

# الالكترونيات الطاقة

## Lecture No. 3

دارة تقويم موجة كاملة نقطة مشتركة

Single Phase Full Wave Midpoint Diode  
Rectifier

ميكاترونيكس - سنة رابعة - فصل ثاني

Dr. Eng. Essa Alghannam

Ph.D. Degree in Mechatronics Engineering

2023

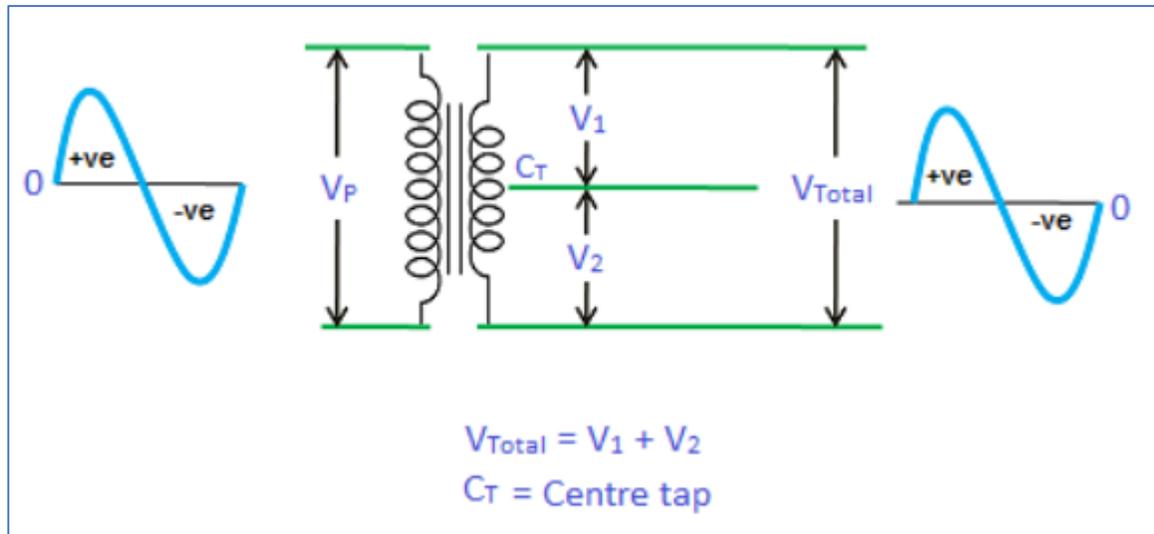
- The half wave rectifier: a large amount of power is wasted.
- overcome this drawback by using another type of rectifier known as a full wave rectifier.
- The full wave rectifier has some basic advantages over the half wave rectifier. The average DC output voltage produced by the full wave rectifier is higher than the half wave rectifier. Furthermore, the DC output signal of the full wave rectifier has fewer ripples than the half wave rectifier. As a result, we get a smoother output DC voltage.

**The full wave rectifier is further classified into two types:**

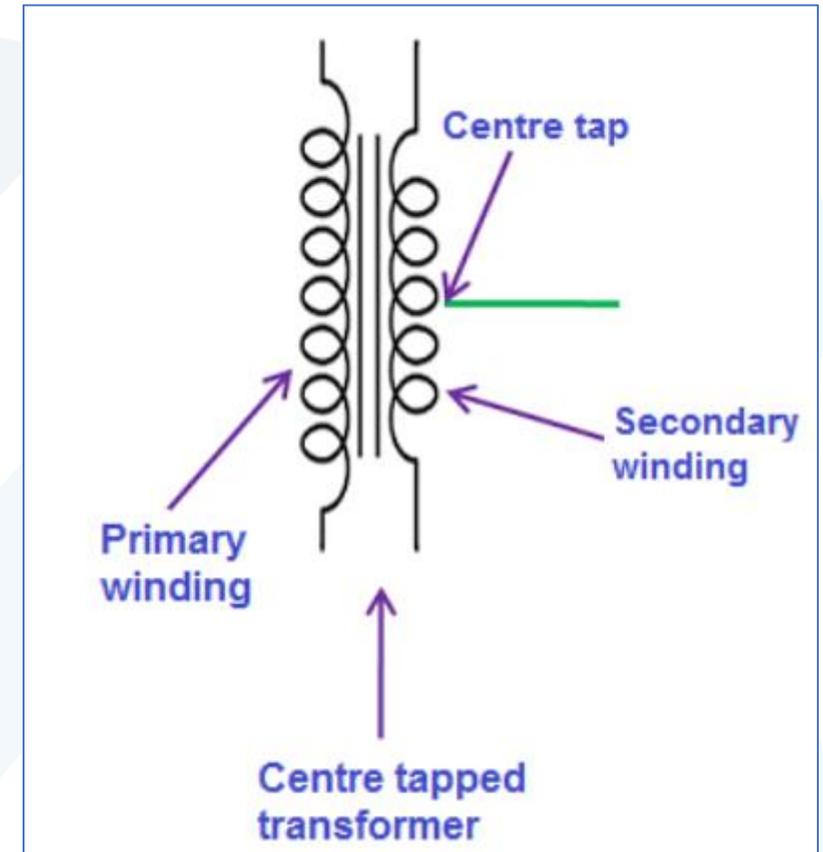
- center tapped full wave rectifier
- full wave bridge rectifier.

# Center tapped transformer or midpoint transformer

Additional wire is connected across the exact middle of the secondary winding of a transformer

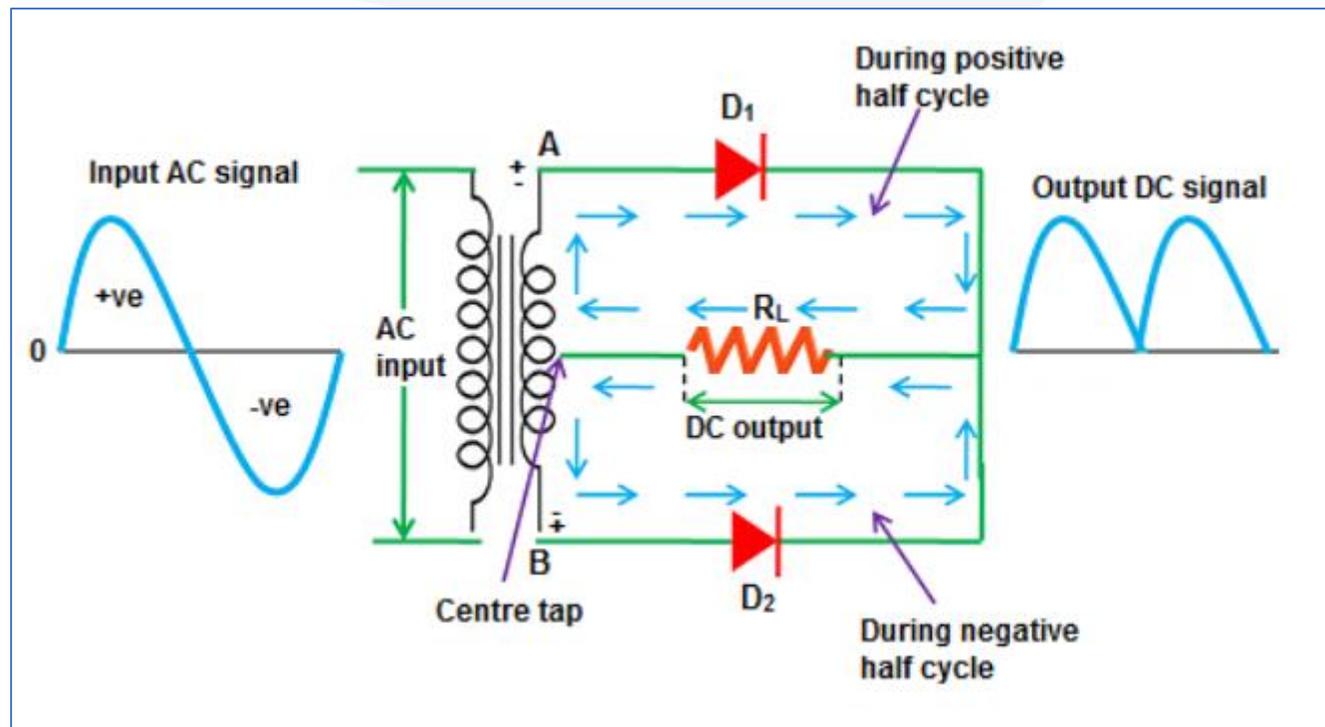


That is the secondary winding of the center tapped transformer divides the input AC current or AC signal ( $V_p$ ) into two parts.



converts both half cycles of the AC signal into pulsating DC signal.

converts both positive and negative half cycles of the input AC signal into output pulsating DC signal.





Parameters - E1 - Voltage Source

Parameters | AC - Parameters | Output / Display

Name   Show Name

Parameters

EMF Value  V  Use Pin  
Value, Variable, Expression  AC use

Time Controlled

Spice compatible

RMS Value

Amplitude  V  deg

Frequency  Hz  V

Period  s  s

Periodical   s

Delay  s  s

Outputs

Voltage  Current  EMF Value

OK Cancel

Parameters - E2 - Voltage Source

Parameters | AC - Parameters | Output / Display

Name   Show Name

Parameters

EMF Value  V  Use Pin  
Value, Variable, Expression  AC use

Time Controlled

Spice compatible

RMS Value

Amplitude  V  deg

Frequency  Hz  V

Period  s  s

Periodical   s

Delay  s  s

Outputs

Voltage  Current  EMF Value

OK Cancel

Parameters - R1 - Resistor

Parameters | Output / Display

Name   Show Name

Parameters

Resistance    Use Pin  
Value, Variable, Expression

Nonlinear  $i = f(v)$    Use Pin

Outputs

Voltage  Current  Resistance

OK Cancel

Parameters - L1 - Inductor

Parameters | Output / Display

Name   Show Name

Parameters

Inductance    Use Pin  
Value, Variable, Expression

Nonlinear  $i = f(\psi)$    Use Pin

Nonlinear  $L = f(i), dL/dt = 0$    Use Pin

Initial Value

Initial Value

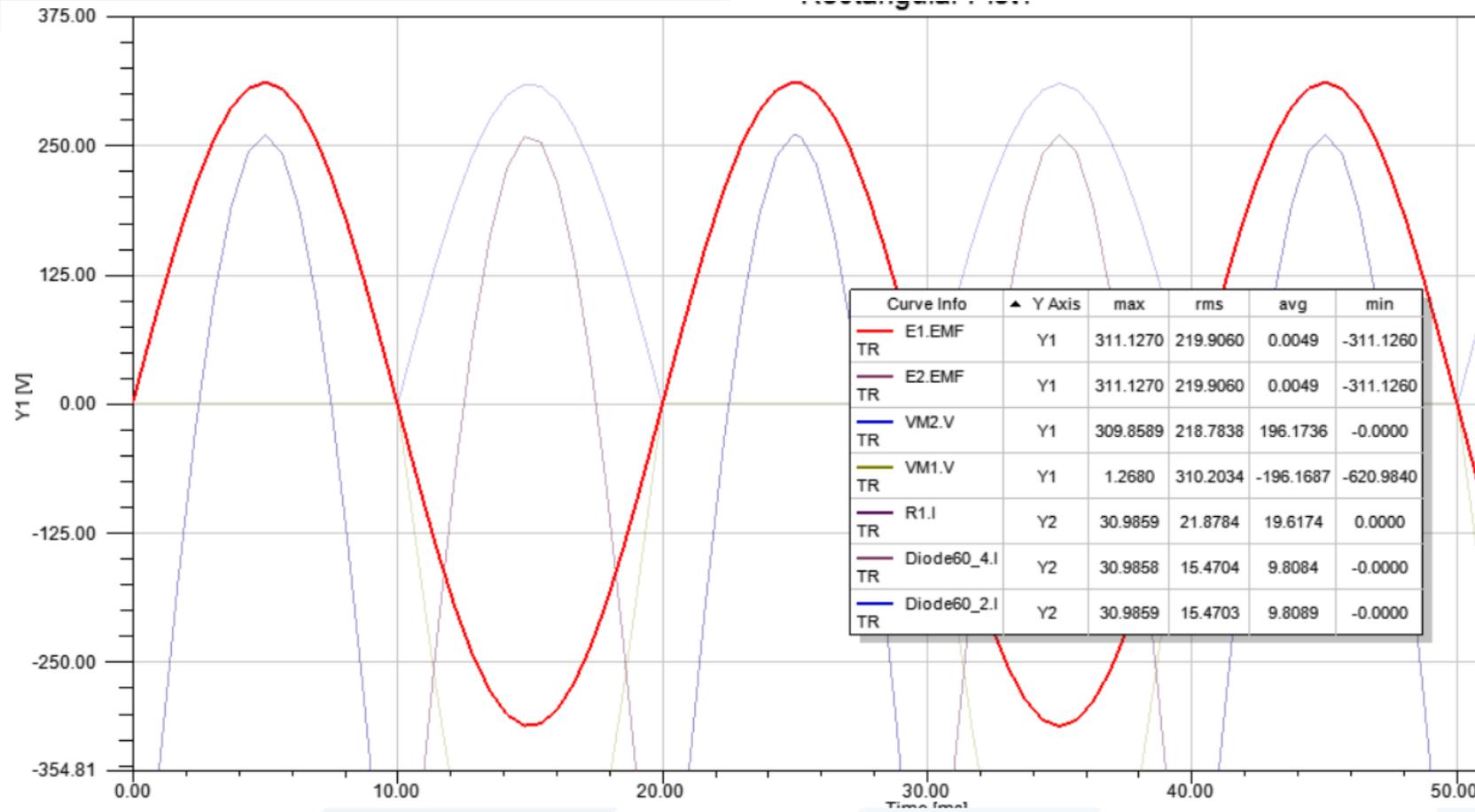
Outputs

Voltage  Current  Inductance

OK Cancel

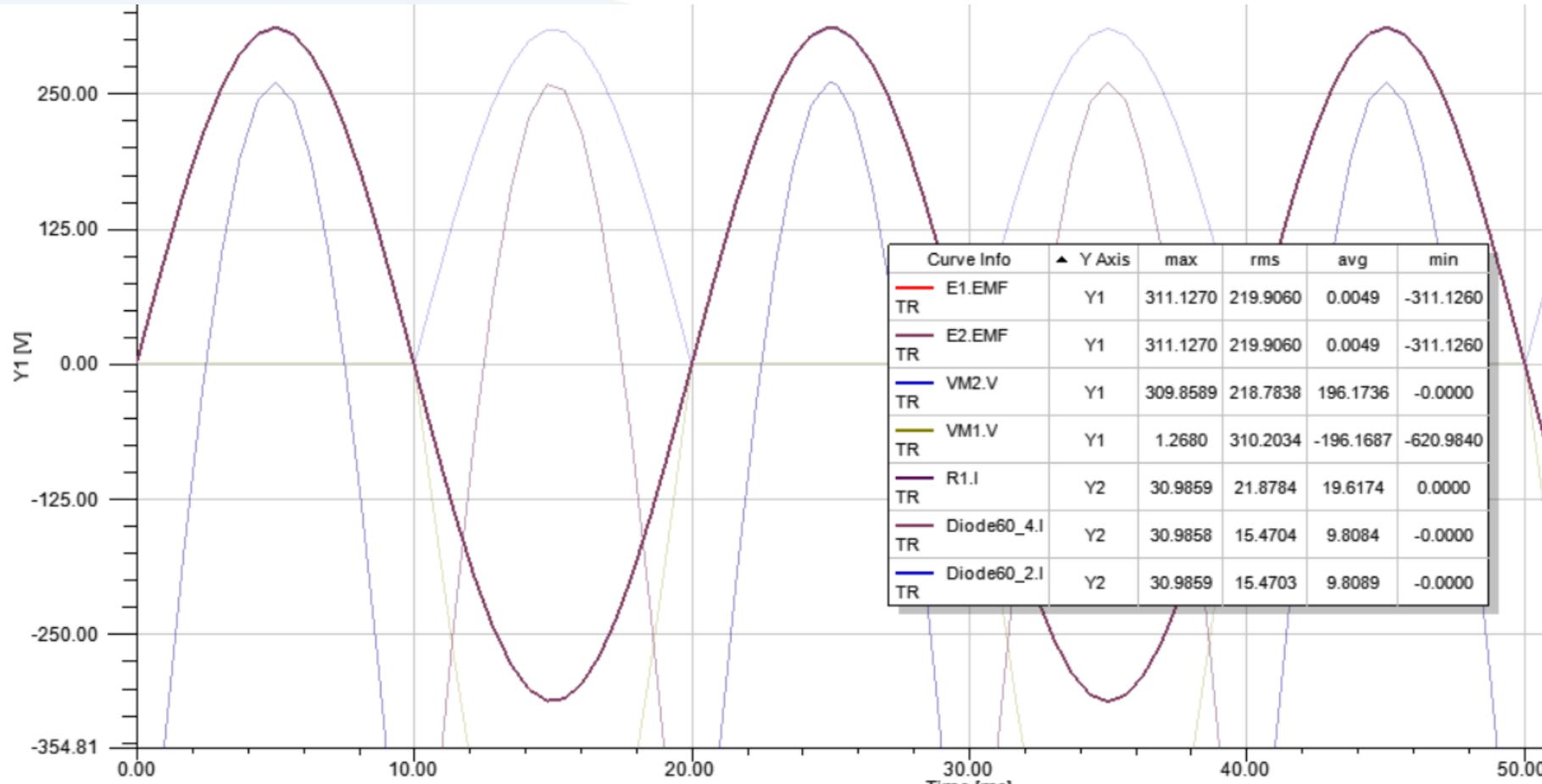
$$U_{in1} = U_{2m} \sin(\theta) = \sqrt{2}U_{2rms} \sin(\theta)$$

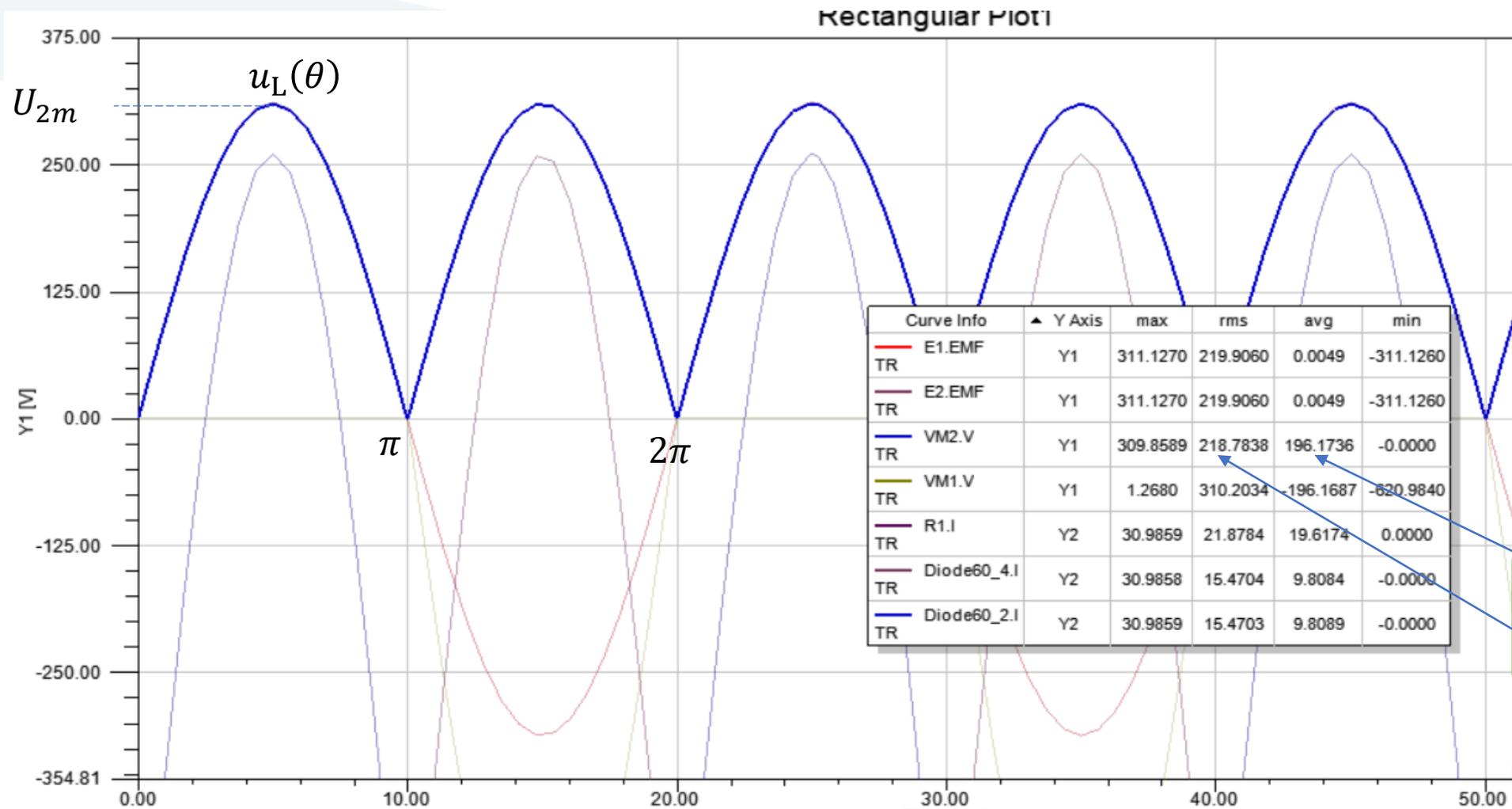
## جهد المنبع الأول



$$U_{in2} = U_{2m} \sin(\theta) = \sqrt{2}U_{2rms} \sin(\theta)$$

## جهد المنبع الثاني





$U_{L_{av}} = 0.9 \cdot 219 = 197V$   
 $U_{L_{rms}} = 219V$

## بارامترات جهد الحمل

يكون الجهد عبر الحمل  $U_L$  مكون من مركبة مستمرة DC بالإضافة الى تـموج AC.

$$U_{L_{av}} = \frac{2}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} U_{2m} \sin(\theta) d\theta \right]$$

$$U_{L_{av}} = \frac{2U_{2m}}{2\pi} [-\cos \theta]_0^{\pi} = \frac{2U_{2m}}{2\pi} [1+1]$$

$$U_{L_{av}} = \frac{2U_{2m}}{\pi} = \frac{2\sqrt{2}}{\pi} U_{2rms} = 0.9U_{2rms}$$

قيمة جهد الحمل المقوم المتوسطة

قيمة جهد الدخل الفعّالة

العلاقة السابقة تربط قيمة جهد الدخل الفعّالة وقيمة جهد الحمل المتوسطة

قيمة جهد الحمل الفعّالة

$$U_{L_{rms}} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi} U_{2m}^2 \sin^2(\theta) d\theta}$$

$$U_{L_{rms}} = \sqrt{\frac{2U_{2m}^2}{4\pi} \int_0^{\pi} [1 - \cos 2\theta] d\theta}$$

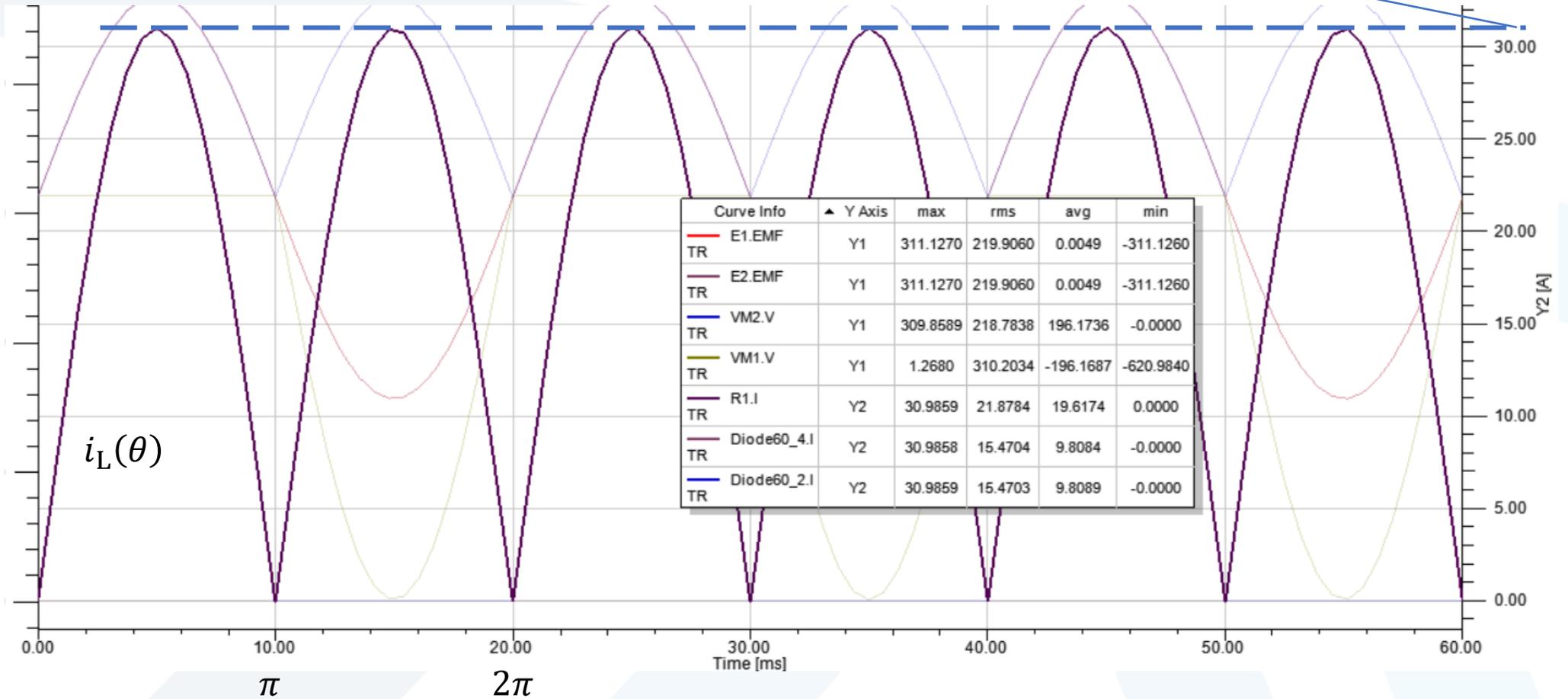
$$U_{L_{rms}} = \sqrt{\frac{2U_{2m}^2}{4\pi} \left[ \theta - \frac{1}{2} \sin 2\theta \right]_0^{\pi}}$$

$$U_{L_{rms}} = \sqrt{\frac{2U_{2m}^2}{4\pi} \left[ \pi - \frac{1}{2} \sin 2\pi - 0 + \frac{1}{2} \sin 0 \right]} = \frac{\sqrt{2}U_{2m}}{2} = U_{2rms}$$

قيمة جهد الدخل الفعّالة



$$I_{2m} = \frac{U_{2m}}{R = 10\text{ohm}}$$



## بارامترات تيار الحمل

يكون الجهد عبر الحمل  $U_L$  مكون من مركبة مستمرة DC بالإضافة الى تموج AC.

$$I_{L_{av}} = \frac{2}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} \frac{U_{2m}}{R} \sin(\theta) d\theta \right]$$

$$I_{L_{av}} = \frac{2\sqrt{2}}{\pi R} U_{2rms} = 0.9 \frac{U_{2rms}}{R}$$

$$= 0.9 * 220 / 10 = 19.8A$$

قيمة تيار الحمل المقوم المتوسطة

قيمة جهد الدخل الفعّالة

قيمة تيار الحمل الفعّالة

$$I_{L_{rms}} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_0^{\pi} \frac{U_{2m}^2}{R^2} \sin^2(\theta) d\theta}$$

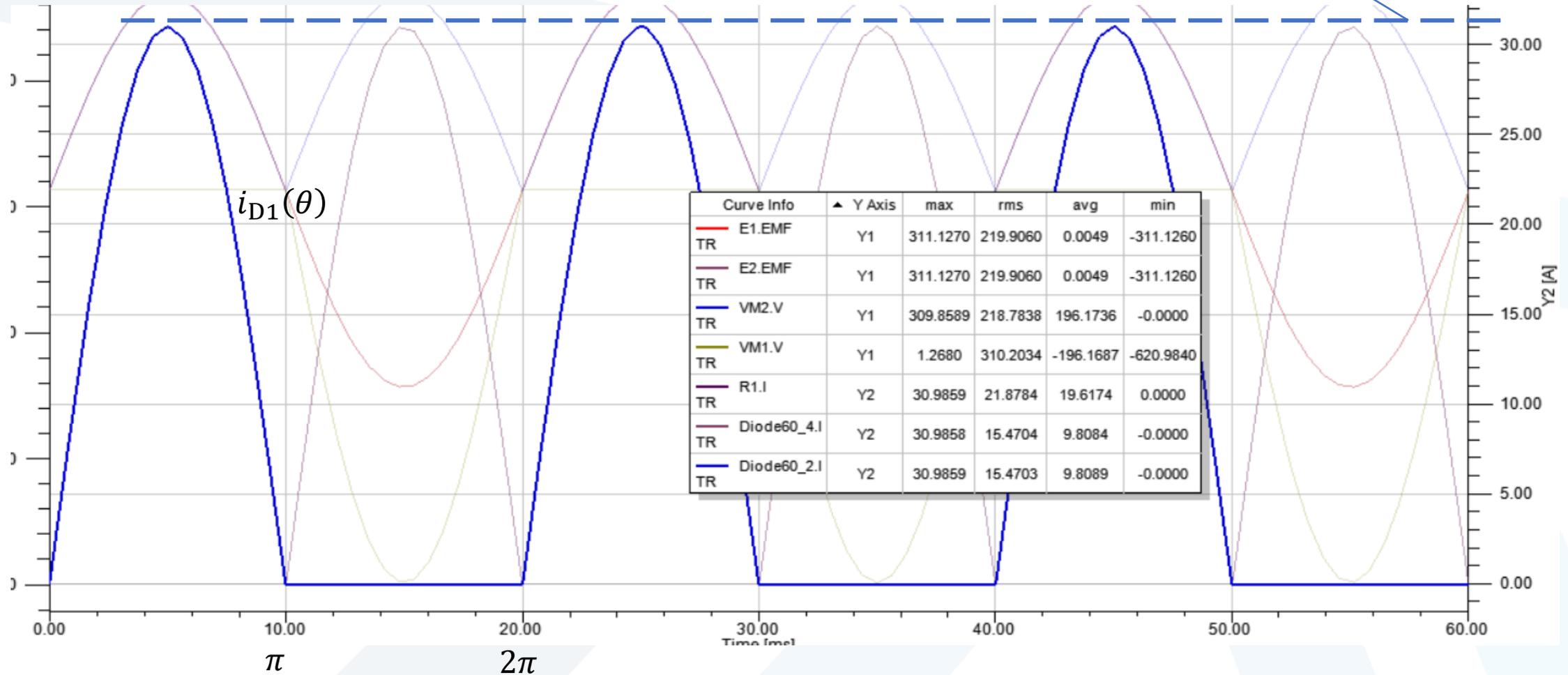
قيمة جهد الدخل الفعّالة

قيمة جهد الحمل الفعّالة

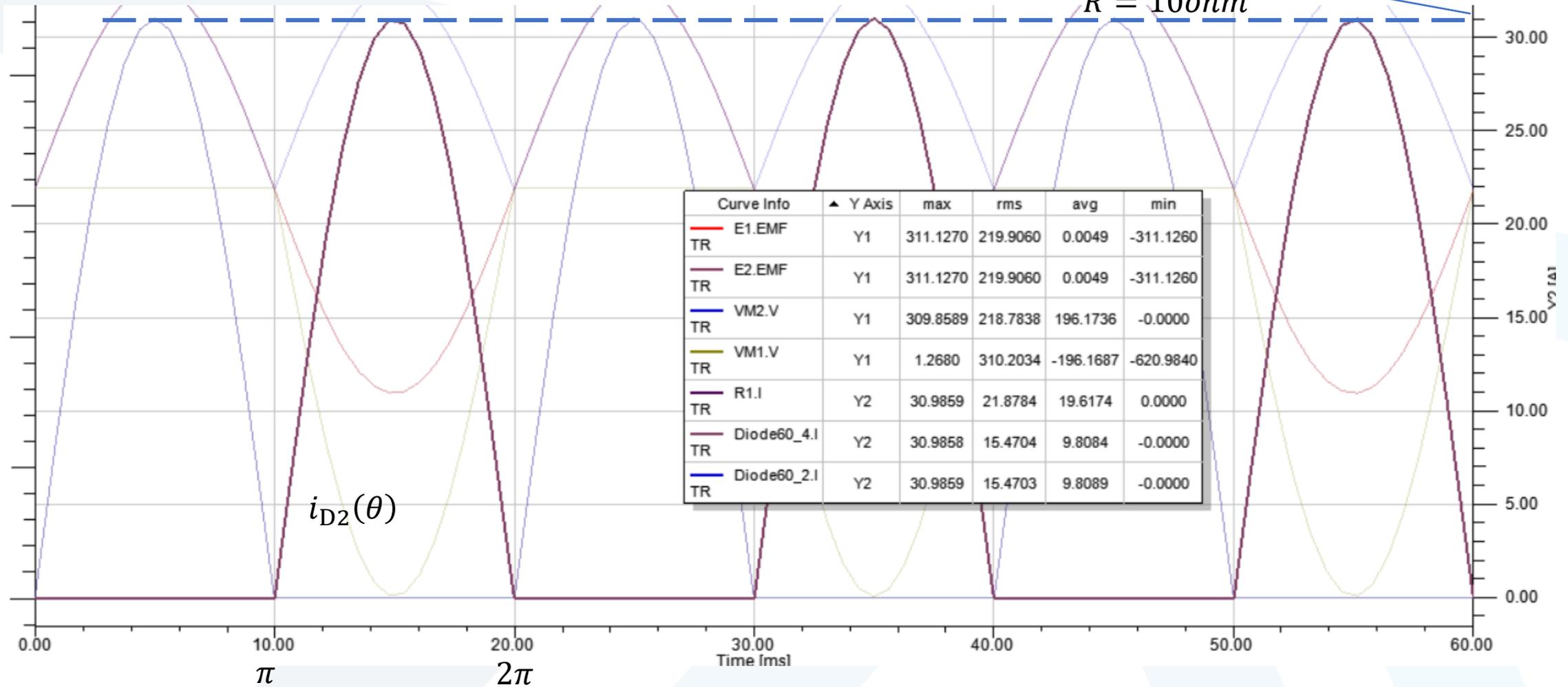
$$I_{L_{rms}} = \frac{\sqrt{2}U_{2m}}{2R} = \frac{U_{2rms}}{R} = \frac{U_{L_{rms}}}{R}$$

$$= 220 / 10 = 22A$$

$$I_{2m} = \frac{U_{2m}}{R = 10\text{ohm}}$$



$$I_{2m} = \frac{U_{2m}}{R = 10\text{ohm}}$$



## قيمة تيار المنبع أو تيار الديود المتوسطة

$$I_{D_{av}} = I_{S_{av}} = \frac{1}{2\pi} \left[ \int_0^{\pi} \frac{U_{2m}}{R} \sin(\theta) d\theta \right]$$

$$I_{D_{av}} = I_{S_{av}} = \frac{U_{2m}}{2\pi R} [-\cos \theta]_0^{\pi} = \frac{U_{2m}}{2\pi R} [1+1]$$

$$I_{D_{av}} = I_{S_{av}} = \frac{U_{2m}}{\pi R} = \frac{\sqrt{2}U_{2rms}}{\pi R} = 0.45 \frac{U_{2rms}}{R} = 9.9A$$

## Form factor

Form factor is defined as the ratio of RMS value to the DC value

F.F = RMS value / DC value

$$\frac{I_{L_{rms}}}{I_{L_{av}}} = \frac{\frac{U_{2rms}}{R}}{\frac{2\sqrt{2}}{\pi R} U_{2rms}} = \frac{\pi}{2\sqrt{2}} = 1.11$$

بنسب قيمتي التيار الحمل الفعّالة والمتوسطة إلى بعضها تنتج العلاقة التالية:

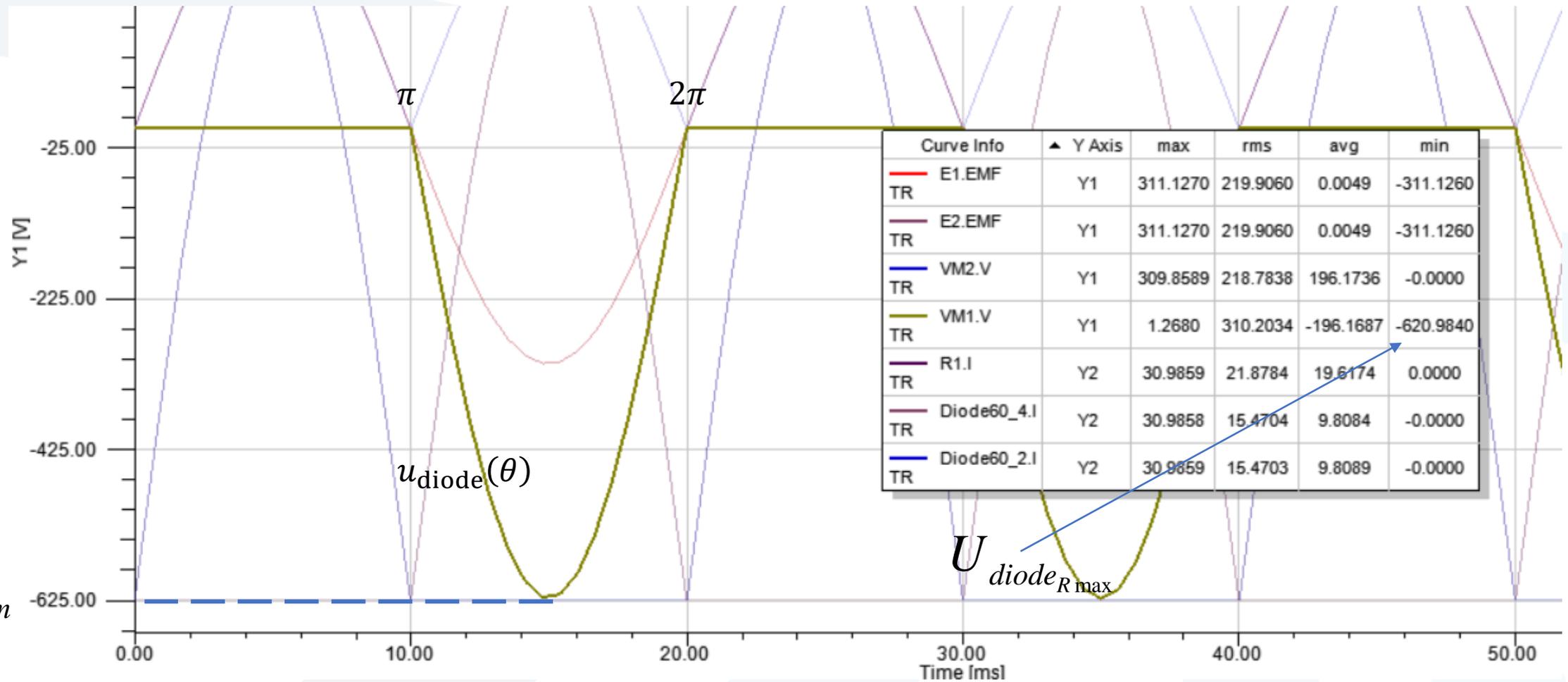
# Ripples factor

- Ripples factor = rms value of AC component of the output voltage / DC component of the output voltage
- The ripple factor is also simply defined as the ratio of ripple voltage to the DC voltage
- Ripple factor = **Ratio of ripple voltage / DC voltage.**
- The ripple factor should be kept as minimum as possible to construct a good rectifier.
- The ripple factor is given as:

$$\gamma = \sqrt{\left(\frac{U_{L_{rms}}}{U_{L_{av}}}\right)^2 - 1} = \sqrt{\left(\frac{U_{2rms}}{\frac{2\sqrt{2}}{\pi} U_{2rms}}\right)^2 - 1} = \sqrt{\left(\frac{\pi}{2\sqrt{2}}\right)^2 - 1} = 0.48$$

# Peak inverse voltage (PIV)

جهد الديود الأعلى بالقيمة المطلقة



## Peak inverse voltage (PIV)

الجهد العكسي على الديود الأعلى:

عند نصف الموجة السالبة يكون الديود في حالة عدم توصيل فتكون القيمة الأعظمية للجهد العكسي على الديود في حالة عدم تمرير الديود للتيار هو القيمة الأعظمية لجهد الملف الثانوي للمحولة كاملة:

$$U_{diode_{R_{max}}} = -2\sqrt{2} U_{2rms} = -2U_{2m}$$

ولذلك يراعى عند اختيار الديود أن يتحمل أقصى جهد عكسي مطبق عليه.

Curve Info	▲ Y Axis	max	rms	avg	min
 E1.EMF TR	Y1	311.1270	219.9060	0.0049	-311.1260
 E2.EMF TR	Y1	311.1270	219.9060	0.0049	-311.1260
 VM2.V TR	Y1	309.8589	218.7838	196.1736	-0.0000
 VM1.V TR	Y1	1.2680	310.2034	-196.1687	-620.9840
 R1.I TR	Y2	30.9859	21.8784	19.6174	0.0000
 Diode60_4.I TR	Y2	30.9858	15.4704	9.8084	-0.0000
 Diode60_2.I TR	Y2	30.9859	15.4703	9.8089	-0.0000

المنبع الأول

المنبع الثاني

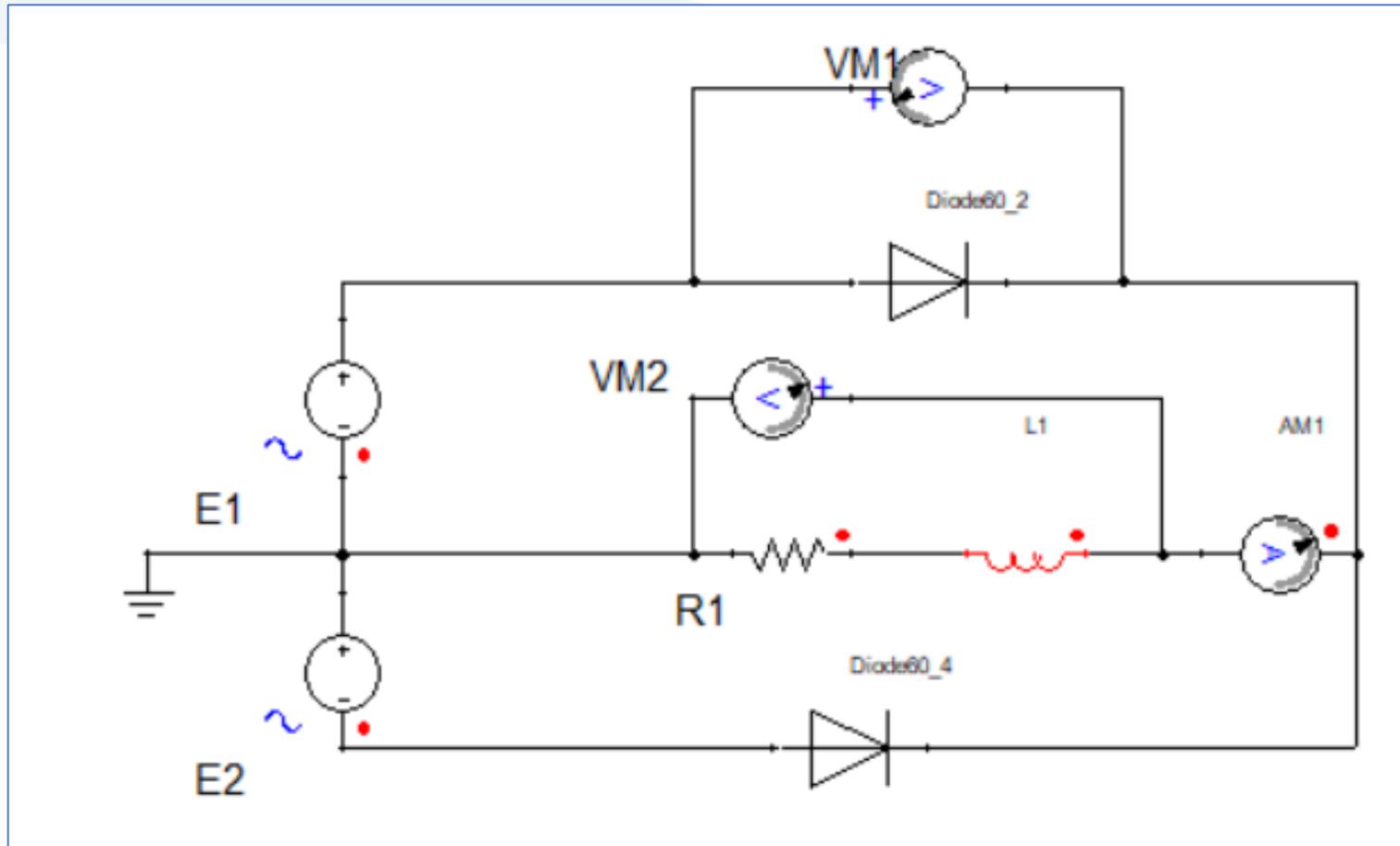
جهد الحمل

جهد الديود الأعلى

تيار الحمل

تيار الديود الأسفل

تيار الديود الأعلى





جامعة  
المنارة  
MANARA UNIVERSITY

Parameters - L1 - Inductor ×

Parameters | Output / Display

Name   Show Name

Parameters

Inductance    Use Pin  
Value, Variable, Expression

Nonlinear  
 $i = f(\psi)$    Use Pin

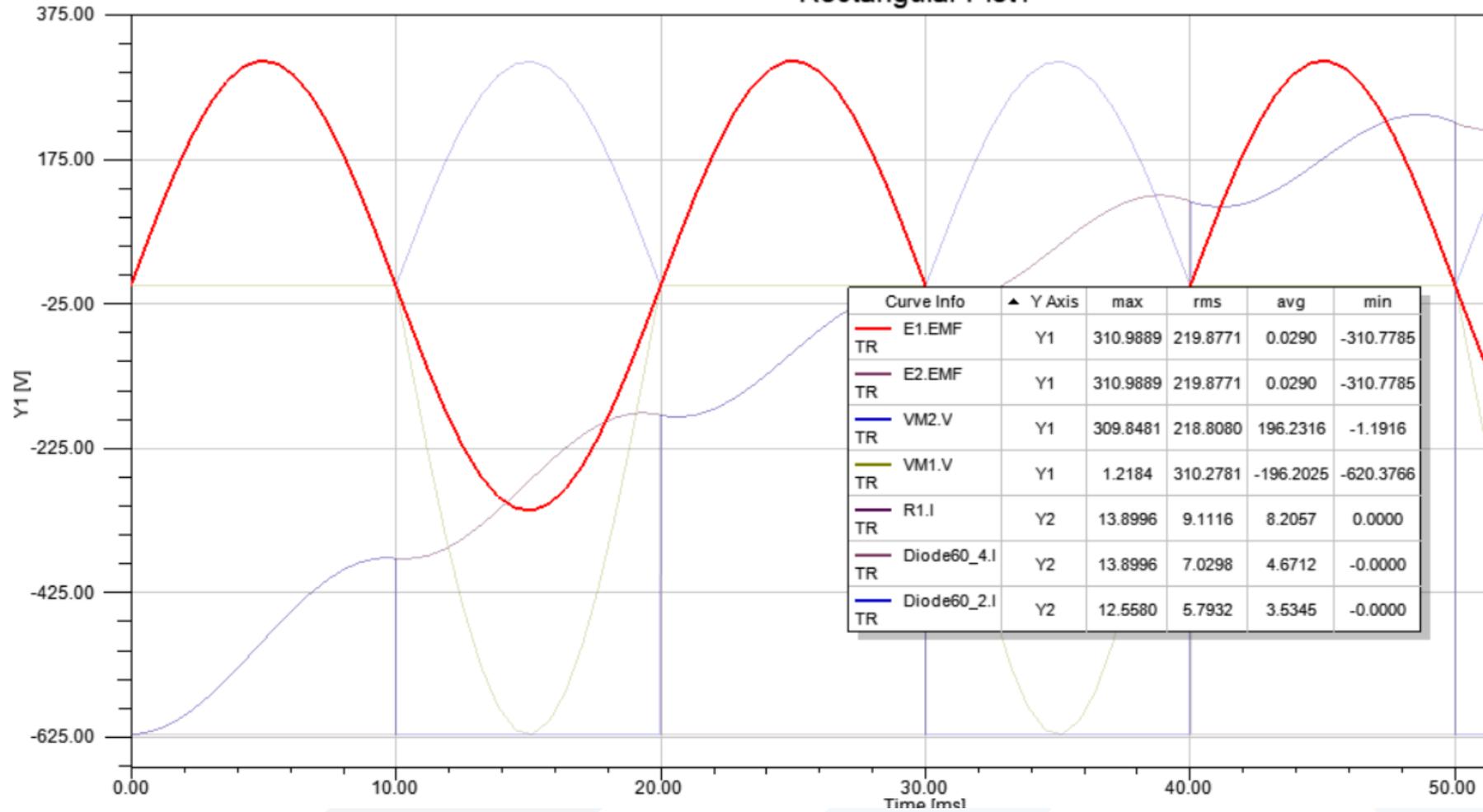
Nonlinear  
 $L = f(i), dL/dt = 0$    Use Pin

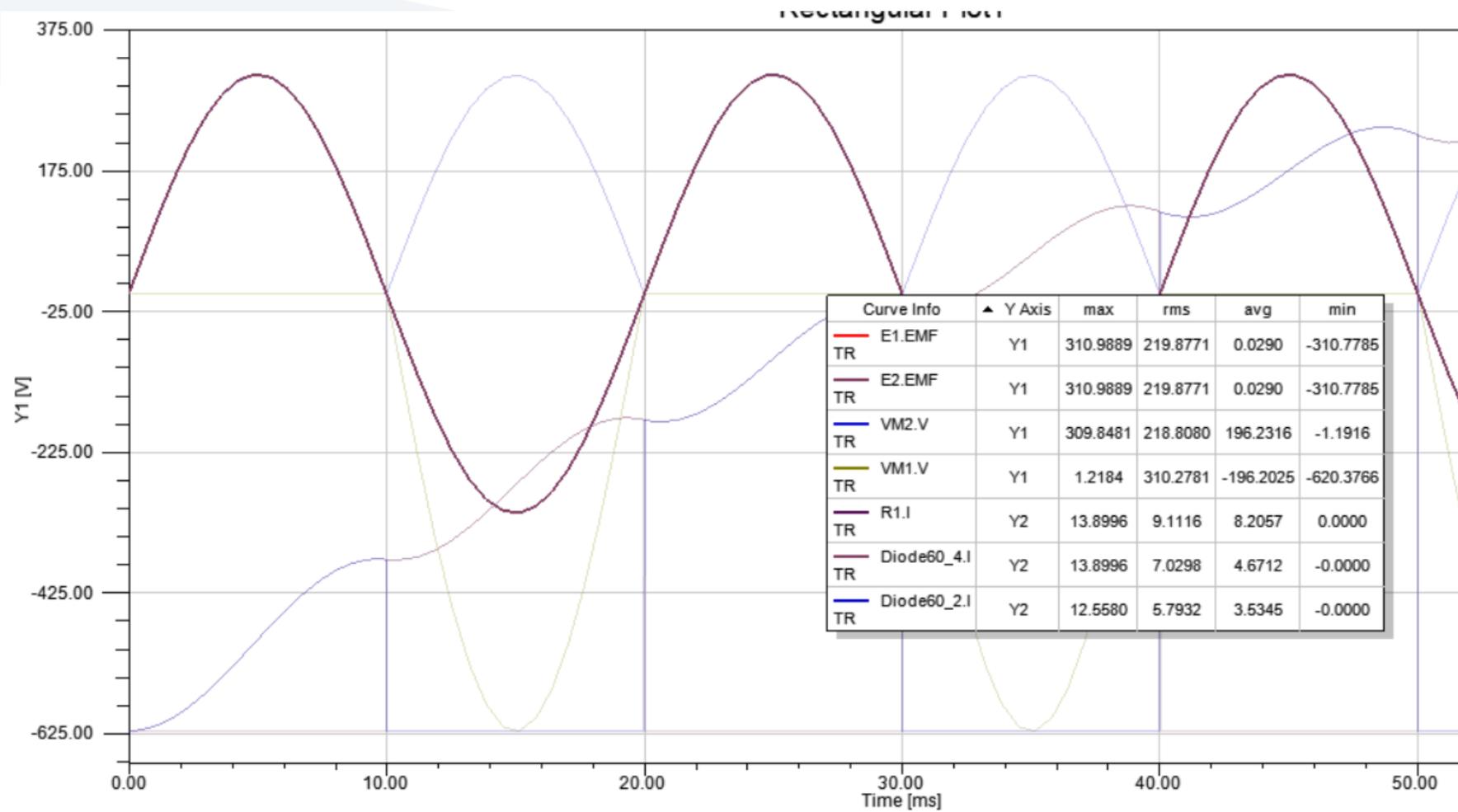
Initial Value

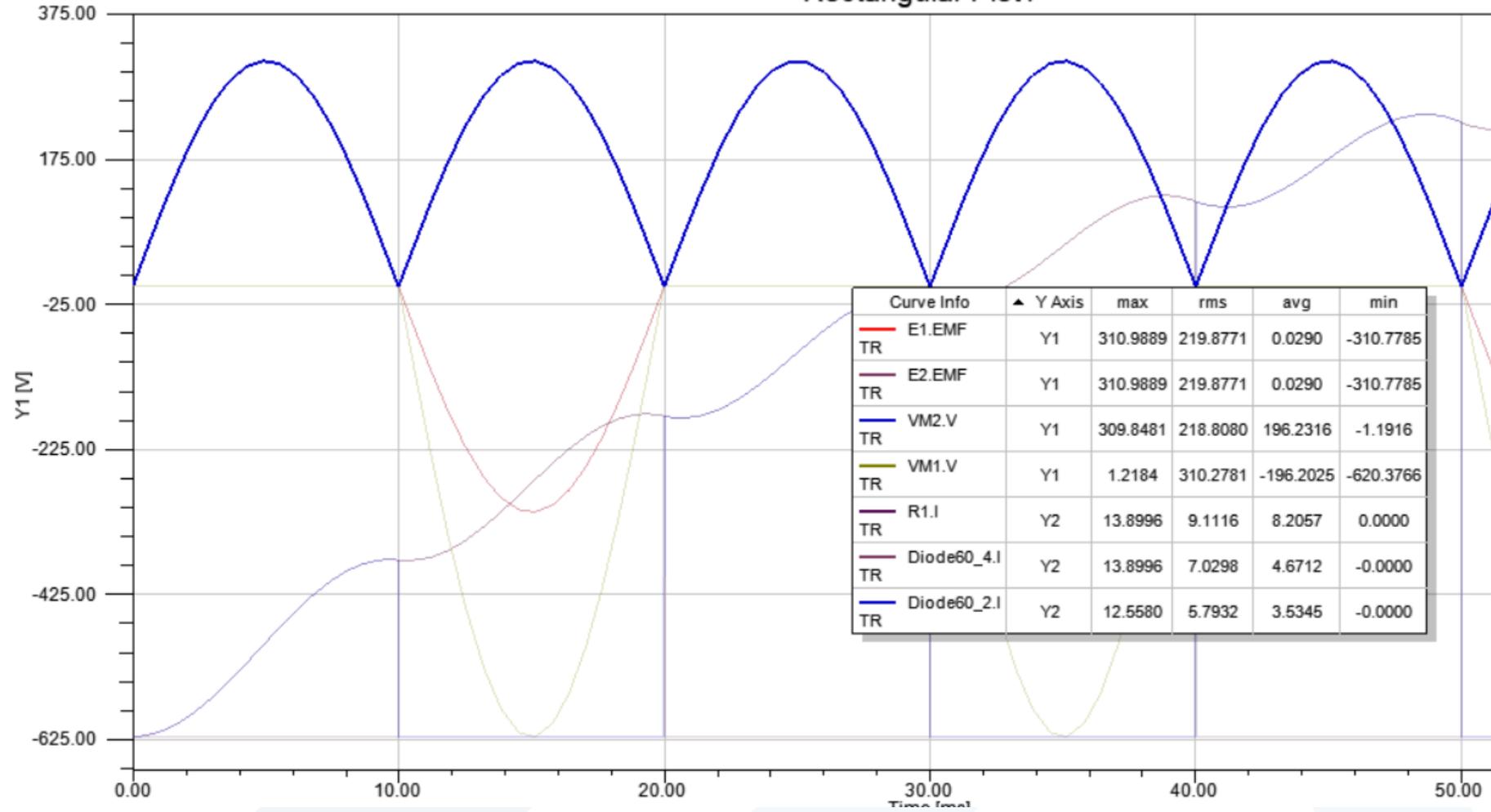
Initial Value

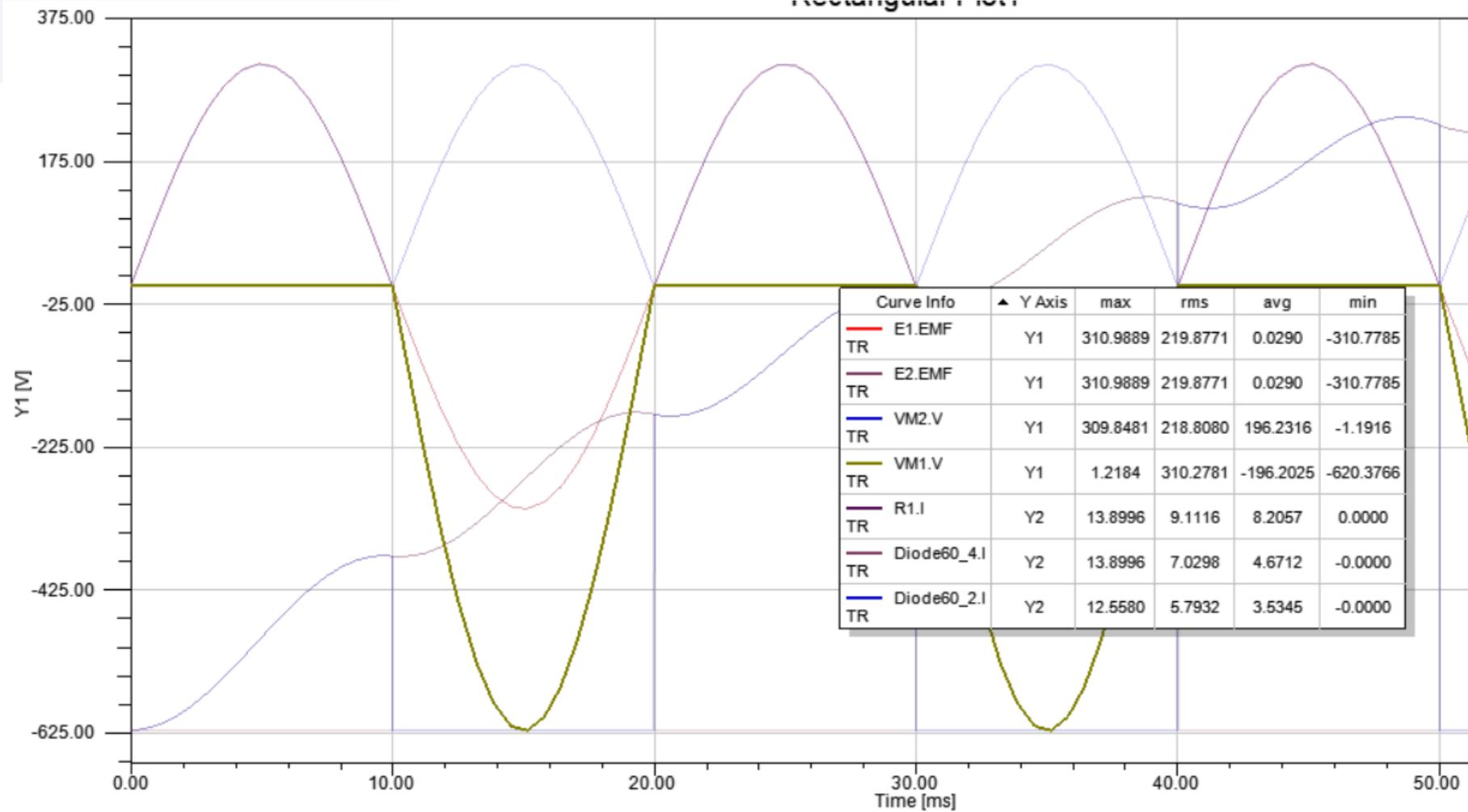
Outputs

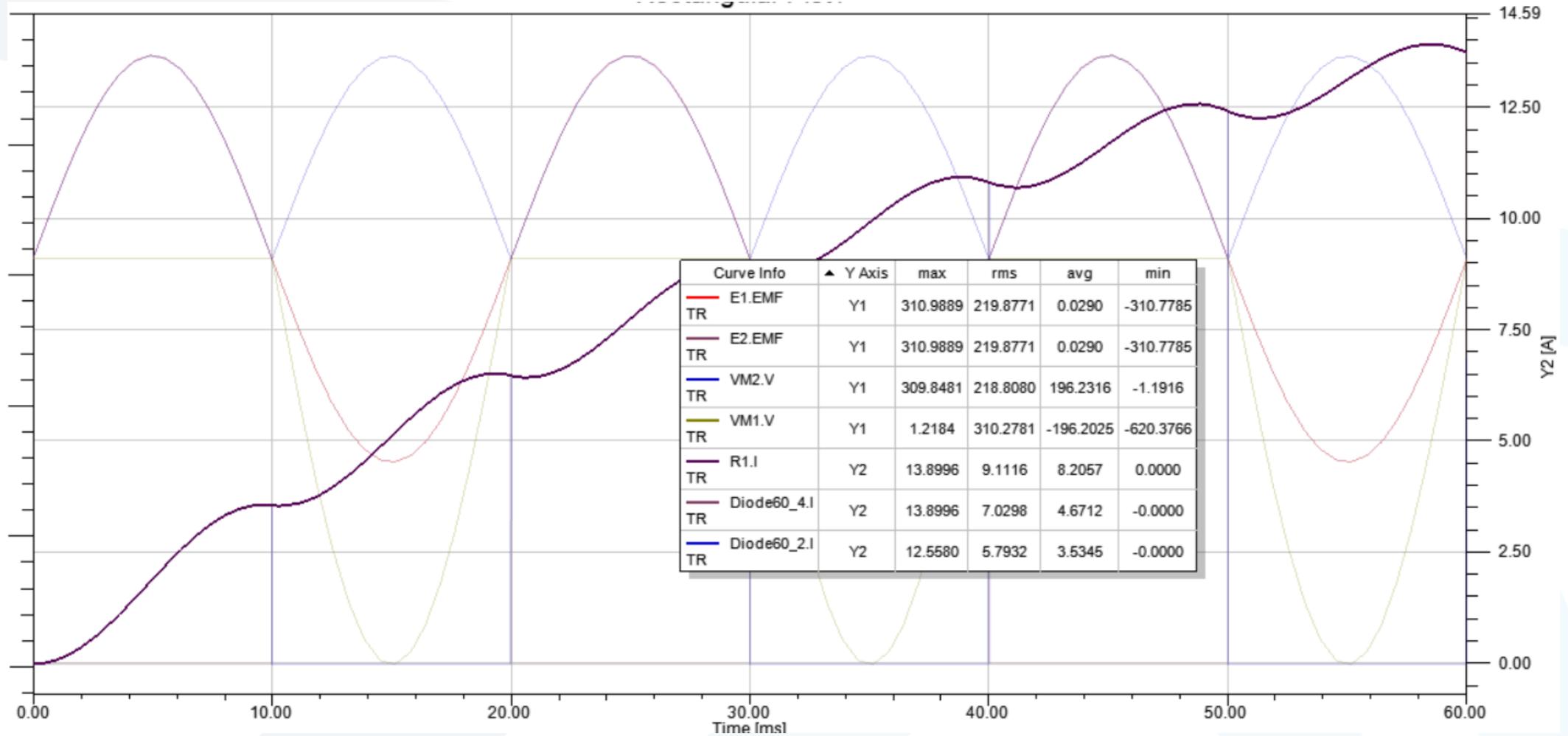
Voltage  Current  Inductance

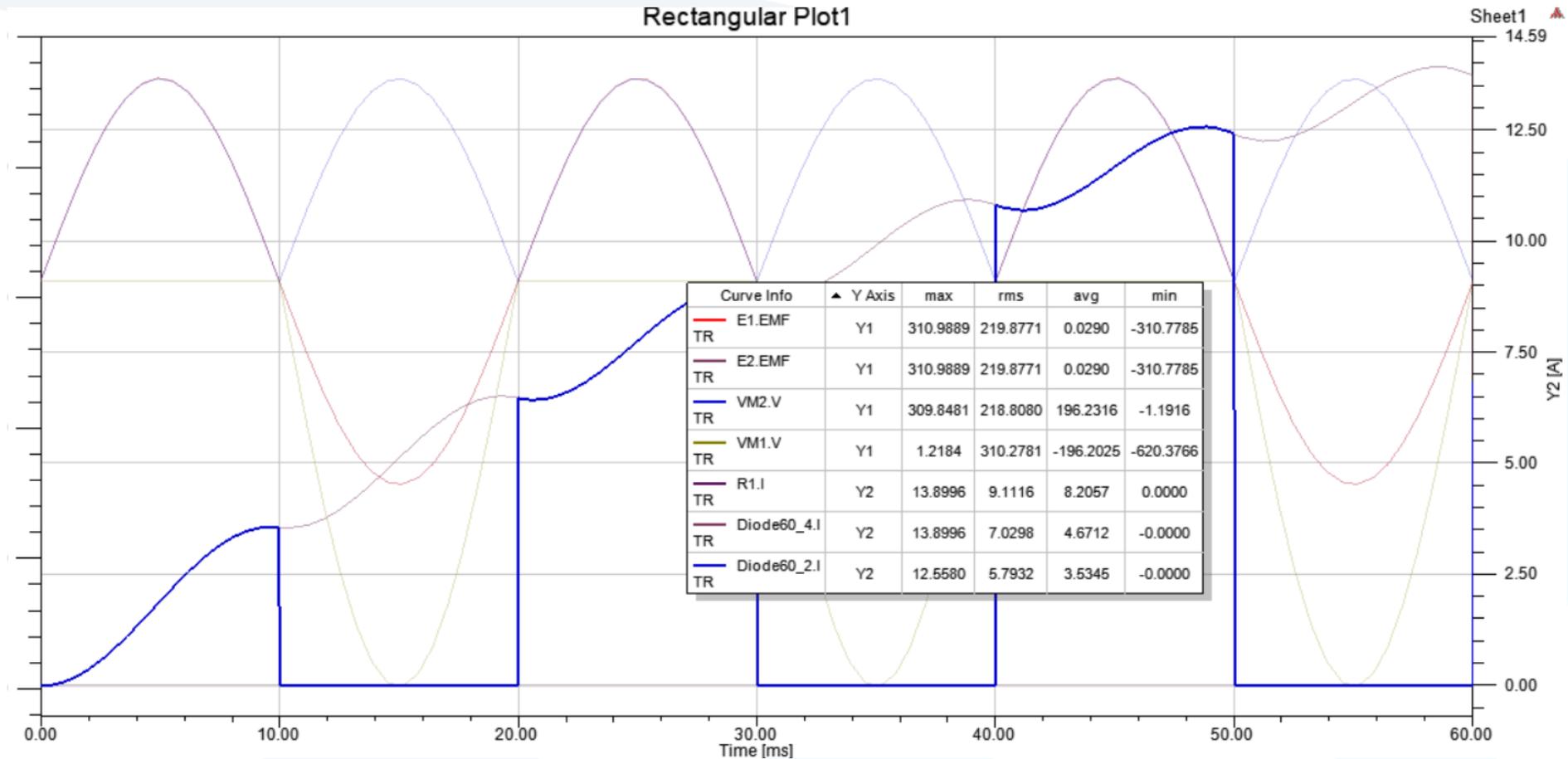


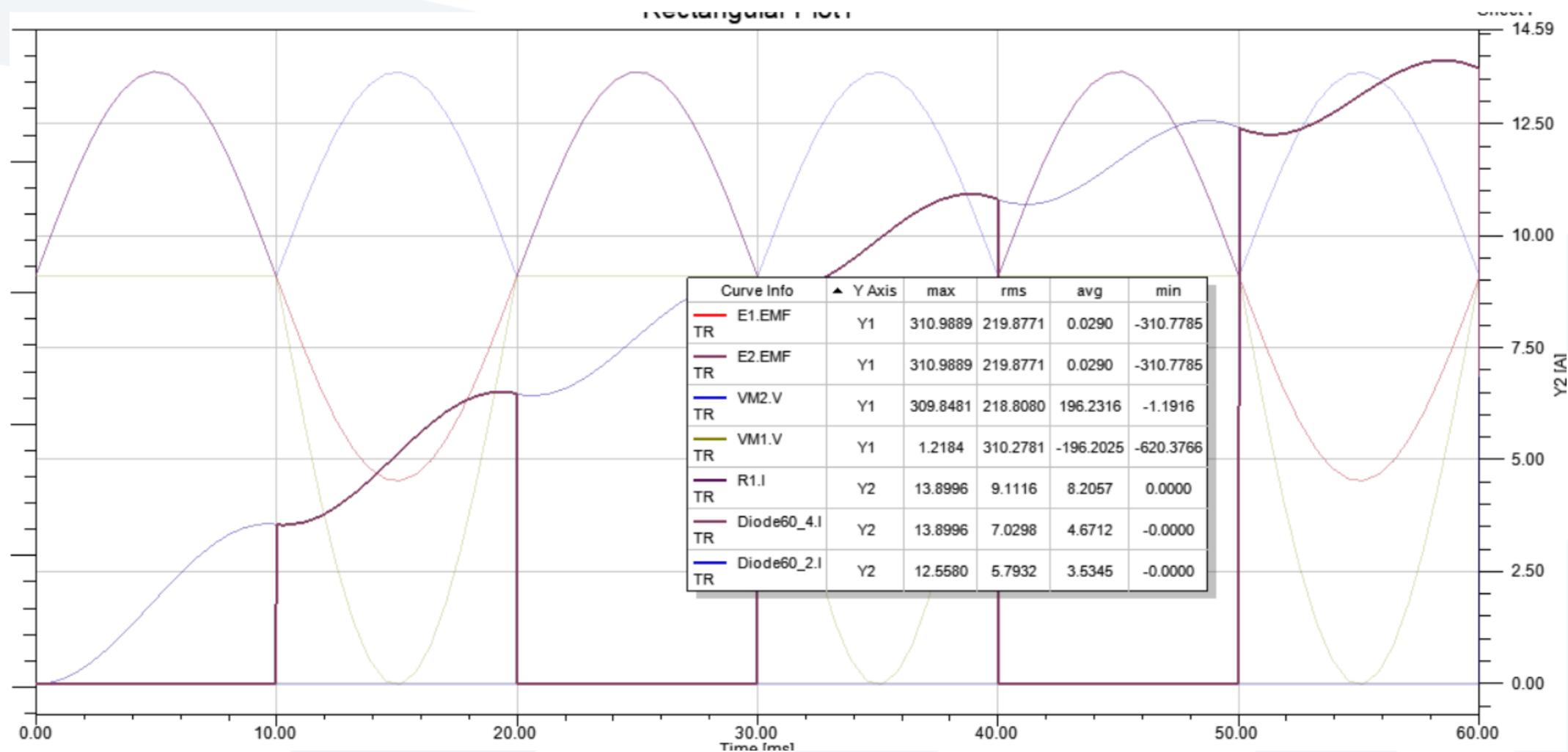












TR

### Transient Analysis Setup

Analysis Setup Name: TR

Analysis Control

Disable this analysis

End Time - Tend: 0.5 s

Min Time Step - Hmin: 1e-005 s

Max Time Step - Hmax: 0.001 s

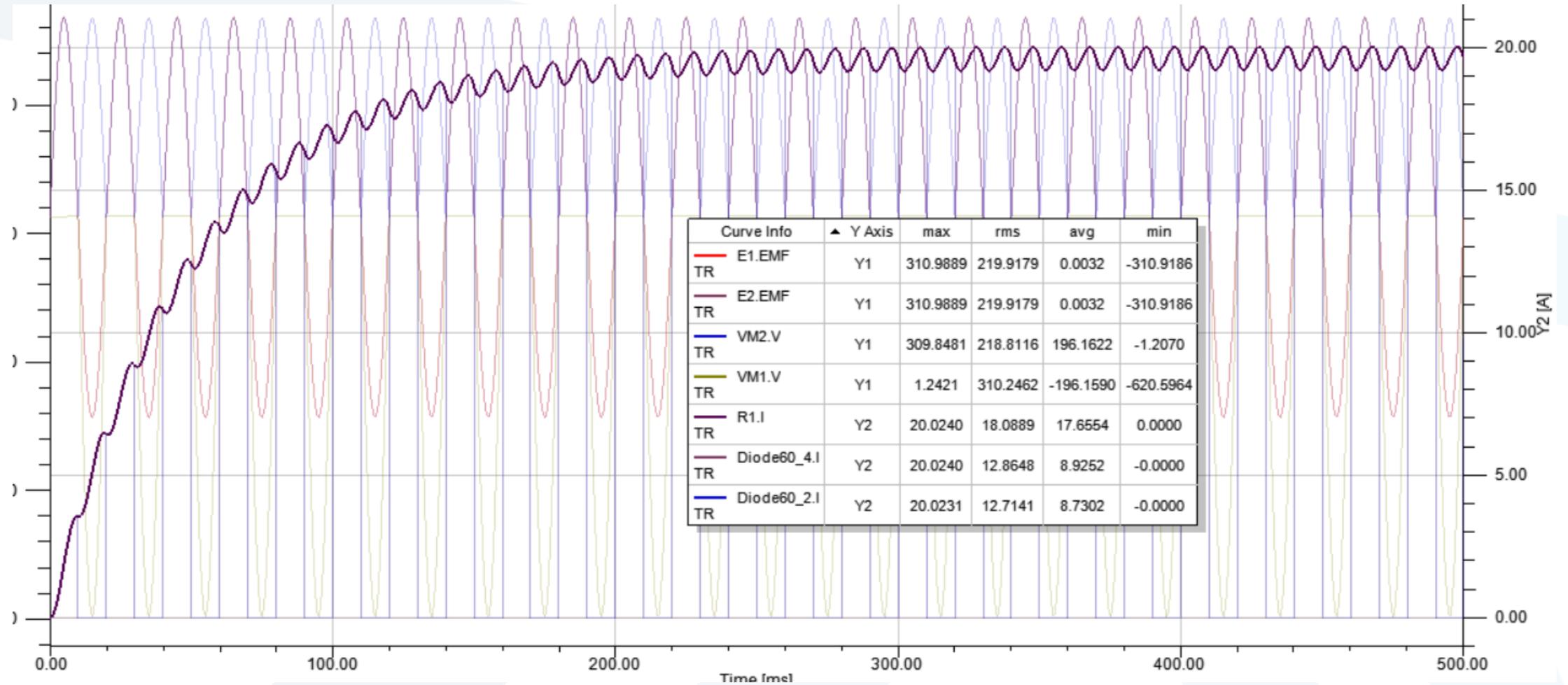
Use Initial Values

Enable continue to solve

Analysis Options: Options

OK Cancel





Curve Info	▲ Y Axis	max	rms	avg	min
 E1.EMF TR	Y1	310.9889	219.9179	0.0032	-310.9186
 E2.EMF TR	Y1	310.9889	219.9179	0.0032	-310.9186
 VM2.V TR	Y1	309.8481	218.8116	196.1622	-1.2070
 VM1.V TR	Y1	1.2421	310.2462	-196.1590	-620.5964
 R1.I TR	Y2	20.0240	18.0889	17.6554	0.0000
 Diode60_4.I TR	Y2	20.0240	12.8648	8.9252	-0.0000
 Diode60_2.I TR	Y2	20.0231	12.7141	8.7302	-0.0000

المنبع الأول

المنبع الثاني

جهد الحمل

جهد الديود الأعلى

تيار الحمل

تيار الديود الأسفل

تيار الديود الأعلى

## Advantages of full wave rectifier with center tapped transformer

- معدل كفاءة عالية: المعدل المقوم الموجي الكامل له كفاءة عالية مقارنة مع مقوم نصف الموجي. هذا يعني أن مقوم الموجة الكاملة يحول التيار المتردد إلى تيار مستمر بشكل أكثر كفاءة من مقوم نصف الموجي.
- فقدان منخفض للطاقة: في مقوم نصف الموجة ، يُسمح فقط بنصف دورة (نصف دورة موجبة أو سالبة) ويتم حظر نصف الدورة المتبقية. نتيجة لذلك ، يضيع أكثر من نصف الجهد. ولكن في مقوم الموجة الكاملة ، يُسمح بنصف دورات (دورات نصف موجبة وسالبة) في نفس الوقت. لذلك لا تضيع أي إشارة في مقوم الموجة الكاملة.
- تموجات منخفضة: تحتوي إشارة خرج التيار المستمر في مقوم الموجة الكاملة على تموجات أقل من مقوم نصف الموجة.

# Disadvantages of full wave rectifier with center tapped transformer

- High cost
- The center tapped transformers are expensive and occupy a large space.

- التكلفة العالية
- المحولات ذات النقطة المشتركة التي يتم استخدامها غالبية الثمن وتحتل مساحة كبيرة.

انتهت المحاضرة