} U_{\text{d1}} &= \frac{\sqrt{2} \cdot U}{T} \cdot \frac{1}{\omega} \cdot \left[-\cos\left(\omega t\right) \right]_{0}^{T/2} \\ U_{\text{d1}} &= \frac{\sqrt{2} \cdot U}{T} \cdot \frac{1}{\frac{2\pi}{T}} \cdot \left[-\cos\left(\frac{2\pi}{T} \cdot \frac{T}{2}\right) \right] + \cos\left(\frac{2\pi}{T} \cdot 0\right) \\ U_{\text{d1}} &= \frac{\sqrt{2} \cdot U}{2\pi} \cdot (1+1) \end{aligned}$$

$$U_{\rm d1} = \frac{\sqrt{2} \cdot U}{\pi} = \underline{0.45 \cdot U}$$

2. Bei der Zweiweggleichrichtung werden beide Wechselstromhalbschwingungen gleichgerichtet. Der arithmetische Mittelwert über T ergibt sich aus zwei Sinushalbschwingungen mit jeweils T/2. Demzufolge muss der arithmetische Mittelwert der doppelte Wert der Einweggleichrichtung sein.

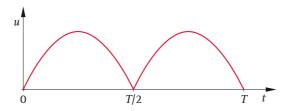


Bild L5.4 Zweiweggleichrichtung

$$U_{d2} = 2U_{d1} = \frac{2 \cdot \sqrt{2} \cdot U}{\pi} = 0.9 \cdot U$$

3.
$$U_{d1} = \frac{\sqrt{2} \cdot 230 \text{ V}}{\pi} = \underline{103,5 \text{ V}}$$

$$U_{\rm d2} = 2U_{\rm d1} = 207,0 \text{ V}$$

4. Die Messung kann mit einem Drehspulmessinstrument erfolgen.

Beispiel 5.11:

Berechnen Sie den Effektivwert $\tilde{U}=U_1$ einer Einweggleichrichtung ohne Glättung! Mit welchem Messinstrument könnte der Spannungswert gemessen werden?

$$u = \hat{u} \cdot \sin(\omega t) = \sqrt{2} \cdot U \cdot \sin(\omega t)$$

$$\omega = 2\pi \cdot f = \frac{2\pi}{T}$$

$$\tilde{U} = U_1 = \sqrt{\frac{1}{T} \cdot \int u^2 \cdot dt}$$
(Gl. (1.40))

$$\tilde{U} = U_1 = \sqrt{\frac{1}{T} \cdot \int_{0}^{T/2} \sqrt{2^2 \cdot U^2 \cdot \sin^2(\omega t) \cdot dt}}$$

$$U_{1} = \sqrt{\frac{2U^{2}}{T} \cdot \left[\frac{t}{2} - \frac{1}{4\omega} \cdot \sin(2\omega t)\right]_{0}^{T/2}}$$

$$U_{1} = \sqrt{\frac{2U^{2}}{T} \cdot \left(\frac{T}{4} - 0 - 0 + 0\right)} = \sqrt{\frac{U^{2}}{2}}$$

$$U_{1} = \frac{U}{\sqrt{2}}$$

$$(Tabelle 1.4)$$

Die Messung kann mit einem Dreheisenmessinstrument erfolgen.

Beispiel 5.12:

Berechnen Sie den arithmetischen Mittelwert $U_{d\alpha}$ für eine durch einen Thyristor mit dem Zündwinkel α entstehende Einweggleichspannung:

- 1. allgemein,
- 2. für U = 230 V und $\alpha = 0$, 30, 60, 90, 120, 150 und 180°.
- 3. Skizzieren Sie $U_{d\alpha} = f(\alpha)!$

Lösung:

Bild L5.5 zeigt das Diagramm der Einweggleichrichtung mit dem Zündwinkel α .

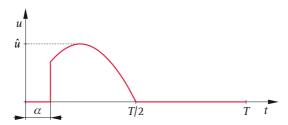


Bild L5.5 Einweggleichrichtung mit Zündwinkel α

1.
$$U_{d\alpha} = \frac{1}{T} \cdot \int_{0}^{T/2} \sqrt{2} \cdot U \cdot \sin(\omega t) \cdot dt$$
$$U_{d\alpha} = \frac{\sqrt{2} \cdot U}{T} \cdot \frac{1}{\omega} \cdot \left[-\cos(\omega t) \right]_{t_{\alpha}}^{T/2}$$

 t_{α} ist die Zeit beim Winkel α .

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$U_{d\alpha} = \frac{\sqrt{2} \cdot U}{2\pi} \cdot \left[-\cos \pi + \cos \left(\frac{2\pi}{T} \cdot t_{\alpha} \right) \right]$$

$$\frac{t_{\alpha}}{T} = \frac{\alpha}{2\pi} = \frac{\alpha}{360^{\circ}} \rightarrow$$

$$U_{\rm d\alpha} = \frac{U}{\sqrt{2} \cdot \pi} \cdot (1 + \cos \alpha)$$

2.
$$U_{d\alpha} = \frac{230 \text{ V}}{\sqrt{2} \cdot \pi} \cdot (1 + \cos \alpha) = 51.8 \text{ V} \cdot (1 + \cos \alpha)$$

αin°	0	30	60	90	120	150	180
$U_{\mathrm{d}\alpha}$ in V	103,5	96,6	77,7	51,8	25,9	6,9	0

3. Die Kurve $U_{d\alpha} = f(\alpha)$ zeigt Bild L5.6.

Mit zunehmendem Zündwinkel α sinkt die Spannung.

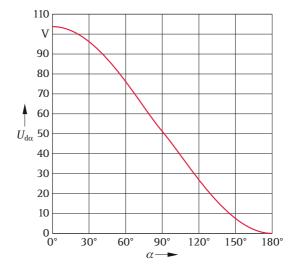


Bild L5.6 $U_{d\alpha} = f(\alpha)$

Beispiel 5.13:

Berechnen Sie den Effektivwert $U_{S\alpha}$ für eine durch einen Triac mit dem Zündwinkel α entstehende angeschnittene Wechselspannung:

- 1. allgemein,
- 2. für U = 230 V und $\alpha = 0$, 30, 60, 90, 120, 150 und 180°.
- 3. Skizzieren Sie $U_{S\alpha} = f(\alpha)!$

Lösung:

Bild L5.7 zeigt den Kurvenverlauf der Spannung u. Bei der Berechnung des Effektivwerts kann man, da beide Halbschwingungen gleich sind, nur von einer Halbschwingung ausgehen, d. h. t = T/2.

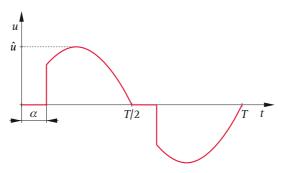


Bild L5.7 Spannungskurve durch einen Triac

1.
$$U_{S\alpha} = \sqrt{\frac{1}{T} \cdot \int_{t_{\alpha}}^{T/2} u^2 \cdot dt}$$

$$U_{S\alpha} = \sqrt{\frac{2}{T}} \cdot \int_{t_{\alpha}}^{T/2} \sqrt{2^{2} \cdot U^{2} \cdot \sin^{2}(\omega t) \cdot dt}$$

$$U_{S\alpha} = \sqrt{\frac{4U^2}{T} \cdot \left[\frac{t}{2} - \frac{1}{4\omega} \cdot \sin(2\omega t) \right]_{t_{\alpha}}^{T/2}}$$

Durch Einsetzen der Grenzen und mit f = 1/T folgt:

$$U_{S\alpha} = \sqrt{\frac{4U^2}{T} \cdot \left\{ \frac{T}{4} - \left[\frac{T}{8\pi} \cdot \sin(2\pi) \right] - \frac{t_{\alpha}}{2} + \left[\frac{T}{8\pi} \cdot \sin\left(\frac{4\pi \cdot t_{\alpha}}{T}\right) \right] \right\}}$$

$$\underline{t_{\alpha} - \alpha} - \underline{\alpha}$$

$$\frac{t_{\alpha}}{T} = \frac{\alpha}{2\pi} = \frac{\alpha}{360^{\circ}}$$

$$U_{S\alpha} = \sqrt{U^2 \cdot \left\{ 1 - 0 - \frac{\alpha}{180^{\circ}} + \left[\frac{1}{2\pi} \cdot \sin(2\alpha) \right] \right\}}$$

$$U_{S\alpha} = U \cdot \sqrt{1 - \frac{\alpha}{180^{\circ}} + \left[\frac{1}{2\pi} \cdot \sin(2\alpha)\right]}$$

(Gl. (L5.1))

2.	α in °	0	30	60	90	120	150	180
	$U_{\mathrm{S}\alpha}$ in V	230,0	226,7	206,3	162,6	101,7	39,1	0

3. Die Kurve $U_{S\alpha} = f(\alpha)$ zeigt Bild L5.8.

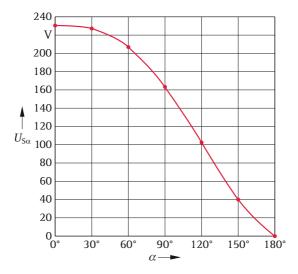


Bild L5.8 $U_{S\alpha} = f(\alpha)$ für einen Triac

Beispiel 5.14:

Berechnen und skizzieren Sie die Leistung P, die in Abhängigkeit vom Zündwinkel α bei einer Schaltung mit Triac und rein ohmscher Belastung umgesetzt wird, wenn bei α = 0° die Leistung P = 100 % sein soll!

Lösung:

Allgemein gilt für die Leistung:

$$P = U \cdot I$$

Da *I* proportional zu *U* ist, folgt $P \sim U^2$. Nach Beispiel 5.13 wird demnach:

$$P = \left(\frac{U_{S\alpha}}{U_{S\alpha=0^{\circ}}}\right)^{2} \cdot 100 \% = \left(\frac{U_{S\alpha}}{230 \text{ V}}\right)^{2} \cdot 100 \%$$

α in °	0	30	60	90	120	150	180
<i>P</i> in %	100	97,2	80,5	50,0	19,6	2,9	0

Die Kurve $P = f(\alpha)$ zeigt Bild L5.9.

Mit dem Zündwinkel kann man die Leistung steuern.

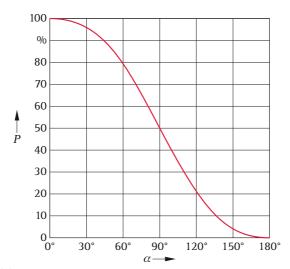


Bild L5.9 $P = f(\alpha)$ für einen Triac

Beispiel 5.15:

Mit einer M2-Schaltung soll eine Gleichspannung von 210 V erzeugt werden. Der Gleichstrom beträgt höchstens 35 A.

Berechnen Sie:

- 1. benötigte Strangspannung des Stromrichtertransformators,
- 2. benötigte Spitzensperrspannung der Halbleiterbauelemente,
- 3. Leistung auf der Gleichstromseite,
- 4. Leistung des Stromrichtertransformators,
- 5. Übersetzungsverhältnis des Stromrichtertransformators, wenn wechselspannungsseitig 230 V vorhanden sind!

Lösung:

1.
$$U_{\text{di}} = 0.90 \cdot U_{\text{S}} \rightarrow U_{\text{S}} = \frac{U_{\text{di}}}{0.9} = \frac{210 \text{ V}}{0.9} = \frac{233.3 \text{ V}}{0.9}$$
 (Gl. (5.6))

2.
$$U_{\text{R max}} \ge 7,78 \cdot U_{\text{S}} = 7,78 \cdot 233,3 \text{ V} = 1815,1 \text{ V}$$
 (Gl. (5.7))

3.
$$P_{\text{di}} = U_{\text{di}} \cdot I_{\text{d}} = 210 \text{ V} \cdot 35 \text{ A} = \underline{7350 \text{ W}}$$
 (Gl. (5.8))

4.
$$S_{\rm T} = 1,34 \cdot P_{\rm di} = 1,34 \cdot 7350 \text{ VA} = 9849 \text{ VA}$$
 (Gl. (5.9))

5.
$$\ddot{u} = \frac{U_1}{2U_S} = \frac{230 \text{ V}}{2 \cdot 233,3 \text{ V}} = \underline{0.49}$$
 (Gl. (5.10))

Beispiel 5.16:

Weisen Sie für die B6-Schaltung die Formeln $U_{\rm di}=2,34\cdot U_{\rm S}$ (Gl. (5.22)) und $U_{\rm di\alpha}=U_{\rm di}\cdot\cos\alpha$ (Gl. (5.23)) nach!

Lösung:

Die Sinuskurven einer Sechspulsschaltung in Bild 5.11 b sind die verketteten Leiterspannungen u_{12} usw. mit $\sqrt{3} \cdot U_S$. Die jeweilige Strangspannung ist U_S . Der Scheitelwert einer Sinuskurve in Bild 5.11 b ist somit:

$$\hat{u} = \sqrt{2} \cdot \sqrt{3} \cdot U_{S} = \sqrt{6} \cdot U_{S} = 2,449 \cdot U_{S}$$

Der Momentanwert ist $u_{12} = \hat{u}_{12} \cdot \sin \omega t$.

 $U_{\rm di}$ ist der arithmetische Mittelwert der gleichgerichteten roten Kurven in Bild L5.10b. Eine solche Kurve geht bei einer sechspulsigen Schaltung immer über T/6 (60°) von T/6 (60°) bis T/3 (120°) der zugehörigen Sinuskurve, wie in Bild L5.10 a dargestellt. Somit wird:

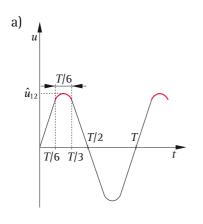
$$U_{\text{di}} = \frac{1}{T} \cdot \int_{T/6}^{T/3} \hat{u}_{12} \cdot \sin \omega t \cdot dt = \frac{6}{T} \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}} \cdot \frac{1}{\omega} \cdot \left[-\cos \omega t \right]_{T/6}^{T/3}$$

Mit $\omega = \frac{2\pi}{T}$ wird:

$$U_{\rm di} = \frac{6}{T} \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\rm S} \cdot \frac{T}{2\pi} \cdot \left[-\cos\omega t \right]_{T/6}^{T/3} = \left(\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\rm S}}{\pi} \right) \cdot \left[-\cos\left(\frac{2\pi}{T} \cdot \frac{T}{3} \right) + \cos\left(\frac{2\pi}{T} \cdot \frac{T}{6} \right) \right]$$

$$U_{\text{di}} = \left(\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}}}{\pi}\right) \cdot \left[-\cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) + \cos\left(\frac{\pi}{3}\right)\right] = \left(\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}}}{\pi}\right) \cdot \left[-(-0.5) + 0.5\right]$$

$$U_{\text{di}} = \left(\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}}}{\pi}\right) = \underline{2.34 \cdot U_{\text{S}}}$$



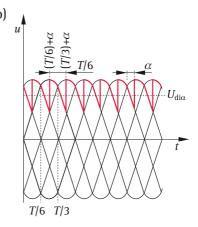


Bild L5.10 Zu Beispiel 5.16

- a) Sinuskurve $u_{12} = f(t)$
- b) $U_{di} = f(\alpha)$

Die Kurven, um $U_{\text{di}\alpha}$ zu bestimmen, zeigt Bild L5.10b. Aus diesem Bild ergibt sich auch der Ansatz der Gleichung.

$$U_{\text{dia}} = \frac{1}{\frac{T}{6}} \cdot \int_{T/6+\alpha T/(2\pi)}^{T/3+\alpha T/(2\pi)} \hat{u}_{12} \cdot \sin \omega t \cdot dt$$

Da T/6 und T/3 Zeitgrößen sind, muss der Zündwinkel α ebenfalls in eine Zeitgröße gewandelt werden. Es gilt:

$$\frac{t}{T} = \frac{\alpha}{2\pi} = \frac{\alpha}{360^{\circ}} \rightarrow t = \frac{T \cdot \alpha}{360^{\circ}} = \frac{\alpha \cdot T}{2\pi}$$

Deshalb die Grenzen $T/6 + \alpha \cdot T/(2\pi)$ und $T/3 + \alpha \cdot T/(2\pi)$.

$$U_{\text{di}\alpha} = \frac{6}{T} \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}} \cdot \frac{T}{2\pi} \cdot \left[-\cos\omega t \right]_{T/6 + \alpha T/(2\pi)}^{T/3 + \alpha T/(2\pi)}$$

$$U_{\text{di}\alpha} = \left(\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_{\text{S}}}{\pi}\right) \cdot \left\{-\cos\left[\frac{2\pi}{T} \cdot \left(\frac{T}{3} + \frac{\alpha \cdot T}{2\pi}\right)\right] + \cos\left[\frac{2\pi}{T} \cdot \left(\frac{T}{6} + \frac{\alpha \cdot T}{2\pi}\right)\right]\right\}$$

Mit
$$\frac{3 \cdot \sqrt{6} \cdot U_S}{\pi} = U_{di}$$
 wird:

$$U_{\text{di}\alpha} = U_{\text{di}} \cdot \left[-\cos\left(\frac{2\pi}{3} + \alpha\right) + \cos\left(\frac{\pi}{3} + \alpha\right) \right]$$

Die Umstellung der Winkelfunktionen ergibt nach Tabelle 1.2:

$$U_{\text{di}\alpha} = U_{\text{di}} \cdot \left\{ -\left[\cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) \cdot \cos\alpha - \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) \cdot \sin\alpha\right] + \cos\left(\frac{\pi}{3}\right) \cdot \cos\alpha - \sin\left(\frac{\pi}{3}\right) \cdot \sin\alpha\right\}$$

$$U_{\text{di}\alpha} = U_{\text{di}} \cdot \left\{ -\left[\left(-0.5 \cdot \cos \alpha \right) - \frac{\sqrt{3}}{2} \sin \alpha \right] + 0.5 \cdot \cos \alpha - \frac{\sqrt{3}}{2} \sin \alpha \right\}$$

$$U_{\text{di}\alpha} = U_{\text{di}} \cdot \left\{ 0.5 \cdot \cos \alpha + \frac{\sqrt{3}}{2} \sin \alpha + 0.5 \cdot \cos \alpha - \frac{\sqrt{3}}{2} \sin \alpha \right\}$$

$$U_{\rm di\alpha} = \underline{U_{\rm di} \cdot \cos \alpha}$$

Beispiel 5.17:

Berechnen und skizzieren Sie $U_{\rm di\alpha}$ für die B6- und B6H-Schaltung bei $U_{\rm di}$ = 300 V und α = 0° ... 180° in 30°-Schritten!

Lösung:

Für B6 gilt:

$$U_{\rm di\alpha} = U_{\rm di} \cdot \cos \alpha \tag{Gl. (5.23)}$$

Und für B6H gilt:

$$U_{\text{di}\alpha} = U_{\text{di}} \cdot \frac{\cos \alpha + 1}{2}$$
 (Gl. (5.33))

Die Ergebnisse enthält die nachfolgende Tabelle.

α in °	0	30	60	90	120	150	180
$U_{ m di\alpha}$ in V (B6)	300	259,8	150	0	-150	-259,8	-300
$U_{ m di\alpha}$ in V (B6H)	300	279,9	225	150	75	20,1	0

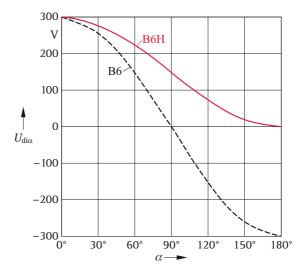


Bild L5.11 $U_{\text{dia}} = f(\alpha)$

Die Skizze zeigt Bild L5.11. Die B6-Kurve wird ab $\alpha=90^\circ$ negativ, was bedeutet, dass die Spannung $U_{\rm di\alpha}$ und damit auch der Strom $I_{\rm d}$ sich umkehren müssten. Dies geht aber nicht, da bei B6H die Thyristoren sperren würden. Somit zeigt sich, dass die B6-Schaltung nur bis $\alpha=90^\circ$ funktioniert.

Die B6H-Schaltung dagegen geht bis α = 180°. Diese Schaltung bewirkt eine feinere Spannungseinstellung.

Beispiel 5.18:

Zu untersuchen sind eine B6- und eine B6H-Schaltung. Gegeben sind $U_{\rm di}$ = 400 V, $I_{\rm d}$ = 400 A und $U_{\rm di\alpha}$ = 400 V ... 0 V in Schritten von 50 V. Berechnen und skizzieren Sie für beide Schaltungen jeweils α , P, Q_1 und S_1 ! Welche Aussagen können über die Leistungen der beiden Schaltungen in Abhängigkeit des Steuerwinkels getroffen werden?

Lösung:

Für die B6-Schaltung gelten:

$$U_{\rm di\alpha} = U_{\rm di} \cdot \cos \alpha \quad \to \quad \alpha = \arccos\left(\frac{U_{\rm di\alpha}}{U_{\rm di}}\right)$$
 (Gl. (5.23))

$$P = U_{\rm di} \cdot I_{\rm d} \cdot \cos \alpha \tag{Gl. (5.25)}$$

$$Q_1 = U_{\rm di} \cdot I_{\rm d} \cdot \sin \alpha \tag{Gl. (5.30)}$$

$$S_1 = \sqrt{P^2 + Q_1^2}$$
 (Gl. (5.31))

Für die B6H-Schaltung gelten:

$$U_{\mathrm{di}\alpha} = U_{\mathrm{di}} \cdot \frac{\cos \alpha + 1}{2} \rightarrow \alpha = \arccos\left(\frac{2 \cdot U_{\mathrm{di}\alpha}}{U_{\mathrm{di}}} - 1\right)$$
 (Gl. (5.33))

$$P = U_{\text{di}} \cdot I_{\text{d}} \cdot \frac{\cos \alpha + 1}{2} \tag{Gl. (5.35)}$$

$$Q_{\rm l} = U_{\rm di} \cdot I_{\rm d} \cdot \frac{\sin \alpha}{2} \tag{Gl. (5.40)}$$

$$S_1 = \sqrt{P^2 + Q_1^2}$$
 (Gl. (5.41))

Die Ergebnisse der Berechnung gibt die nachfolgende Tabelle wieder, die zugehörigen Kurvenverläufe zeigt Bild L5.12.

					В6				
$U_{ m di\alpha}$ in V	400	350	300	250	200	150	100	50	0
lpha in °	0	28,96	41,41	51,32	60	67,98	75,52	82,82	90
P in kW	160	140	120	100	80	60	40	20	0
Q_1 in kvar	0	77,47	105,83	124,90	138,56	148,33	154,92	158,75	160
S_1 in kVA	160	160	160	160	160	160	160	160	160
	В6Н								
$U_{\mathrm{di}\alpha}$ in V	400	350	300	250	200	150	100	50	0
$lpha$ in $^{\circ}$	0	41,41	60	75,52	90	104,48	120	138,59	180
P in kW	160	140	120	100	80	60	40	20	0
Q_1 in kvar	0	52,92	69,28	77,46	80	77,46	69,28	52,92	0
S_1 in kVA	160	149,67	138,56	126,49	113,14	97,98	80	56,57	0

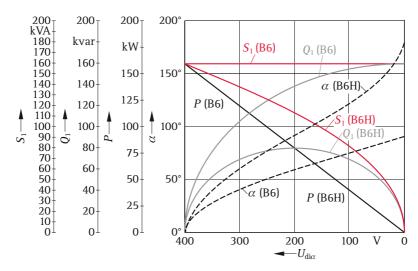


Bild L5.12 Kurvenverläufe der Größen α , P, Q_1 und S_1 bei der B6- und der B6H-Schaltung zu Beispiel 5.18

Die Wirkleistung P verläuft bei beiden Schaltungen linear in Abhängigkeit der gesteuerten Stromrichterspannung $U_{\text{di}\alpha}$. Die Blindleistung Q_1 dagegen ist bei der B6-Schaltung wesentlich größer als bei der B6H-Schaltung. Dies macht sich dann auch bei der Scheinleistung S_1 bemerkbar. Während sie bei der B6-Schaltung konstant und hoch bleibt, verringert sie sich bei der B6H-Schaltung mit zunehmendem Steuerwinkel α ständig und wird bei $\alpha = 180^\circ$ sogar null.

Bei der vollgesteuerten Drehstrombrückenschaltung B6 tritt die maximale Blindleistung bei $\alpha=90^\circ$ auf, d. h., bei $U_{\rm di\alpha}=0$. Wenn die Stromrichterspannung auf null gesteuert ist, hat die Blindleistung ihr Maximum und entspricht der Wirkleistung bei $U_{\rm di}$. Bei der halbgesteuerten Drehstrombrückenschaltung B6H dagegen tritt die maximale Blindleistung bei $U_{\rm di\alpha}=0.5\cdot U_{\rm di}$ auf und beträgt $0.5\cdot P$ bei $U_{\rm di}$. Die B6H-Schaltung ist also günstiger bezüglich Blind- und Scheinleistung als die B6-Schaltung.

Beispiel 5.19:

Berechnen Sie für eine B6H-Schaltung $\varphi_1 = f(\alpha)$ für $\alpha = 0^\circ$, 30°, 60°, 90°, 120° und 150°!

Lösung:

$$\alpha = 0^{\circ} \dots 60^{\circ}$$

$$\varphi_1 = 30^\circ - \arctan\left(\frac{3,418 + \cos(2\alpha) - \sqrt{3} \cdot \sin(2\alpha)}{5,921 + \sqrt{3} \cdot \cos(2\alpha) + \sin(2\alpha)}\right)$$
 (Gl. (5.44))

$$\alpha = 60^{\circ} \dots 180^{\circ}$$

$$\varphi_1 = 30^{\circ} - \arctan\left\{\frac{2,2786 - \alpha - \sin\left[2\cdot\left(\alpha - \frac{\pi}{3}\right)\right]}{5,941 - \sqrt{3}\cdot\alpha + \cos\left[2\cdot\left(\alpha - \frac{\pi}{3}\right)\right]}\right\}$$
 (Gl. (5.45))

Die Ergebnisse beinhaltet die nachfolgende Tabelle.

α in °	0	30	60	90	120	150
$arphi_1$ in °	0	12,5	16,5	32,4	50,6	69,9

Beispiel 5.20:

Berechnen Sie an einer B6H-Schaltung Steuerblind- und Scheinleistung für die Steuerwinkel 0°, 30° und 60°, wenn eine Wirkleistung von 20 kW übertragen wird!

$$\varphi_1 = 30^\circ - \arctan\left(\frac{3,418 + \cos(2\alpha) - \sqrt{3} \cdot \sin(2\alpha)}{5,921 + \sqrt{3} \cdot \cos(2\alpha) + \sin(2\alpha)}\right)$$
 (Gl. (5.44))

$$Q_1 = P \cdot \tan \varphi_1$$

$$S_1 = \sqrt{P^2 + Q_1^2}$$

Die Ergebnisse enthält die nachfolgende Tabelle.

α in °	0	30	60
$arphi_1$ in $^\circ$	0	12,5	16,5
Q_1 in kvar	0	4,43	5,92
S_1 in kVA	20,0	20,5	20,9

Mit zunehmendem Steuerwinkel α steigen Steuerblindleistung und damit auch die Scheinleistung an.

Beispiel 5.21:

Berechnen Sie für eine Einweg-Gleichrichterschaltung mit $\alpha = 90^\circ$, $U_S = 230$ V und einem Belastungswiderstand von 10 Ω die Effektivwerte $U_{\rm d}$ eff und $I_{\rm d}$ eff sowie die Leistungen P, S, Q, Q_1 und die Verzerrungsleistung D! Der Phasenwinkel φ_1 ist 32,5°.

Lösung:

$$U_{S\alpha} = U \cdot \sqrt{1 - \frac{\alpha}{180^{\circ}} + \frac{1}{2\pi} \cdot \sin(2\alpha)}$$
 (Gl. (L5.1))

Diese Gleichung gilt für die Zweiweggleichrichtung. Für die Einweggleichrichtung ist der Wert unter der Wurzel durch 2 zu teilen, da hier der Effektivwert über T und nicht über T/2 zu ermitteln ist.

$$I_{\text{d eff}} = \frac{U_{\text{d eff}}}{R} = \frac{115 \text{ V}}{10 \Omega} = \underbrace{11.5 \text{ A}}_{}$$

$$P = U_{\rm d~eff} \cdot I_{\rm d~eff} =$$
 115 V ·11,5 A = 1322,5 W

$$S = U_{S} \cdot I_{S} = U_{S} \cdot I_{d \text{ eff}} = 230 \text{ V} \cdot 11,5 \text{ A} = 2645 \text{ VA}$$

$$Q = \sqrt{S^2 - P^2} = 2290,6 \text{ var}$$

$$Q_1 = U_S \cdot I_S \cdot \sin \varphi_1 = 230 \text{ V} \cdot 11,5 \text{ A} \cdot \sin 32,5^\circ = \underbrace{1421,2 \text{ var}}_{D = \sqrt{Q^2 - Q_1^2}} = 1796,4 \text{ var}$$

Beispiel 5.22:

Welche ersten vier Gleichspannungsoberschwingungen und welche ersten vier Wechselstromoberschwingungen treten bei einer dreipulsigen Stromrichterschaltung auf?

Lösung:

Nach Tabelle 5.1 ergeben sich für die Gleichspannung $\nu = 3$, 6, 9 und 12 und für den Wechselstrom k = 2, 4, 5 und 7.

Beispiel 5.23:

Werten Sie die Kurven von a) und b) in Bild 5.19 aus!

Lösung:

Die Kurven von Bild 5.19 a zeigen Gleichspannung und Oberschwingungen auf der Gleichspannungsseite.

Die Gleichspannung \bar{U} nimmt mit steigendem Steuerwinkel α ab und erreicht bei $\alpha=180^\circ$ $\bar{U}=0$.

Bei $\alpha=0$ erkennt man eindeutig die Sechspuls-Schaltung mit $\nu=6$ und 12, so wie in Tabelle 5.1 angegeben. Wird $\alpha>0$, geht die Schaltung in eine dreipulsige über mit $\nu=3$, 6, 9 und 12. Dies kann man auch bei der Betrachtung von Bild 5.11 a und Bild 5.13 b erahnen. Weiterhin erkennt man, dass mit steigender Ordnungszahl der Oberschwingungen deren Beträge abnehmen.

Die Kurven von Bild 5.19b zeigen Grundschwingung und Oberschwingungen auf der Wechselstromseite.

Die Grundschwingung I_1 nimmt mit steigendem Steuerwinkel α ab und erreicht bei $\alpha=180^{\circ}$ $I_1=0$.

Auch hier erkennt man bei $\alpha=0$ die reine Sechspuls-Schaltung mit k=5 und 7, wie in Tabelle 5.1 angegeben. Wird $\alpha>0$, entsteht Dreipuls-Charakter mit k=2,4,5 und 7. Auch hier zeigt sich, dass mit steigender Ordnungszahl der Oberschwingungen deren Beträge abnehmen.

Man sieht weiter, dass das Verhältnis der Beträge der Oberschwingungen zueinander je nach Steuerwinkel unterschiedlich ist.