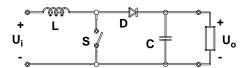
Corso di **ELETTRONICA INDUSTRIALE**

"Convertitore Boost"

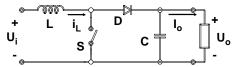
Convertitore innalzatore di tensione (boost)



Note:

- 1) Il diodo D collega direttamente ingresso e uscita e impone che sia $U_o \ge U_i$
- 2) La corrente assorbita dall'alimentazione é filtrata dall'induttanza L

Convertitore innalzatore di tensione (boost)



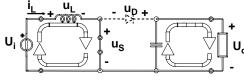
Ipotesi per lo studio:

- interruttore ideale $(u_{Son}=0, i_{Soff}=0, t_{swon}=t_{swoff}=0)$ diodo ideale $(u_{Son}=0, i_{Soff}=0, t_{swon}=t_{swoff}=0)$ L,C ideali $(R_L=0, ESR=0, ESL=0)$

- $u_i = U_i = costante$ $u_o = U_o = costante$
- $i_0 = I_0 = costante$

Analisi del funzionamento continuo (CCM)

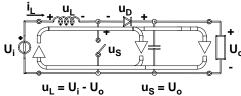
Tempo di chiusura di S (t_{on}) S on - D off



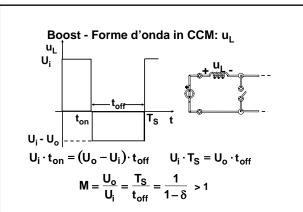
$$u_L = U_i$$
 $u_D = U_o$

Durante questa fase viene trasferita energia dall'alimentazione all'induttanza

Analisi del funzionamento continuo (CCM) Tempo di apertura di S (t_{off}) S off - D on



Durante questa fase la sorgente e l'induttanza forniscono energia allo stadio di uscita



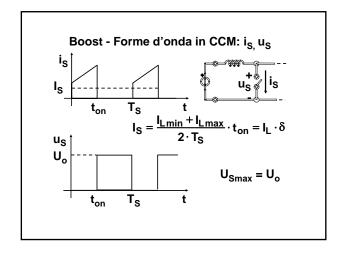
Boost - Forme d'onda in CCM:
$$i_L$$

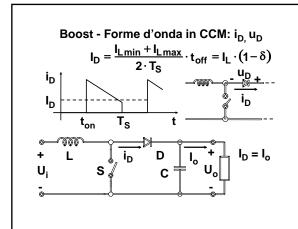
$$\begin{matrix} i_L \\ I_{Lmax} \\ I_L \\ I_{Lmin} \end{matrix}$$

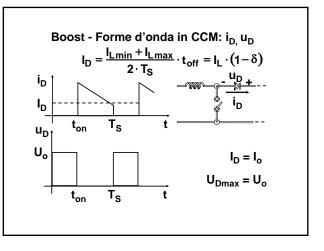
$$\begin{matrix} \lambda I_L \\ I_{Lmin} \end{matrix}$$

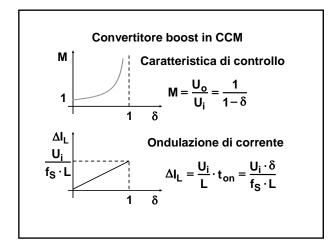
$$\begin{matrix} \lambda I_L \\ I_{Cmin} \end{matrix}$$

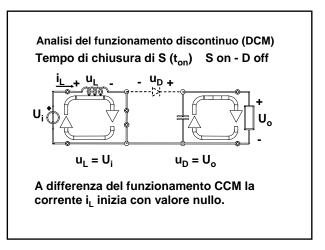
$$\begin{matrix} \lambda I_L \\ I_L \end{matrix}$$



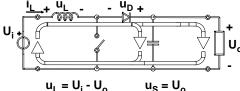






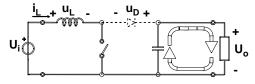


Analisi del funzionamento discontinuo (DCM)
Tempo di apertura di S (t'off) S off - D on



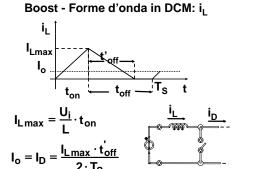
Alla fine di questa fase la corrente dell'induttanza si annulla

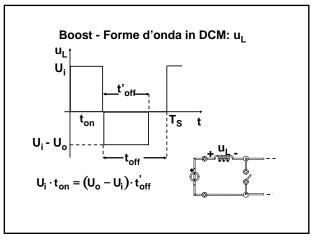
Analisi del funzionamento discontinuo (DCM) Tempo di apertura di S (t''_{off}) S off - D off



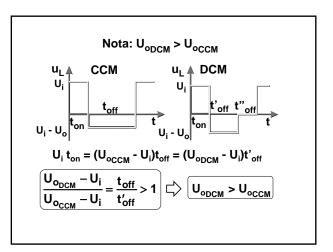
 $u_D = U_o - U_i > 0$ $u_S = U_i$

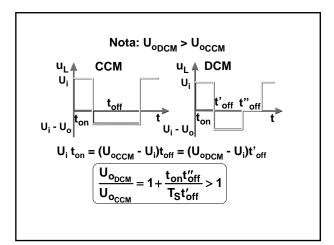
Durante questa fase il solo condensatore fornisce energia al carico

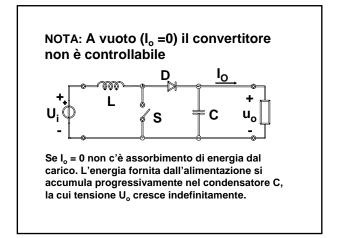


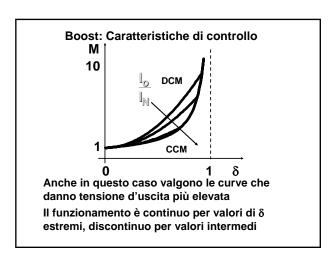


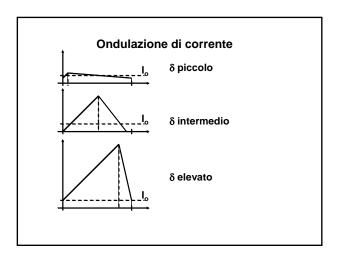
$$\begin{split} \text{Boost: Caratteristica di controllo in DCM} \\ I_o &= \frac{I_{Lmax} \cdot t'_{off}}{2 \cdot T_S}; \qquad I_{Lmax} = \frac{U_i}{L} \cdot t_{on}; \\ t'_{off} &= \frac{U_i}{U_o - U_i} \cdot t_{on} \\ &\downarrow \downarrow \\ M &= \frac{U_o}{U_i} = 1 + \delta^2 \cdot \frac{U_i}{2 \cdot f_S \cdot L \cdot I_o} = 1 + \delta^2 \cdot \frac{I_N}{I_o} \\ dove: \qquad I_N &= \frac{U_i}{2 \cdot f_S \cdot L} \end{split}$$

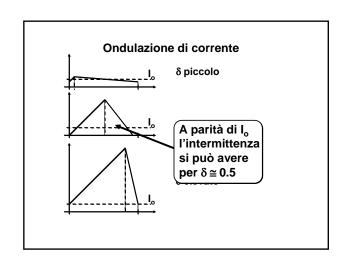


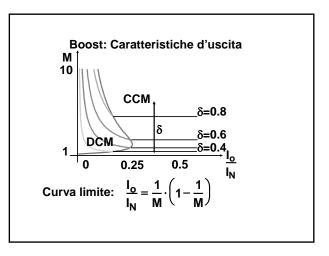










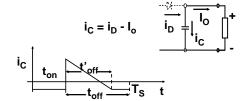


Caratteristica di controllo in DCM per carico resistivo

$$M = \frac{1}{2} + \sqrt{\frac{1}{4} + \frac{\delta^2}{k}}$$

dove: $k = \frac{2 \cdot f_S \cdot L}{R_o}$

Corrente del condensatore di filtro: i_C



 i_{C} ha fronti ripidi; l'induttanza parassita di C (ESL) deve quindi essere minima

Note

- Le tecniche di controllo sono le stesse del convertitore Buck
- La risposta dinamica è però difficile da dominare (caratteristica statica nonlineare, modello ai piccoli segnali a parametri variabili e zero a parte reale positiva)
- Schemi a trasformatore basati sulla topologia boost risultano complessi e sono poco usati