

脉宽调制(PWM)技术：(书15章) (共3个问题)

Lec 9

1. 电阻和电感负载的开关过程 → 其实就是拿PWM波驱动三极管，有利于理解双极性PWM的工作过程

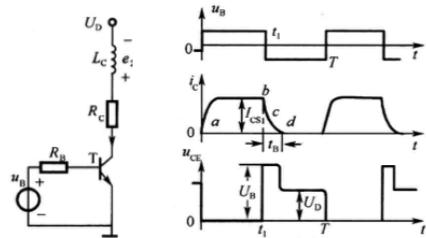
① 无续流回路

先分析电流断续情况

当管子从截止转向饱和时：由于电流必须满足 $L_C \frac{di_C}{dt} + R_C i_C + U_{CE} = U_D$

此时自感电动势为上正下负

使得电流按指数规律上升。



当管子从饱和转向截止时：负载电流减小所产生的自感电动势 e_2 为上负下正

$U_{CE} = U_D + e_2 - i_C R_C \rightarrow$ 晶体管击穿，相当于一个理想放电电阻，

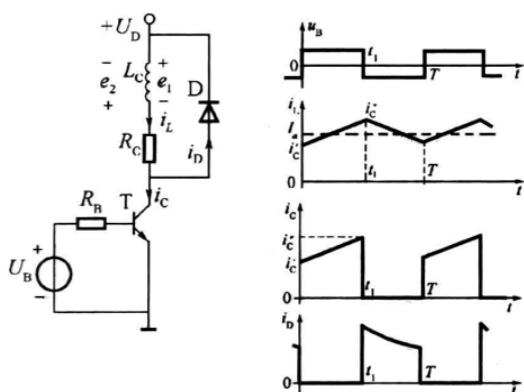
直到 $i_C = 0$ 时， $U_{CE} = U_D$ 并保持（在截止状态）

电路时间常数与开关周期之比若较大，则电流为连续（不会达到稳定），此时管子的工作状态是在击穿区和饱和区间，没有进入截止区。

② 有续流回路

大多情况下负载电流连续。

$0 < t < t_1$ ，晶体管处于饱和状态 与上面相同，集电极电流按指数规律增加



二极管反向偏置，无法开通，自感电动势上正下负。
(e_1)

$t = t_1$ 时，基极电压改变，欲使晶体管由饱和变截止，集电极电流 \downarrow

自感电动势改变方向（上负下正，欲维持 i_C 流动），使二极管正端电位上升，
电感续流作用

升至 $U_D + 0.7V$ 时二极管导通，将集电极电压钳位在约 U_D （实为 $U_D + 0.7V$ ），
避免了击穿。接着，集电极电流迅速减至0，三极管进入截止区，负载电流
全部由二极管D的回路承担且逐渐减小。

$t = T$ 时，基极电压欲使三极管由截止变为饱和。晶体管刚开通时，二极管已导通，集电极电流逐渐↑

开关过程中负载电流可视作基本不变，当 i_C 增至 i_{C1} 时，二极管上无电流，随后有一反向漂移电流通过二极管，晶体管上
(临界) 电流骤然增大，又降落回来。

原来有二极管联通集电极和 U_D

其实在此过程同时反映了晶体管从截止至开通的瞬时

随后二极管截止，晶体管压降瞬间从 U_D 跳变至饱和管压降，此后晶体管又工作于饱和状态。

现在集电极和 U_D 有较大负载压降

2. PWM的基本原理

面积等效原理：冲量相等而形状不同的窄脉冲加在具有惯性的环节上时，其效果基本相同。

窄脉冲面积

指响后，低频段非常接近，但在高频段略有差异

应用实例：用 PWM 技术来调制一个正弦波：将正弦波 N 等分，得到 N 个等宽不等幅的窄脉冲。根据冲量(面积)等效原理，用等幅不等宽的矩形脉冲

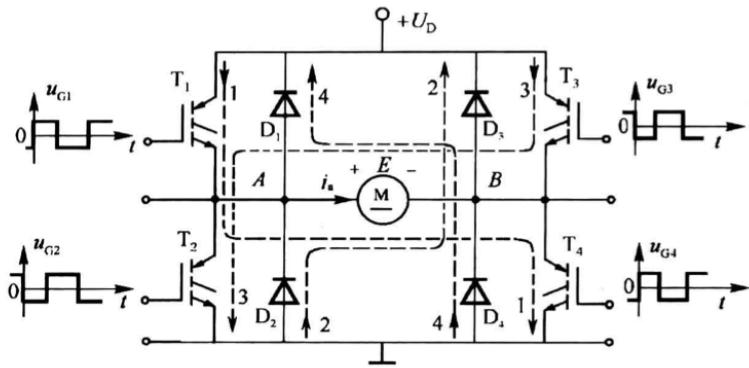
来代替，且宽度按正弦规律变化(使面积与正弦半波切分出的窄脉冲相同)

⇒ 可以通过更改各脉冲宽度来改变等效正弦波的幅值

实现手段：将脉冲调制信号与一参考三角波/锯齿波相比较，来确定输出的极性。

用此种信号来驱动负载会如何？

3. 双极性 PWM 驱动分析



$U_{av} > E$ 时，不是 电路处于电动机状态

$0 < t < t_1$ T₁, T₄饱和导通，电流如上图路径1
T₂, T₃截止

$$R_{ia}i_a + L_a \frac{dia}{dt} + E = U_D \Rightarrow i_a(t) = \frac{U_D - E}{R_a} - \left(\frac{U_D - E}{R_a} - I_0 \right) e^{-\frac{R_a}{L_a}t}$$

则向↑且 $\rightarrow \frac{U_D - E}{R_a}$

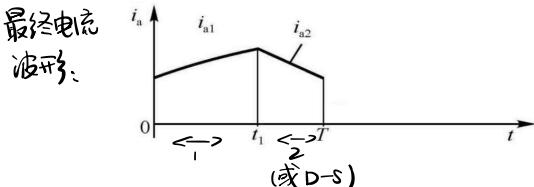
$t_1 \leq t \leq T$ 时，T₁, T₄关断。电枢电流↓ 电枢两端电压 $U_{AB} = R_{ia}i_a + L_a \frac{dia}{dt} + E \ll 0$ $\Rightarrow U_{AB} < 0$ $U_A \downarrow U_B \uparrow$

U_A 降至 $-0.7V$, U_B 升至 $U_D + 0.7V$ 时，两二极管导通，电机中电流维持原方向 /
(电感续流作用) / D₂, D₃

电流路径经变成2 (相当于A接地 B接U_D)

同样列电压平衡方程 $R_{ia}i_a + L_a \frac{dia}{dt} + E = -U_D \Rightarrow i_a(t) = \frac{-U_D - E}{R_a} - \left[\frac{-U_D - E}{R_a} - I(t_1) \right] e^{-\frac{R_a}{L_a}t}$

$i_a \rightarrow -\frac{U_D + E}{R_a}$
但设时间达稳态



若无续流二极管，当A电位↓ B电位↑，达到管子C-E击穿电压时，T₁, T₄将运行于击穿区，
D₂, D₃

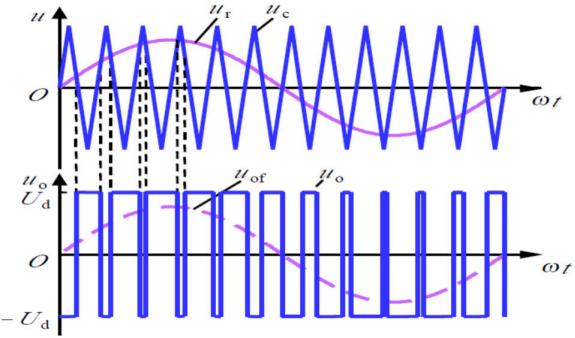
所以接续流二极管能避免开关器件击穿、维持电动机的电枢电流。

$U_{av} < E$ 时 电路处于发电机状态

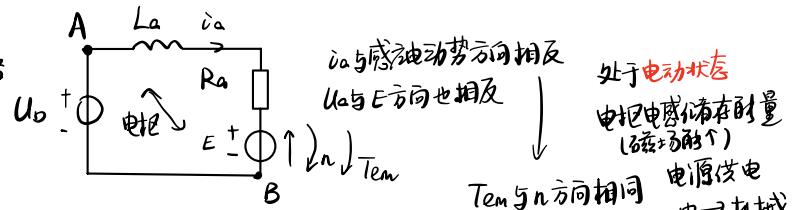
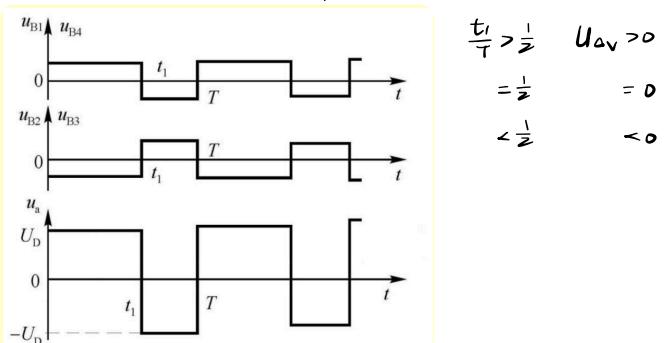
$t_1 \leq t \leq T$ 时，T₂, T₃饱和导通，

电流： $U_D \rightarrow T_3 \rightarrow B \rightarrow A \rightarrow T_2 \rightarrow GND$ (路径3)

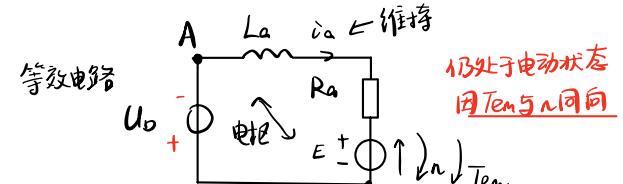
$$|i_a| \uparrow i_a \rightarrow -\frac{U_D + E}{R_a} \text{ (为负)}$$



$$U_{av} = \frac{1}{T} \int_{t_1}^{t_1} U_d dt - \frac{1}{T} \int_{t_1}^T U_d dt = U_D \left(2 \frac{t_1}{T} - 1 \right)$$



处于电动状态
电枢电感储存能量
(磁场储能)
电源供电
电→机械



仍处于电动状态
因 T_{em} 与 i_a 同向

磁场→电

机械→电

电源吸收能量

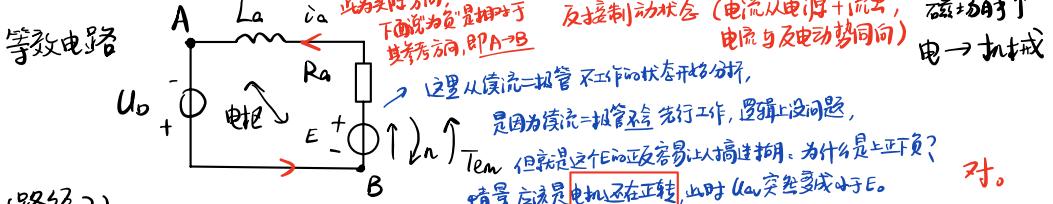
（因 E 与 i_a 方向均反）

磁场→电

机械→电

电源提供能量

D_2, D_3 保护 T_1, T_4 !!!
 $\Rightarrow D_1, D_4$ 保护 T_2, T_3



电源提供能量
是因为续流二极管不工作，逻辑上没问题。
但就是这个E的正负容易让人搞迷糊，为什么是上正下负？

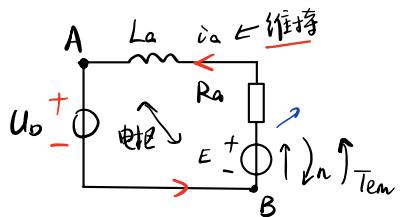
错，应该是电机还在正转，此时 U_{av} 突然变成小于 E 。
对。
否则说不通，如果一开始就在从反向起动状态开始，肯定不是制动，而是电动状态。

$0 \leq t \leq t_1$ 时 T_2, T_3 关断，电流绝对值减小

在电感的自感电势影响下， $U_B \downarrow U_A \uparrow$

电流路径变成 4。 (相当于 A 接 U_0 B 接地)

等效电路：



由于电枢电感作用，电流维持原方向，

保护 T_2, T_3

同样，当 U_B 下降至 -0.7V， U_A 上升至 $U_0 + 0.7V$ 时，二极管 D1, D4 导通，

(T_1, T_4 虽加反向偏压，

但 U_{CE} (或 U_{DS}) < 0，不能导通)

| i_a | \downarrow $i_a \rightarrow \frac{U_0 - E}{R_d}$ (为负)

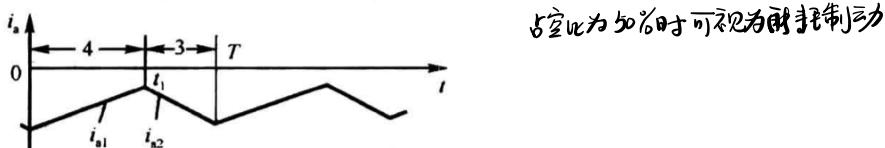
发电机状态 (回馈制动状态)
(电磁转矩与转速反向，电流与感生电势同向 \rightarrow 制动
电流流进电源 "+" 端，给电源充电 \rightarrow 回馈)

磁场能变为电能

机械 \rightarrow 电

电源吸收能量

最终电流
波形：



占空比为 50% 时可视为回馈制动

若讨论其反转情形？ 回路 3, 4 为电动状态 回路 1 为反接制动 回路 2 为发电机状态。

优点：电流连续，可使电机四象限运行；低速平缓性好，调速范围大；电机停转时有微振电流，消除静摩擦死区

低速时开关器件驱动脉冲较宽，有利于保证器件可靠导通

* 单极性 PWM：减少开关管导通次数，延长其寿命，但控制复杂。

关于开关元件功率损耗，看书 15.6.1。公式较多。注意区分阻性负载与惯性负载 ($\frac{1}{6}$ 与 $\frac{1}{2}$)
(电阻电感)