

佐藤 明 野口季彦 (長岡技術科学大学)

**1. はじめに** 本稿では直接電力制御法<sup>[1]</sup>を適用した中性点クランプ形コンバータ(以下、NPCコンバータ)について、そのシステム構成を検討し、シミュレーションにより基本的な制御特性を検証したので報告する。

**2. 制御原理** Fig. 1 に直接電力制御形 NPC コンバータを示す。有効電力指令値  $P^*$  は、DC バス電圧  $V_{dc}$  とその指令値の偏差を PI 制御器に入力して得られた  $I^*$  と  $V_{dc}$  の積により得られる。また、無効電力指令値  $Q^*$  は外部より直接与える。 $P^*$  と  $P$ 、 $Q^*$  と  $Q$  の誤差  $\Delta P$ 、 $\Delta Q$  を多段ヒステリシスコンパレータに入力し量子化する。この量子化信号  $S_p$ 、 $S_q$  により瞬時電力の増減を決定する。電源電圧位相も Fig. 2 に示すように 30 [deg]ごとに量子化し、12 分割して検出する。そして、 $S_p$ 、 $S_q$  および  $\theta_a$  をスイッチングテーブルに入力し、それらの組み合わせに応じてスイッチングモードを直接決定する。

スイッチングテーブルの構成法として、(1)、(2)を用いて 2 つの領域  $\theta_2$ 、 $\theta_3$  における各スイッチングパターンの  $dP/dt$  と  $dQ/dt$  を算出し、操作量として適切なスイッチングパターンを選定する。他の領域についても同様に選定し、このようにして得られたスイッチングテーブルを Table 1 に示す。

$$\frac{dP}{dt} = K_a \left[ K_b \left( S_a - \frac{S_b}{2} - \frac{S_c}{2} \right) - \frac{\sqrt{3}}{2} K_c (S_b - S_c) \right] \quad (1)$$

$$\frac{dQ}{dt} = -K_a \left[ \frac{\sqrt{3}}{2} K_b (S_b - S_c) + K_c \left( S_a - \frac{S_b}{2} - \frac{S_c}{2} \right) \right] \quad (2)$$

$$\therefore K_a = \text{定数}, K_b = \omega t \sin \omega t - \cos \omega t, K_c = \omega t \cos \omega t + \sin \omega t$$

**3. ベクトル選択法** 各スイッチングパターンには電力増または減の傾きの異なる 3 つのベクトルが存在する。この 3 つのベクトルにおいて、Fig. 2 の X を小ベクトル、Y を中ベクトル、Z を大ベクトルとする。これらのベクトルを選択するために、Fig. 3 に示す多段ヒステリシスコンパレータを用いて  $\Delta P$ 、 $\Delta Q$  の大きさからベクトルの選択を行う。 $S_p$ 、 $S_q$  が土 3 では大ベクトルを、土 2 では中ベクトルを、土 1 では小ベクトルを選択する。また、 $S_p$  が 1、 $S_q$  が 2 をとなった場合、大きいベクトルを選択するようとする。

**4. シミュレーション結果** シミュレーションは DC バス電圧指令値 300 [V]、無効電力指令値 0 [var]、負荷抵抗 80 [ $\Omega$ ] で行った。Fig. 4(a)に電源電圧・電流波形を、(b)にコンバータ出力線間電圧波形を示す。力率 1 制御が達成され、PWM パターンもほぼ良好であることが確認できる。

**5.まとめ** 本稿では直接電力制御法を適用した NPC コンバータの基本的な制御特性をシミュレーションにより確認した。今後は中性点電位の変動抑制法を検討する予定である。

## 参考文献

- [1] T. Noguchi, H. Tomiki, S. Kondo, and I. Takahashi, "Direct Power Control of PWM Converter Without Power-Source-Voltage Sensors," *IEEE Trans. Ind. App.*, vol. 34, no. 3, 1998.

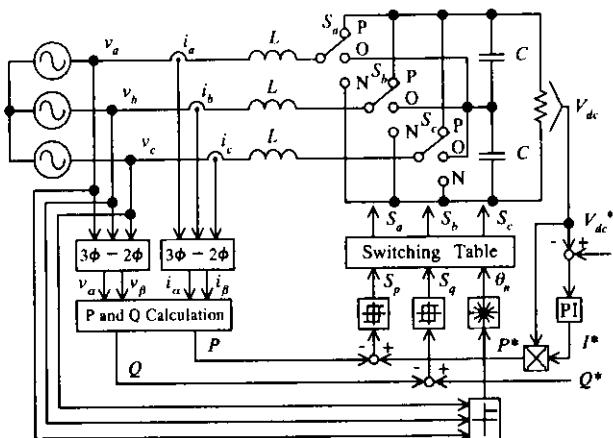


Fig. 1 Block diagram of direct-power-controlled neutral-point-clamped converter.

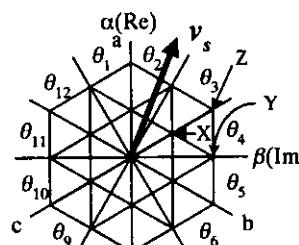


Fig. 2 Power-source-voltage vector and quantized phase.

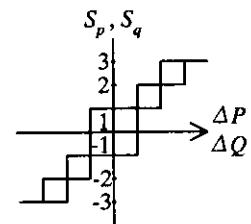
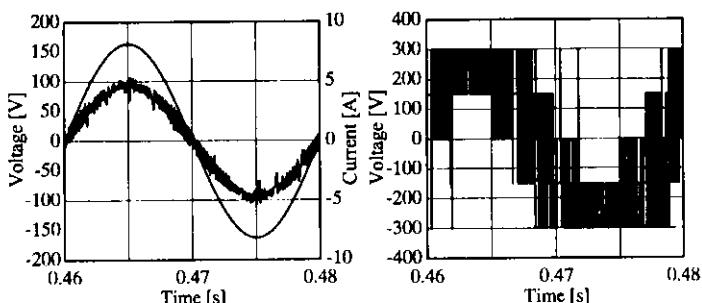


Fig. 3 Multi-level hysteresis comparator.

Table 1 Switching table.

$S_p$	$S_q$	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$	$\theta_4$	$\theta_5$	$\theta_6$	$\theta_7$	$\theta_8$	$\theta_9$	$\theta_{10}$	$\theta_{11}$	$\theta_{12}$	
1	-1	OOP	OOP	POP	POP	ONN	ONN	OON	OON	NON	NON	NON	OPP	OPP
2	-2	NOP	ONP	ONP	PNO	PNO	PON	PON	OPN	OPN	NPO	NPO	NOP	NOP
3	-3	NNP	NNP	PNP	PNP	PNN	PNN	PPN	PPN	NPN	NPN	NPP	NPP	NPP
1	1	PPP	PPP	OOO	OOO	NNN	NNN	PPP	PPP	OOO	OOO	NNN	NNN	NNN
-1	-1	POP	POO	POO	PPO	OON	NON	NON	NON	NOO	NOO	NNO	OOP	POP
-2	-2	PNO	PNO	PON	PON	OPN	OPN	NPO	NPO	NOP	NOP	ONP	ONP	ONP
-3	-3	PNP	PNN	PNN	PPN	PPN	NPN	NPN	NPP	NPP	NNP	NNP	NNP	NNP
-1	1	POO	PPO	PPO	OPO	NON	NOO	NOO	NNO	NNO	ONO	POP	POO	POO
-2	2	PON	PON	OPN	OPN	NPO	NPO	NPO	NOP	ONP	ONP	PNO	PNO	PNO
-3	3	PNN	PPN	PPN	NPN	NPN	NPN	NPP	NPP	NNP	NNP	PPN	PPN	PPN



(a)  $v_a, i_a$  waveforms.

(b) PWM waveform.

Fig. 4 Computer simulation result.