

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局

(43) 国際公開日  
2017年9月21日(21.09.2017)

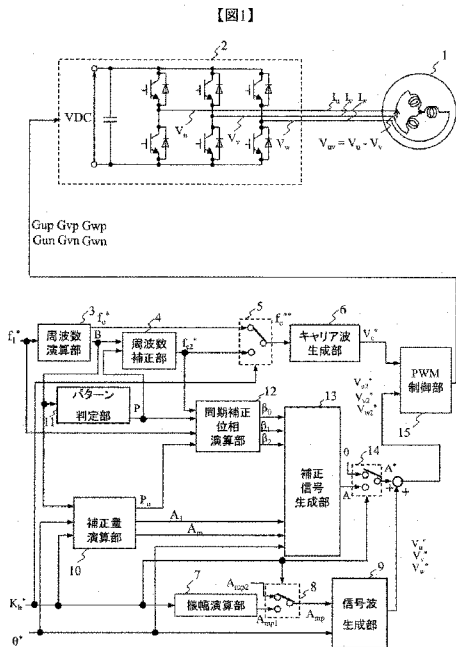


(10) 国際公開番号  
WO 2017/159072 A1

- (51) 国際特許分類:  
H02P 27/08 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2017/003085
- (22) 国際出願日: 2017年1月30日(30.01.2017)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:  
特願 2016-050388 2016年3月15日(15.03.2016) JP
- (71) 出願人: 株式会社 日立産機システム(HITACHI INDUSTRIAL EQUIPMENT SYSTEMS CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1010022 東京都千代田区神田練堀町3番地 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 高岡 碧(TAKAOKA Midori); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP). 戸張 和明(TOBARI Kazuaki); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP). 岩路 善尚(IWAJI Yoshitaka); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP). 小沼 雄作(ONUMA Yusaku); 〒1010022 東京都千代田区神田練堀町3番地 株式会社日立産機システム内 Tokyo (JP). 杉本 卓也(SUGIMOTO Takuya); 〒1010022 東京都千代田区神田練堀町3番地 株式会社日立産機システム内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 戸田 裕二(TODA Yuji); 〒1008220 東京都千代田区丸の内一丁目6番1号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG,

[続葉有]

(54) Title: MOTOR CONTROL DEVICE AND DRIVE SYSTEM  
(54) 発明の名称: モータの制御装置および駆動システム



- 3 Frequency calculation unit
- 4 Frequency correction unit
- 6 Carrier wave generation unit
- 7 Amplitude calculation unit
- 9 Signal wave generation unit
- 10 Correction amount calculation unit
- 11 Pattern determination unit
- 12 Synchronous correction phase calculation unit
- 13 Correction signal generation unit
- 15 PWM control unit

(57) Abstract: The present invention addresses the problem of reducing or minimizing a harmonic loss that occurs when an alternating-current motor is driven in an over-modulation region. The final correction signal wave is changed from zero to a synchronous correction signal when a modulation rate has reached a predetermined value equal to or greater than one, and the final amplitude is changed from a first amplitude to a fixed amplitude when the modulation rate has reached the predetermined value equal to or greater than one.

(57) 要約: 本発明の課題は、交流モータを過変調域で駆動した際に生じる高調波損失を低減あるいは最小化することである。変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終補正信号波を0から前記同期補正信号に切り換え、前記変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終振幅を前記第一振幅から固定振幅に切り換える。

WO 2017/159072 A1



SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ,  
UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保  
護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW,  
MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユー  
ラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨー  
ロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE,

ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV,  
MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK,  
SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,  
GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

## 明 細 書

発明の名称： モータの制御装置および駆動システム

### 技術分野

[0001] 本発明は、高調波損失を低減するためモータ制御装置および駆動システムに関する。

### 背景技術

[0002] インバータを用いたPWM制御によるモータ駆動システムにおいて、各種損失の低減が望まれている。損失は、モータに発生する損失(以下、モータ損失)と、インバータで発生する損失(以下、インバータ損失)に分けられる。モータ損失は、基本波成分に起因した損失(以下、基本波損失)と、高調波成分に起因した損失(以下、高調波損失)がある。インバータ損失は、スイッチング素子のオンオフ動作に起因する損失(以下、スイッチング損失)と、スイッチング素子の導通時に発生する損失(以下、導通損失)がある。

[0003] 基本波損失は、インバータによる可変速駆動を採用することによって、商用電源による一定速駆動に比べて低減される。しかし、スイッチング動作により電圧・電流が歪み、高調波成分が発生するため、高調波損失が増加する。高調波成分および高調波損失は、インバータのキャリア周波数の向上により低減できる。しかし、同時にスイッチング損失が増加するため、キャリア周波数を増加せずに高調波損失を低減することが望まれる。特に、過変調域でモータを駆動すると、高調波成分および高調波損失が顕著に増加することが知られており、その低減が望まれている。

[0004] 特許文献1は、鉄道向け同期PWM制御の技術であり、過変調域で発生する高調波損失低減のため、基本波位相のゼロクロス点(0, 180deg)およびピーク点(90, 270deg)近傍でパルス電圧が1回以上オンまたはオフ動作させ、その他の位相領域ではオンまたはオフ状態を保持させている。

### 先行技術文献

### 特許文献

[0005] 特許文献1：特開2015-053824

## 発明の概要

### 発明が解決しようとする課題

[0006] 特許文献1の問題点は、同期PWM制御向けの手法であるため、非同期PWM制御には対応していないことと、鉄道向けであるため、キャリア周波数の上限が低く、狭い範囲の駆動領域でしか効果が表れないことである。

[0007] 過変調域の高調波損失を低減し、その効果が表れる駆動範囲を広げるためには、非同期PWM制御の対応、および、キャリア周波数の上限を高周波化させる必要がある。

[0008] そこで、本発明の課題は、交流モータを過変調域で駆動した際に生じる高調波損失を低減あるいは最小化することである。

### 課題を解決するための手段

[0009] 上記課題を解決するために、本発明は、一例として、変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終補正信号波を0から前記同期補正信号に切り換え、前記変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終振幅を前記第一振幅から固定振幅に切り換える。

## 発明の効果

[0010] 本発明により、インバータを用いて交流モータを過変調域で駆動した際に発生する高調波損失を低減することができる。これにより、交流モータの高出力化あるいは冷却系の小型化などの効果を得ることができる。

## 図面の簡単な説明

[0011] [図1]本発明の実施例1の構成図

[図2]本発明の実施例1の要素

[図3]同期PWM制御のパルスパターン例

[図4]過変調域，変調域でのパルスパターン例

[図5]3次調波重畳方式のパルスパターンの例

[図6]高調波抵抗と高調波次数の関係

[図7]高調波電圧と高調波次数，高調波損失の関係

[図8]最適化されたパルスパターン例

[図9]パルスパターンとキャリア波の関係

[図10]変調率 $K_h \times 1.2$ ， $f_{c2} = 21f_1$ における3次調波重畳方式のパルスパターン

[図11]変調率 $K_h \times 1.2$ ， $f_{c2} = 33f_1$ における本実施例のパルスパターン

[図12]変調率 $K_h \times 1.15 - 1.21$ ， $f_{c2} = 33f_1$ における本実施例のパルスパターン

[図13]変調率 $K_h \times 1.22 - 1.27$ ， $f_{c2} = 33f_1$ における本実施例のパルスパターン

[図14]本発明の実施例1の効果

[図15]本発明の実施例2の構成図

[図16]非同期PWM制御のパルスパターン例

[図17]非同期PWM制御の基準周期

[図18]本発明の実施例2の効果

[図19]本発明の実施例3の構成図

[図20]高調波損失の周波数依存性

## 発明を実施するための形態

### 実施例 1

[0012] 図1～図14および図20を用いて実施例1を説明する。

[0013] 図1は，実施例1におけるモータ制御装置の構成図であり，図2はその要素である。インバータ2は，直流電圧VDCを任意の周波数に変換することで，交流モータ1を制御することができる。交流モータ1は，パルス電圧(U相パルス電圧 $V_u$ ，V相パルス電圧 $V_v$ ，W相パルス電圧 $V_w$ )が印加されることで，三相交流電流(U相電流 $I_u$ ，V相電流 $I_v$ ，W相電流 $I_w$ )が流れ，駆動周波数 $f$ で駆動する。ここで，交流モータ1のU-V相の間にかかる電圧を，線間電圧 $V_{uv}$ と呼ぶ。

[0014] 周波数演算部3は，基本波周波数 $f_1$ に基づいてキャリア周波数 $f_{c1}$ ，ベース数 $B$ を演算する。ここで，ベース数 $B$ とは，キャリア周波数 $f_{c1}$ と基本波周波数 $f_1$ の比である。

[0015] 周波数補正部4は，ベース数 $B$ およびパターン $P$ に基づいて補正キャリア周波数 $f_{c2}$ を演算する。

- [0016] 第一変調モード判定部5は、変調率 $Kh^*$ が1以上の所定の値に達した際、最終キャリア周波数 $fc2^{**}$ をキャリア周波数 $fc^*$ から補正キャリア周波数 $fc2^*$ に切り換える。
- [0017] キャリア波生成部6は、最終キャリア周波数 $fc^{**}$ に基づいて、キャリア波 $Vc^*$ を出力する。キャリア波 $Vc^*$ は、図3に示すような振幅1(直流電圧 $VDC/2$ で正規化)の三角波であり、電圧位相 $\theta^*$ に依存した関数である。
- [0018] 振幅演算部7は、変調率 $Kh^*$ に基づいて第一振幅 $Amp1$ を演算する。
- [0019] 第二変調モード判定部8は、変調率 $Kh^*$ が1以上の所定の値に達した際、最終振幅 $Amp$ を第一振幅 $Amp1$ から固定振幅 $Amp2$ に切り換える。
- [0020] 信号波生成部9は、電圧位相 $\theta^*$ および最終振幅 $Amp$ に基づいて、信号波(U相信号波 $Vu^*$ 、V相信号波 $Vv^*$ 、W相信号波 $Vw^*$ )を出力する。信号波 $Vu^*$ は図3に示すような正弦波であり、電圧位相 $\theta^*$ に依存した関数である。
- [0021] 補正量演算部10は、変調率 $Kh^*$ 、電圧位相 $\theta^*$ およびベース数 $B$ に基づいて、パルス数 $Pn$ 、ゼロクロス補正量 $A1$ およびピーク補正量 $Am$ を演算する。
- [0022] パターン判定部11では、ベース数に基づいて、パターン $P$ を判定する。ここで、パターン $P$ が1の時は、第一パターン、 $P$ が2の時は、第二パターンとなる。
- [0023] 同期補正位相演算部12は、パルス数 $Pn$ 、パターン $P$ 、補正キャリア周波数 $fc2^*$ および基本波周波数 $f1^*$ に基づいて、ゼロ保持位相 $\beta0$ 、ゼロクロス位相 $\beta1$ およびピーク位相 $\beta2$ を演算する。ここで、ゼロ保持位相 $\beta0$ は、キャリア波 $Vc^*$ の $1/4$ 周期分の位相である。
- [0024] 補正信号生成部13は、ゼロ保持位相 $\beta0$ 、ゼロクロス位相 $\beta1$ 、ピーク位相 $\beta2$ 、ゼロクロス補正量 $A1$ 、ピーク補正量 $Am$ および電圧位相 $\theta^*$ に基づいて同期補正信号 $A$ を生成する。同期補正信号 $A$ は、電圧位相 $\theta^*$ に依存した関数である。
- [0025] 第三変調モード判定部14は、変調率 $Kh^*$ が1以上の所定の値に達した際、最終補正信号 $A^*$ を0から同期補正信号 $A$ に切り換える。
- [0026] PWM制御部15は、最終補正信号 $A^*$ を信号波 $Vu^*$ 、 $Vv^*$ 、 $Vw^*$ に加算して得られ

る補正信号波 $V_u2^*$ ,  $V_v2^*$ ,  $V_w2^*$ とキャリア波 $V_c^*$ を比較することで、ゲート信号 $G_{un}$ ,  $G_{up}$ ,  $G_{vn}$ ,  $G_{vp}$ ,  $G_{wn}$ ,  $G_{wv}$ を生成し、それをインバータ2に出力する。インバータ2は、ゲート信号 $G_{un}$ ,  $G_{up}$ ,  $G_{vn}$ ,  $G_{vp}$ ,  $G_{wn}$ ,  $G_{wv}$ に基づいて、スイッチング素子をオンまたはオフ制御し、パルス電圧 $V_u$ ,  $V_v$ ,  $V_w$ を交流モータ1に印加する。

[0027] 図2は、補正量演算部10の構成図要素である。制御角演算部10aは、変調率 $K_h^*$ およびベース数 $B$ に基づいて、制御角 $\alpha$ およびパルス数 $P_n$ を演算する。

[0028] ピーク補正量演算部10bは、変調率に基づいてピーク補正量 $A_m$ を演算する。

[0029] ゼロクロス補正量演算部10cは、パルス数 $P_n$ および変調率 $K_h^*$ に基づいてゼロクロス補正量 $A_1$ を演算する。

[0030] 以上が、実施例1の構成図および要素の説明である。次に、PWM制御の動作原理について説明する。

[0031] PWM制御部15は、キャリア波 $V_c^*$ の半周期毎に信号波 $V_u^*$ ,  $V_v^*$ ,  $V_w^*$ の値を取得し、キャリア波 $V_c^*$ と比較することで、ゲート信号 $G_{un}$ ,  $G_{up}$ ,  $G_{vn}$ ,  $G_{vp}$ ,  $G_{wn}$ ,  $G_{wv}$ のハイもしくはローを決定する。インバータ2は、ゲート信号 $G_{un}$ ,  $G_{up}$ ,  $G_{vn}$ ,  $G_{vp}$ ,  $G_{wn}$ ,  $G_{wv}$ のハイもしくはローに応じてパルス電圧 $V_u$ ,  $V_v$ ,  $V_w$ を交流モータ1に出力する。例えば、図3の区間Aにおいて区間A'は、信号波 $V_u^*$ がキャリア波 $V_c^*$ よりも大きいため、ゲート信号 $G_{up}$ がハイ、 $G_{un}$ がローとなり、パルス電圧 $V_u$ はオンとなる。このため、パルス電圧 $V_u$ ,  $V_v$ ,  $V_w$ のパルスの数は、キャリア波 $V_c^*$ の1周期に1つしか配置されない。以下、パルス電圧 $V_u$ ,  $V_v$ ,  $V_w$ と電圧位相 $\theta^*$ の波形図をパルスパターンと呼ぶ。

[0032] PWM制御は、同期PWM制御と非同期PWM制御がある。実施例1では、同期PWM制御について記述する。同期PWM制御では、信号波 $V_u^*$ とキャリア波 $V_c^*$ の符号が切り替わるゼロクロス点を図3のBに示す通り、一致させる。このため、キャリア周波数 $f_c^*$ は、周波数演算部3によって、基本波周波数 $f_1^*$ の整数倍となるように演算され、パルス電圧 $V_u$ は、信号波 $V_u^*$ ,  $V_v^*$ ,  $V_w^*$ の周期 $T_1$ に対して、周期波形となる。また、キャリア周波数 $f_c^*$ は、パルス電圧 $V_u$ ,  $V_v$ ,  $V_w$ を対称に保つため、(数1)を満たすように演算される。

[0033] [数1]

$$f_c^* = 6P_n \pm 3 \leq f_{c\max} \dots\dots\dots (数 1)$$

[0034] ここで、 $P_n$ とは、基本波1周期当りのパルス電圧 $V_u$ 、 $V_v$ 、 $V_w$ のパルス数である。例えば、図3(a)に示すパルスパターンのパルス数 $P_n$ は、9パルスである。また、 $f_{c\max}$ とは、同期PWM制御が可能な最大キャリア周波数である。例えば、鉄道用インバータの最大キャリア周波数 $f_c$ は、数百Hz程度であり、汎用インバータの最大キャリア周波数 $f_{c\max}$ は、数kHz程度である。最大キャリア周波数 $f_{c\max}$ より高いキャリア周波数 $f_c^*$ でPWM制御する場合は、非同期PWM制御を用いる。以上が、PWM制御の動作原理である。

[0035] 次に、PWM制御の問題点である高調波損失 $W_h$ について説明する。PWM制御では、インバータ2のスイッチング素子のオンまたはオフ動作に伴い、電圧・電流に歪みが発生する。この歪みは、図2(b)に示す高調波成分として表すことができ、これによって高調波損失 $W_h$ が発生する。特に、モータを過変調域で駆動すると、高調波成分および高調波損失 $W_h$ は、顕著に増加する。過変調域とは、変調率 $K_h^*$ が1(p.u.)を超える領域のことであり、変調率 $K_h^*$ が1(p.u.)より小さい領域は、変調域と呼ばれる。図4に過変調域( $K_h=1.24$ )および変調域( $K_h=0.6$ )でモータを駆動した時の波形図を示す。図4(a)の通り、過変調域のパルス数 $P_n$ (7パルス)は、変調域のパルス数 $P_n$ (9パルス)より小さくなる。これは、図4(a)の区間Aに示す電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ 近傍の信号波 $V_u^*$ の大きさが、キャリア波 $V_c^*$ の振幅、すなわち1p.u.より大きくなるからである。この結果、高調波電圧 $V_n$ の実効値が増加し、高調波損失 $W_h$ も増加する。例えば、図4(b)に示すとおり、7次の高調波電圧 $V_n$ は、変調域でモータを駆動した場合、高調波電圧 $V_n=0.105$  p.u.となる。一方、過変調域でモータを駆動した場合、その実効値は、高調波電圧 $V_n=0.258$  p.u.となり、変調域でモータを駆動した場合に比べ、およそ2倍となる。また、13次の高調波電圧 $V_n$ の実効値は、変調域でモータを駆動した場合、0.008 p.u.となる。過変調域でモータを駆動した場合、その実効値は0.291 p.u.となり、変調域でモータを駆動した場合に比

べて、およそ30倍となる。このように、過変調域では、信号波の振幅がキャリア波の振幅を越えるため、高調波電圧 $V_n$ の実効値が顕著に増加し、高調波損失 $W_h$ も増加する。ここで、高調波電圧 $V_n$ とは、パルスパターンにより決定される高調波成分の実効値であり、パルス電圧 $V_u, V_v, V_w$ がオンからオフもしくはオフからオンに切り替わる位相 $\alpha$  (以下、制御角 $\alpha$ )に依存し、(数2)の通り表わされる。

[0036] [数2]

$$V_n = \frac{2}{n\pi} \left( \sum_n (-1)^n \cos n\alpha_n \right)^2 \dots\dots\dots (数2)$$

ただし、 $n$  : 高調波次数

[0037] また、変調率 $K_h^*$ も制御角 $\alpha$ に依存し、(数3)の通り表わされる。

[0038] [数3]

$$K_h = \sum_{k=1}^M (-1)^k \cos n\alpha_k + 1, M = \frac{P_n - 1}{2}, 0 < \alpha_1 < \alpha_2 < \dots < \alpha_M < 90 \quad (数3)$$

[0039] 以上が、PWM制御の問題点である高調波損失 $W_h$ の説明である。次に、過変調域の高調波損失 $W_h$ 低減のための従来手法について説明する。

[0040] 従来は、信号波 $V_u^*, V_v^*, V_w^*$ に基本波周波数 $f_1^*$ の3倍の高調波成分を重畳する3次調波重畳方式を利用していた。これに対し、信号波 $V_u^*, V_v^*, V_w^*$ に正弦波を用いる方式を正弦波方式と呼ぶ。3次調波重畳方式の波形図は、図5の通りである。3次調波重畳方式における信号波 $V_u^*, V_v^*, V_w^*$ の第一振幅 $A_{mp1}$ は、変調率 $K_h^*$ に基づいて(数4)の通り演算される。

[0041] [数4]

$$A_{mp1} = K_h^* \times \frac{VDC}{2} - \frac{A_{max} + A_{min}}{2} \dots\dots\dots (数4)$$

ただし、 $A_{max}$  : 振幅の最大値  $A_{min}$  : 振幅の最小値

[0042] 基本波周波数 $f_1^*$ の3倍の高調波成分を重畳するため、過変調域においても電圧位相 $\theta^*=90deg$ の信号波 $V_u^*, V_v^*, V_w^*$ の大きさは、キャリア波 $V_c^*$ の振幅

、すなわち1p.u.より小さくなる。例えば、図5の拡大部Aの通り、変調率 $K_h^*=1.15$ の場合、電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ における信号の大きさは0.85p.u.であり、キャリア波 $V_c^*$ の振幅との差分は、0.15p.u.となる。よって、3次調波重畳方式では、過変調域の高調波電圧 $V_n$ の実効値が正弦波方式に比べて低減する。ただし、変調率 $K_h^*$ が1.15を越えると、図5の区間Aにおける信号波の大きさが、キャリア波 $V_c^*$ の振幅、すなわち1p.u.よりの大きくなるため、高調波電圧 $V_n$ の実効値が顕著に増加し、高調波損失 $W_h$ も増加する。

以上が、変調域の高調波損失 $W_h$ 低減のための従来手法の説明である。次に、高調波損失 $W_h$ と高調波電圧 $V_n$ の関係について説明する。

[0043] 高調波損失 $W_h$ は、交流モータ1の磁石に発生する渦電流や電磁鋼板に発生するヒステリシス損などの総和であり、高調波電流 $I_n$ の2乗に比例する。ここで、高調波電流 $I_n$ は、(数2)の高調波電圧 $V_n$ を用いて、(数5)の通り表わすことができる。

[0044] [数5]

$$I_n = \frac{V_n}{Z} = \frac{V_n}{2\pi f_1 L n} \propto \frac{V_n}{n} \dots\dots\dots (数5)$$

ただし、 $Z$ ：交流モータ1のインピーダンス  $L$ ：交流モータ1のインダクタンス

[0045] また、高調波損失 $W_h$ は、高調波損失の周波数依存性を示す図20に示すように周波数の階乗にも比例するため、(数6)の通り表わされる。

[0046] [数6]

$$W_h = \sum_n I_n^2 n^\lambda \propto \sum_n V_n^2 n^{\lambda-2} \dots\dots\dots (数6)$$

ただし、 $\lambda$ ：損失係数

[0047] (数2)を(数6)に代入すると、(数7)が得られ、高調波損失 $W_h$ は、制御角 $\alpha$ によって表わされる。

[0048]

[数7]

$$W_h \propto \sum_n V_n^2 n^{\lambda-2} = \frac{4}{\pi^2} \sum_n \left( \sum_n (-1)^n \cos n\alpha_n \right)^2 n^{\lambda-4} \dots\dots\dots (数7)$$

[0049] ここで、損失係数 $\lambda$ とは、交流モータ1の高調波損失 $W_h$ の特性を表す係数であり、交流モータ1の高調波損失 $W_h$ の要因（図20）によって、以下のように定まる。

- [0050] (1)  $\lambda = 0$  : 周波数依存性がなく、銅損が要因となる場合  
 (2)  $\lambda = 1$  : ヒステリシス損が主要因となる場合  
 (3)  $\lambda = 2$  : 渦電流損が主要因となる場合

よって、損失係数 $\lambda$ は、0以上2以下の値となる。たとえば、高調波損失 $W_h$ の主要因がヒステリシス損と銅損である場合、その損失係数 $\lambda$ は $0 \leq \lambda \leq 1$ の値となる。損失係数 $\lambda$ が0の場合、高調波損失 $W_h$ は周波数依存性を持たないため、高調波電流 $I_n$ と高調波損失 $W_h$ は、比例関係となる。よって、高調波電圧 $V_n$ を低減させることで高調波電流 $I_n$ も低減し、結果として高調波損失 $W_h$ が低減される。しかし、高調波損失 $W_h$ に周波数依存性がある場合、損失係数 $\lambda$ が0より大きくなるため、高調波抵抗 $n^\lambda$ と高調波次数 $n$ は、図6に示す関係となる。つまり、高調波次数 $n$ が高次になるほど高調波抵抗 $n^\lambda$ が大きくなるため、低次の高調波電圧 $V_n$ よりも高次の高調波電圧 $V_n$ が、高調波損失 $W_h$ に影響を与える。よって、高調波損失 $W_h$ は、図7のAに示す低次の高調波電圧 $V_n$ の増加を許容しても、図7のBに示す高次の高調波電圧 $V_n$ を低減することで大幅に低減することができる。すなわち、損失係数 $\lambda$ に合わせて高次の高調波電圧 $V_n$ の実効値を低減する必要がある。

[0051] 次に、パルスパターン最適化について説明する。高調波損失 $W_h$ の周波数依存性を考慮してパルスパターンを決定するため、(数7)を最適化の目的関数とし、これを低減あるいは最小化するような制御角 $\alpha$ を演算する。ここで、(数3)より、変調率 $K_h^*$ は、制御角 $\alpha$ の影響を受けるため、最適化の拘束条件となる。本実施例では、拘束条件である変調率 $K_h^*$ は、1.2で固定する。

[0052] 図8に損失係数 $\lambda=0.5$ で最適化したパルスパターンを示す。これらのパルス

パターンは、以下の特徴を有する。

(a) 最適化されたパルスパターンは、図8(a)に示す通り、パルス電圧 $V_u$ が電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ でオンするパターン、および図8(b)に示す通り、パルス電圧 $V_u$ が電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ でオフするパターンがある。以下、前者を第一パターンと呼び、後者を第二パターンと呼ぶ。(b) 最適なパルスパターンは、図8の区間Aの通り電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ から $\pm 0.6\text{deg}$ 以内でオフとなる。

(c) 最適化されたパルスパターンは、電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ より $\pm 22\text{deg}$ 以内でパルス電圧 $V_u$ がオン動作およびオフ動作する。

(d) 上記(a)-(c)以外の電圧位相 $\theta^*$ では、パルス電圧 $V_u$ はオンまたはオフで保持される。

[0053] 最適化されたパルスパターンをPWM制御に実装するためには、以下の制約が必要となる。

(A)最適化されたパルスパターンは、図9(a)に示す通り、制御角 $\alpha$ がキャリア波 $V_{c^*}$ の1周期に2つ以上配置され、キャリア波 $V_{c^*}$ に対して対称でない。よって、図9(b)に示す通り、制御角 $\alpha$ は、キャリア波 $V_{c^*}$ の1周期対し2つ配置され、かつ、キャリア波 $V_{c^*}$ に対して対称に配置される必要がある。

(B)(A)の制約を受けつつ、変調率 $K_h^*$ の増加に対してパルス数 $P_n$ は変化させない。

[0054] 以上が、パルスパターン最適化についての説明である。

[0055] 本実施例では、周波数補正部4、補正量演算部10、同期補正位相演算部12および補正信号生成部13を用いて、同期補正信号Aを生成し、上記の特徴(a)-(d)および制約(A)・(B)を保持するパルスパターンをインバータ2に出力する。以下、その原理を説明する。

[0056] 特徴(a)より、第一パターン(パターン $P=1$ )の場合、キャリア波 $V_{c^*}$ は、(数8)の制約を受け、第二パターン(パターン $P=2$ )の場合、(数9)の制約を受ける。また、特徴(b)より、キャリア波 $V_{c^*}$ は(数10)の制約を受ける。

[0057] [数8]

$$V_c^*(0) = -1 \dots\dots\dots (数 8)$$

[0058] [数9]

$$V_c^*(0) = 0 \dots\dots\dots (数 9)$$

[0059] [数10]

$$V_c^*(90) = 1 \dots\dots\dots (数 10)$$

[0060] 周波数補正部4は、ベース数BおよびパターンPに基づいて、(数8)または(数9)および(数10)、(数1)の制約を満たすような補正信号fc2\*を演算する。

[0061] パルス電圧Vuは、制約(A)・(B)を満たした上で(b)-(d)を保持する。この特徴を保持するために、ゼロ保持位相β<sub>0</sub>は、(数11)に基づいて演算される。

[0062] [数11]

$$\beta_0 = \frac{180}{2B_2} \dots\dots\dots (数 11)$$

ここで、補正ベース数B<sub>2</sub>は、補正キャリア周波数fc2\*と基本波周波数f1\*の比である。

[0063] また、ゼロクロス位相β<sub>1</sub>は、(数12)もしくは(数13)に基づいて演算される。

[0064] [数12]

$$\beta_1(P) = \beta_0 + \frac{180}{2B_2} \times \left( \frac{P_n + 1}{4} - 1 \right), P = 1 \dots\dots\dots (数 12)$$

[0065] [数13]

$$\beta_1(P) = \beta_0 + \frac{180}{2B_2} \times \left( \frac{P_n - 1}{4} - 1 \right), P = 2 \dots\dots\dots (数 13)$$

[0066] ピーク位相β<sub>2</sub>は、(数14)の通り演算される。

[0067] [数14]

$$\beta_2 = 90 - \frac{180}{B_2} \dots\dots\dots (数 14)$$

[0068] 変調率 $K_h^*$ が1.22より大きい場合、ピーク補正量 $A_1$ は、変調率 $K_h^*$ に基づいて(数15)の通り演算される。変調率 $K_h^*$ が1.22より小さい場合、ピーク量補正量 $A_1$ は、変調率 $K_h^*$ に依存せず、制御角 $\alpha$ に基づいて(数16)の通り演算される。ここで、制御角 $\alpha$ は、(数7)に基づいて、高調波損失 $W_h$ を低減あるいは最小化するように最適化された値である。

[0069] [数15]

$$A_1 = A_1(K_h^*) \dots\dots\dots (数 15)$$

[0070] [数16]

$$A_1 = A_1(\alpha) \dots\dots\dots (数 16)$$

[0071] 同期補正信号 $A$ は、(数17)を満たすように生成される。

[0072] [数17]

$$\begin{aligned} A(0 \leq \theta^* \leq \beta_0) &= 0 \\ A(\beta_0 < \theta^* \leq \beta_1) &= A_1 \\ A(\beta_1 < \theta^* \leq \beta_2) &= 1 \dots\dots\dots (数 17) \\ A(\beta_2 < \theta^* \leq 90) &= A_m \end{aligned}$$

[0073] 電圧位相 $\theta^*$ が90-360(deg)における同期補正信号 $A$ は、波形の対称性により決定される。

[0074] キャリア周波数 $f_{c^*}=1050\text{Hz}$ 、基本波周波数 $f_{1^*}=50\text{Hz}$ 、変調率 $K_h^*=1.2$ 、1周期当りのパルス数 $P_n = 13$ 、ベース数 $B=21$ の3次調波重畳方式の波形図を図10に示す。このパルスパターンを基に補正された本発明のパルスパターンを図11に示す。図11に示す補正後のパルスパターンの各パラメータは、以下の通りである。

- [0075] ・ 補正キャリア周波数 $f_{c2^*}=33 \times f_{1^*}$
- ・ ピーク補正量 $A_m=0$
- ・ ゼロクロス補正量 $A_1=0.1$
- ・ パルス数 $P_n=13$

図11に示すパルスパターンの変調率 $Kh^*$ を1.15-1.21まで変化させた際のパルスパターンを図12に示す。これらのパルスパターンは、次の特徴を有する。

- [0076] ・変調率 $Kh^*$ が1.15-1.21の範囲において、電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ の制御角 $\alpha$ は等しい。
- [0077] ・変調率 $Kh^*$ が1.15-1.21の範囲において、電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ は、 $24\text{deg}$ 以内でオン動作およびオフ動作する。ここで、実施例1で設計する全てのパルスパターンにおいて、電圧位相 $\theta^*=0\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ は、電気角 $38\text{deg}$ 以内でオン動作およびオフ動作する。
- [0078] ・変調率 $Kh^*$ が1.15-1.21の範囲において、電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ は、変調率 $Kh^*$ の変化に応じて、 $1.6\text{deg}$ 以内でオフする。ここで、実施例1で設計する全てのパルスパターンにおいて、電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ は、 $5\text{deg}$ 以内でオフする。
- [0079] 変調率 $Kh^*$ が1.22より大きい場合のパルスパターンを図13に示す。本実施例では、変調率 $Kh^*$ が1.22より大きい場合、電圧位相 $\theta^*=90\text{deg}$ 近傍のパルス電圧 $V_u$ をオンで保持する必要がある。このため、ピーク補正量 $A_m$ は1に設定される。
- [0080] 本実施例の効果を図14に示す。ここで、高調波損失 $W_h$ は、(数7)に基づいて、損失係数 $\lambda=0.5$ として計算している。また、高調波次数 $n$ が200より大きい次数の高調波損失は、0と仮定している。図14に示す通り、本発明のパルスパターンは、補正前のパルスパターンに比べ、高調波損失 $W_h$ を低減できており、その低減量は、最大で43%である。

## 実施例 2

- [0081] 図15は、実施例2の構成図であり、図21はその要素である。ただし、実施例1と同等の点については省略する。
- [0082] キャリア波生成部3は、キャリア周波数 $f_c^*$ に基づいてキャリア波 $V_c^*$ を出力する。非同期補正位相演算部16は、ベース数 $B$ およびパルス数 $P_n$ に基づいて、第二ゼロ保持位相 $\beta_{02}$ 、第二ゼロクロス位相 $\beta_{12}$ および第二ピーク位相 $\beta_{22}$

を演算する。

[0083] 補正信号生成部13は、第二ゼロ保持位相β02、第二ゼロクロス位相β12、第二ピーク位相β22、ゼロクロス補正量A1、ピーク補正量Amおよび電圧位相θ\*に基づいて、非同期補正信号A2を生成する。

[0084] 以上が、実施例2の構成である。次に、実施例2の内容について説明する。

[0085] 実施例2では、非同期PWM制御における過変調域の高調波損失を低減する。非同期PWM制御では、キャリア周波数fc\*を基本波周波数f1\*に依らず固定とする。このため、キャリア波Vc\*と信号波Vu\*の符号が切り替わるゼロクロス点は、図16のBに示す通り、一致しない。非同期PWM制御において、パルス電圧Vuは、信号波Vu\*とキャリア波Vc\*のゼロクロス点が一致しないため、信号の周期T1に対して非周期波形となる。ただし、図17に示す通り、信号波の周期T1と、キャリア波の周期Tcの最小公倍数である周期Tに対して周期波形となる。よって、実施例2では、高調波電圧Vnを最小公倍周期Tを基準に(数18)の通り求める。

[0086] [数18]

$$V_n = \frac{2}{\pi} \sqrt{\left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{n=\frac{1}{T}} ((-1)^n \cos n\alpha_n) n \right)^2 + \left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{n=\frac{1}{T}} ((-1)^n \sin n\alpha_n) n \right)^2} \dots\dots\dots (数 18)$$

[0087] よって、非同期PWM制御では、図16(b)に示す通り、基本波成分より低域にも高調波成分が発生する。制御角αは、(数18)を(数6)に代入して得られる(数19)を低減あるいは最小化するように演算される。また、(数19)の拘束条件である変調率Kh\*は、1.2に固定して演算される。

[0088] [数19]

$$W_h \propto \sum_{\frac{1}{T} < n < H} V_n^2 n^{\lambda-2} = \frac{4}{\pi^2} \sum_{\frac{1}{T} < n < H} \frac{2}{\pi} \left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{n=\frac{1}{T}} ((-1)^n \cos n\alpha_k) n \right)^2 + \left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{n=\frac{1}{T}} ((-1)^n \sin n\alpha_k) n \right)^2 n^{\lambda-4} \quad (数 19)$$

[0089] 図18に実施例2の効果を示す。図18(a)および図18(b)では、従来手法と本発明において、電圧高調波Vnの実効値が等しいにも関わらず、高調波損失Whを

低減できている。また、図18(c)および図18(d)において、電圧高調波 $V_n$ の実効値が増加しているにも関わらず、高調波損失 $W_h$ を低減できる。

### 実施例 3

[0090] 図19は、実施例3の構成図であり、実施例1もしくは実施例2を搭載し、交流モータ1を駆動する駆動システムである。

[0091] 実施例3では、コンピュータ17などの上位装置からトルク指令 $\tau^*$ もしくは周波数指令 $f^*$ が出力される。

[0092] V/f制御部18およびベクトル制御部19は、トルク指令 $\tau^*$ あるいは周波数指令 $f^*$ を基に基本波周波数 $f_1^*$ と変調率 $K_h^*$ を演算する。

[0093] 制御モード変換部20は、トルク指令 $\tau^*$ と周波数指令 $f^*$ を切り替える。制御選択部21は、V/f制御部18とベクトル制御部19を切り替える。

[0094] 位相演算部22は、基本波周波数 $f_1^*$ に基づいて電圧位相 $\theta^*$ を演算する。実施例3で演算された基本波周波数 $f_1^*$ 、電圧位相 $\theta^*$ および変調率 $K_h^*$ は、実施例1もしくは実施例2のモータ制御装置に出力され、交流モータ1が駆動する。

[0095] 本実施例により、指令値をトルク指令 $\tau^*$ もしくは周波数指令 $f^*$ およびベクトル制御部19もしくはV/f制御部18を任意に設定できる。

### 符号の説明

- [0096] 1…交流モータ  
2…インバータ  
3…周波数演算部  
4…周波数補正部  
5…第一変調モード判定部  
6…キャリア波生成部  
7…振幅演算部  
8…第二変調モード判定部  
9…信号波生成部  
10…補正量演算部  
10a…制御角演算部

10b…ピーク補正量演算部  
10c…ゼロクロス正量演算部  
11…パターン判定部  
12…同期補正位相演算部  
13…補正信号生成部  
14…第三変調モード判定部  
15…PWM制御部  
16…非同期補正位相演算部  
17…コンピュータ  
18…V/f制御部  
19…ベクトル制御部  
20…制御モード切り替え部  
21…制御選択部  
22…位相演算部  
VDC…直流電圧  
Vu, Vv, Vw…U相パルス電圧, V相パルス電圧, W相パルス電圧  
Iu, Iv, Iw…U相電流, V相電流, W相電流  
Vu\*, Vv\*, Vw\*…U相信号波, V相信号波, W相信号波  
Vu2\*, Vv2\*, Vw2\*…U相補正信号波, V相補正信号波, W相補正信号波  
Vuv…線間電圧  
Vc\*…キャリア波  
P…パターン  
A…同期補正信号, A\*…最終補正信号  
A1…ゼロクロス補正量  
Am…ピーク補正量  
Vn…高調波電圧  
Guu, Gup…U相ゲート信号  
Gvu, Gvp…V相ゲート信号

$G_{wu}, G_{wp}$ …W相ゲート信号

$\theta^*$ …電圧位相

$f^*$ …周波数指令

$\tau^*$ …トルク指令

$K_h$ …変調率

$f_1$ …基本波周波数

$f_{c^{**}}$ …最終キャリア波周波数

$f_c$ …キャリア波周波数

$f_{c2}$ …補正キャリア波周波数

$T_c$ …キャリア波周期

$T_1$ …信号波周期

$T$ …キャリア波と信号波の最小公倍周期

$I_n$ …高調波電流

$Z$ …交流モータのインピーダンス

$L$ …交流モータのインダクタンス

$\lambda$ …損失係数

$n$ …高調波次数

$W_h$ …高調波損失

$\alpha$ …制御角

$\beta_0$ …ゼロ保持位相

$\beta_1$ …ゼロクロス位相

$\beta_2$ …ピーク位相

$\beta_{02}$ …第二ゼロ保持位相

$\beta_{12}$ …第二ゼロクロス位相

$\beta_{22}$ …第二ピーク位相

$Amp_1$ …第一振幅

$Amp_2$ …固定振幅

$Amp$ …最終振幅

$f_{cmax}$ …最大キャリア周波数

$P_n$ …パルス数

## 請求の範囲

- [請求項1] 直流電圧によって正規化される変調率に基づいて第一振幅を演算する振幅演算部と、
- 電圧位相および前記第一振幅に基づいて信号波を生成する信号波生成部と、
- 基本波周波数に基づいてベース数およびキャリア周波数を演算する周波数演算部と、
- 前記キャリア周波数に基づいてキャリア波を生成するキャリア波生成部と、
- 前記信号波と前記キャリア波を比較し、ゲート信号を出力するPWM制御部と、
- 前記ゲート信号に基づいてスイッチング素子を制御し、パルス電圧を出力するインバータと、を備えるモータ制御装置において、
- 前記キャリア周波数と前記基本波周波数の比であるベース数およびパターンに基づいて補正キャリア周波数を演算する周波数補正部と、
- 前記ベース数に基づいて前記パターンを演算するパターン判定部と、
- 、
- 前記変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終キャリア周波数を前記キャリア周波数から前記補正キャリア周波数に切り換える第一変調モード判定部と、
- 前記変調率、前記電圧位相および前記ベース数に基づいてパルス数、ゼロクロス補正量およびピーク補正量を演算する補正量演算部と、
- 前記パルス数と前記補正キャリア周波数と前記パターンおよび前記基本波周波数に基づいてゼロ保持位相、ゼロクロス位相およびピーク位相を演算する同期補正位相演算部と、
- 前記ゼロ保持位相、前記ゼロクロス位相、前記ピーク位相、前記ピーク補正量、前記ゼロクロス補正量および前記電圧位相に基づいて同期補正信号を生成する補正信号生成部と、

前記変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終補正信号波を0から前記同期補正信号に切り換える第二変調モード判定部と、

前記変調率が1以上の所定の値に達した場合、最終振幅を前記第一振幅から固定振幅に切り換える第三変調モード判定部と、を備えることを特徴とするモータ制御装置。

[請求項2]

請求項1に記載するモータ制御装置において、

前記補正量演算部は、

前記変調率と前記ベース数に基づいて、前記パルス数および、下記数式の高調波損失を低減あるいは最小化するような前記制御角を演算する制御角演算部と、

前記ベース数に基づいて前記パターンを判定する第二パターン判定部と、

前記パルス数と前記制御角と前記変調率に基づいて前記ゼロクロス補正量を演算するゼロクロス補正量演算部と、

前記変調率に基づいて前記ピーク量補正部を演算するピーク補正量演算部と、を備えることを特徴とするモータ制御装置。

[数1]

$$W_h \propto \sum_n V_n^2 n^{\lambda-2} = \frac{4}{\pi^2} \sum_n \left( \sum_n (-1)^k \cos n\alpha_k \right)^2 n^{\lambda-4}$$

ただし、 $\lambda$  : 損失係数  $n$  : 高調波次数  $V_n$  : 高調波電圧

[請求項3]

請求項1に記載するモータ制御装置において、

前記ゼロクロス補正位相は、前記パルス電圧が前記電圧位相0, 180degから各々±38deg以内でオン動作およびオフ動作するように演算され、

前記ピーク補正位相は、前記電圧位相90, 270degから各々±5deg以内でオフ動作するように演算されることを特徴とするモータ制御装置

。

- [請求項4] 請求項1に記載するモータ制御装置において、  
前記ゼロクロス補正量は、前記変調率が1.22より小さい場合、前記変調率が変化しても前記変調率に依らず演算され、  
前記電圧位相 $0, 180\text{deg}$ から各々 $\pm 38\text{deg}$ 以内の領域で前記パルス電圧がオン動作およびオフ動作するタイミングが一致するように演算されることを特徴とするモータ制御装置。
- [請求項5] 請求項1に記載するモータ制御装置において、  
前記ピーク補正量は、前記変調率が1.22より小さい場合、前記変調率に基づいて、前記パルス電圧が前記電圧位相 $90, 270\text{deg}$ から各々 $\pm 5\text{deg}$ 以内でオフ動作するように演算されることを特徴とするモータ制御装置。
- [請求項6] 請求項1に記載するモータ制御装置において、  
前記ゼロクロス補正量は、前記変調率が1.22より大きい場合、前記変調率に基づいて演算され、  
前記ピーク補正量は、1に設定されることを特徴とするモータ制御装置。
- [請求項7] 請求項1に記載するモータ制御装置において、  
前記キャリア波が前記基本波周波数に依らず固定値である場合、  
前記ベース数および前記パルス数 $P_n$ に基づいて、第二ゼロ保持位相 $\beta_{02}$ 、第二ゼロクロス位相 $\beta_{12}$ および第二ピーク位相 $\beta_{22}$ を演算する非同期補正位相演算部16を備え、  
前記第二ゼロ保持位相、前記第二ゼロクロス位相、前記第二ピーク位相 $\beta_{22}$ 、前記ゼロクロス補正量 $A_1$ 、前記ピーク補正量 $A_m$ および電圧位相 $\theta^*$ に基づいて、非同期補正信号を生成する補正信号生成部を備えることを特徴とするモータ制御装置。
- [請求項8] 請求項7に記載するモータ制御装置において、前記制御角は、前記信号波の周期と前記キャリア波の周期の最小公倍周期を基準とした下記数式を低減あるいは最小化するように演算されることを特徴とする

モータ制御装置。

[数2]

$$W_h \propto \sum_{\frac{1}{T} < n < H} V_n^2 n^{\lambda-2} = \frac{4}{\pi^2} \sum_{\frac{1}{T} < n < H} \frac{2}{\pi} \left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{(-1)^n \cos n\alpha_k} n \right)^2 + \left( \sum_{n=\frac{1}{T}}^{(-1)^k \sin n\alpha_k} n \right)^2 n^{\lambda-4}$$

[請求項9] 請求項1～請求項8のいずれか1項に記載するモータ制御装置を備え

トルク指令あるいは周波数指令に基づいて前記基本波周波数および前記変調率を演算するベクトル制御部およびV/f制御部と、

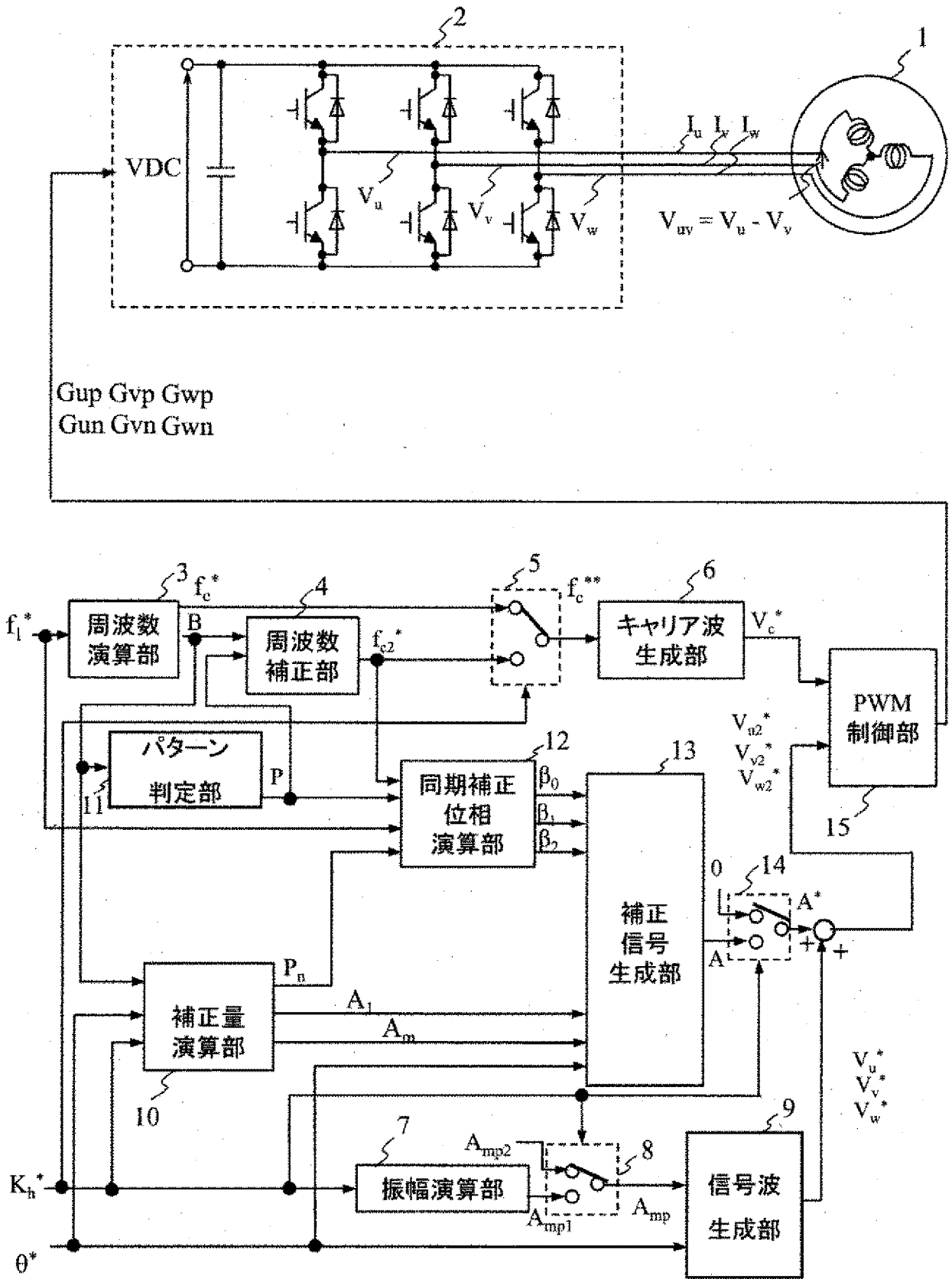
前記ベクトル制御部と前記V/f制御部を切り換える制御選択部と、

前記トルク指令および前記周波数指令を切り換える制御モード切り替え部と、

前記基本波周波数に基づいて前記電圧位相を演算する位相演算部と、を備えることを特徴とするモータ駆動システム。

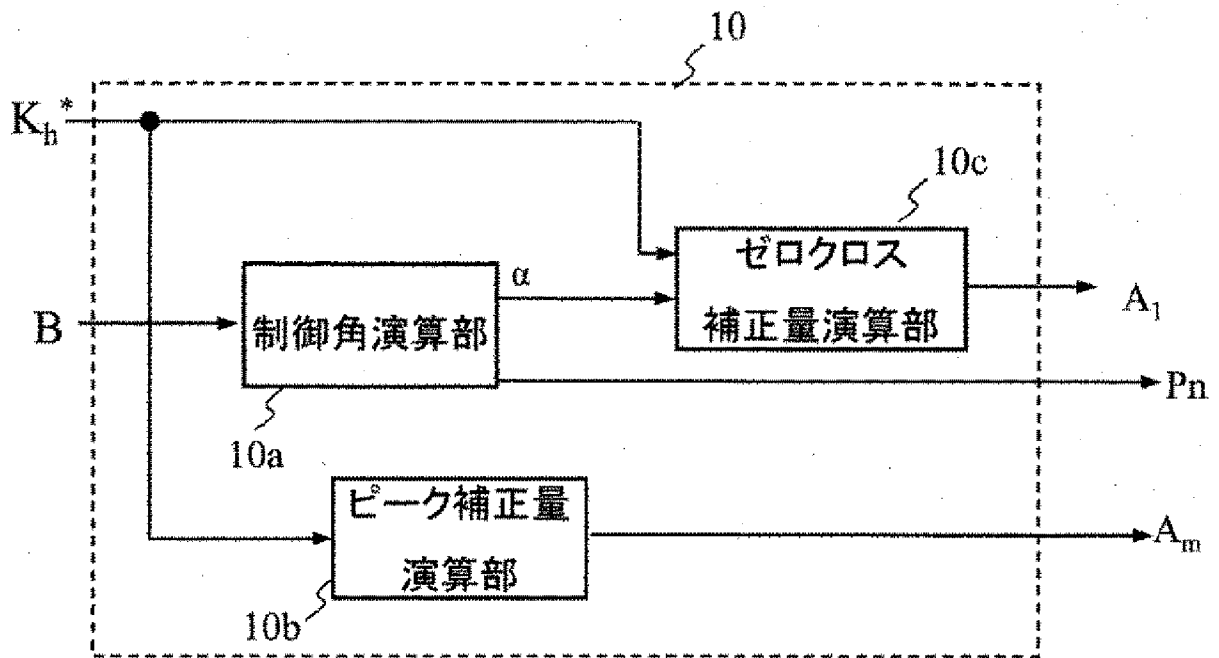
[図1]

【図1】



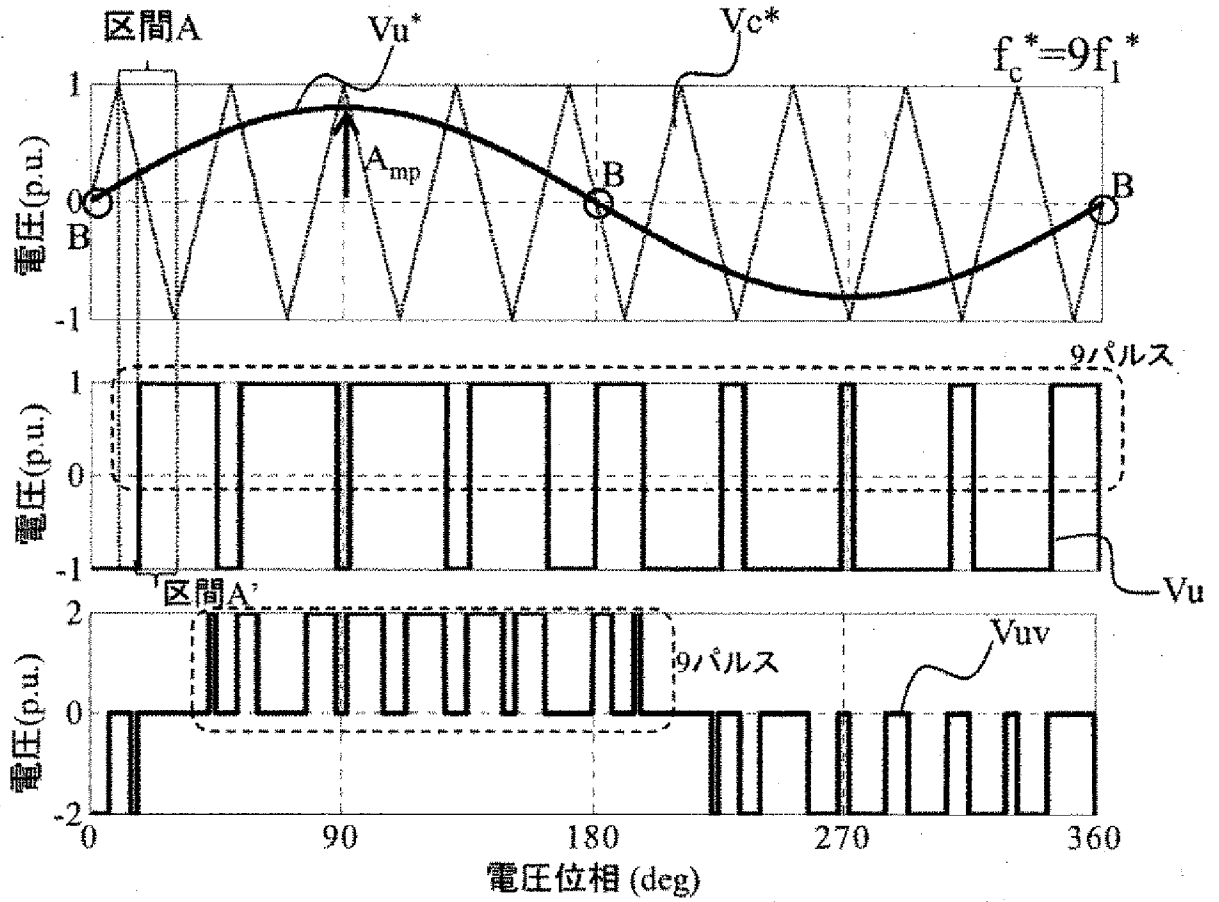
[図2]

【図2】

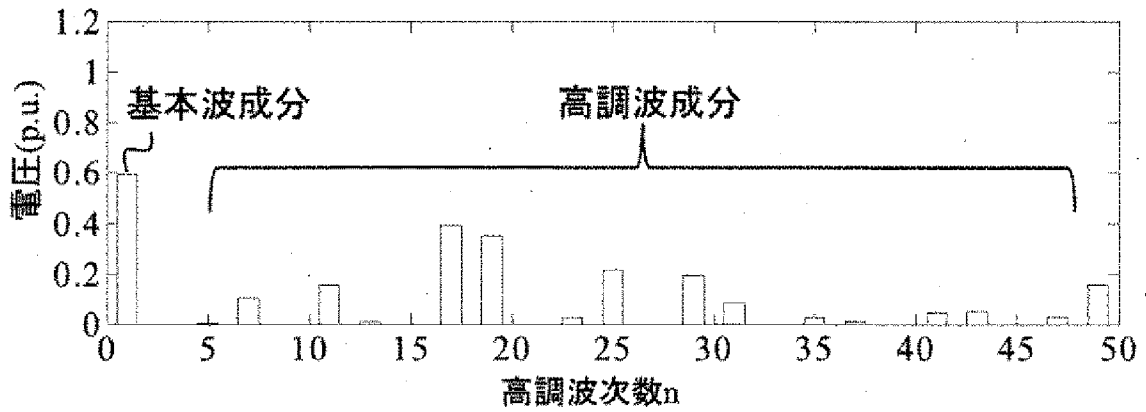


[図3]

【図3】

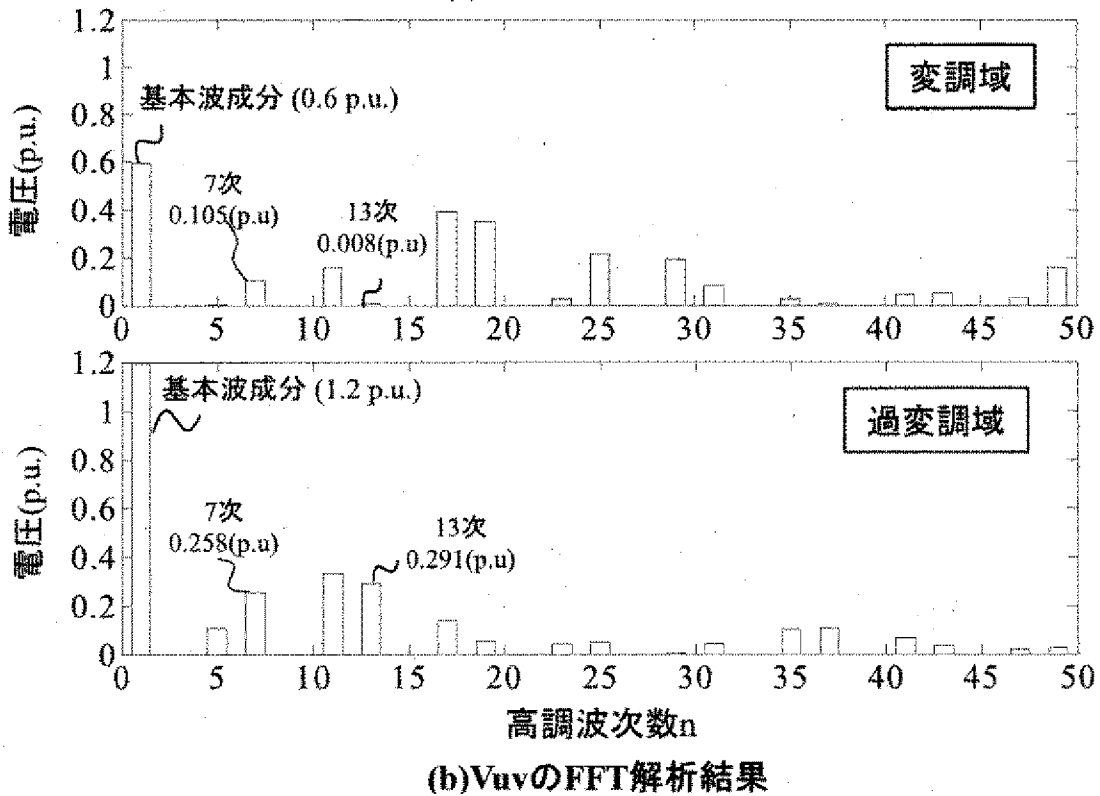
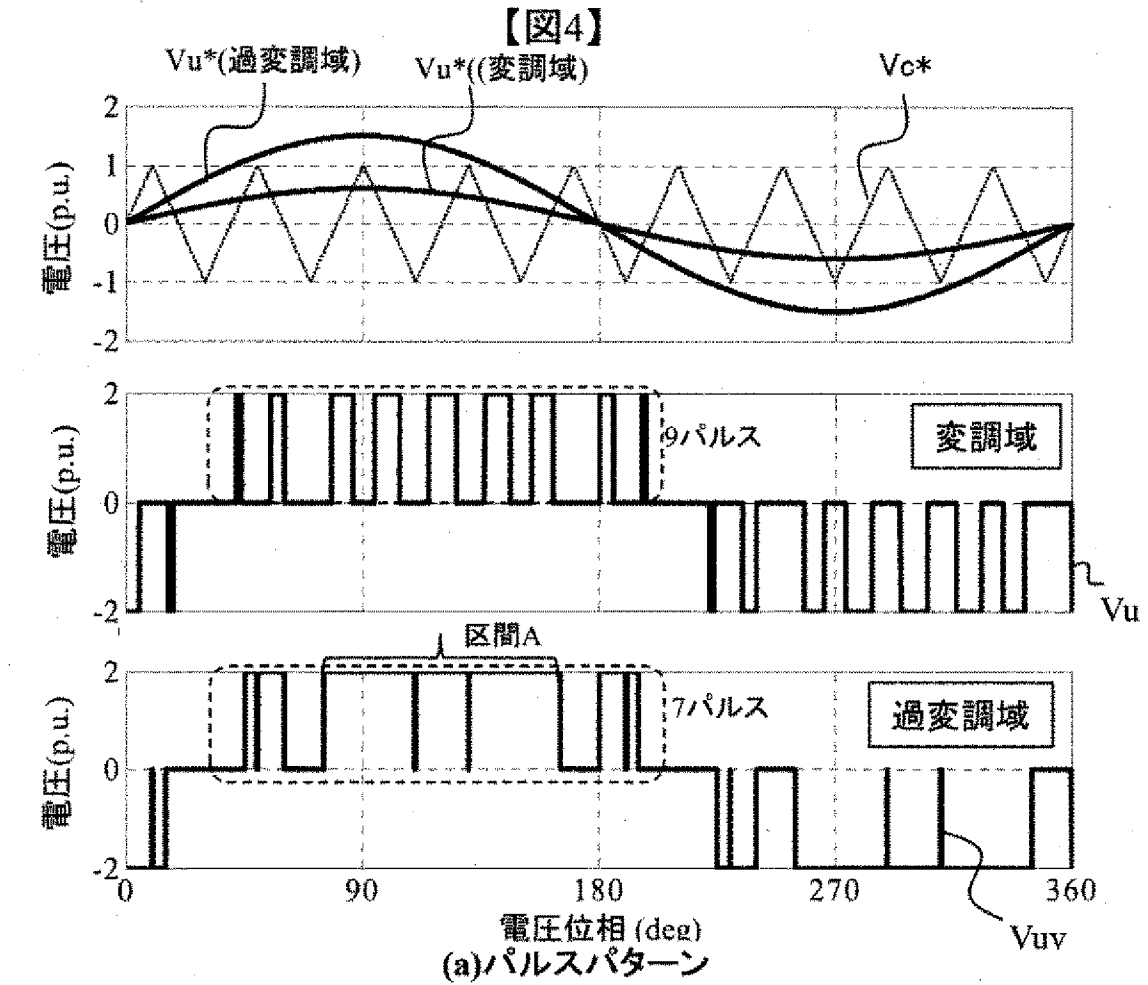


(a)パルスパターン



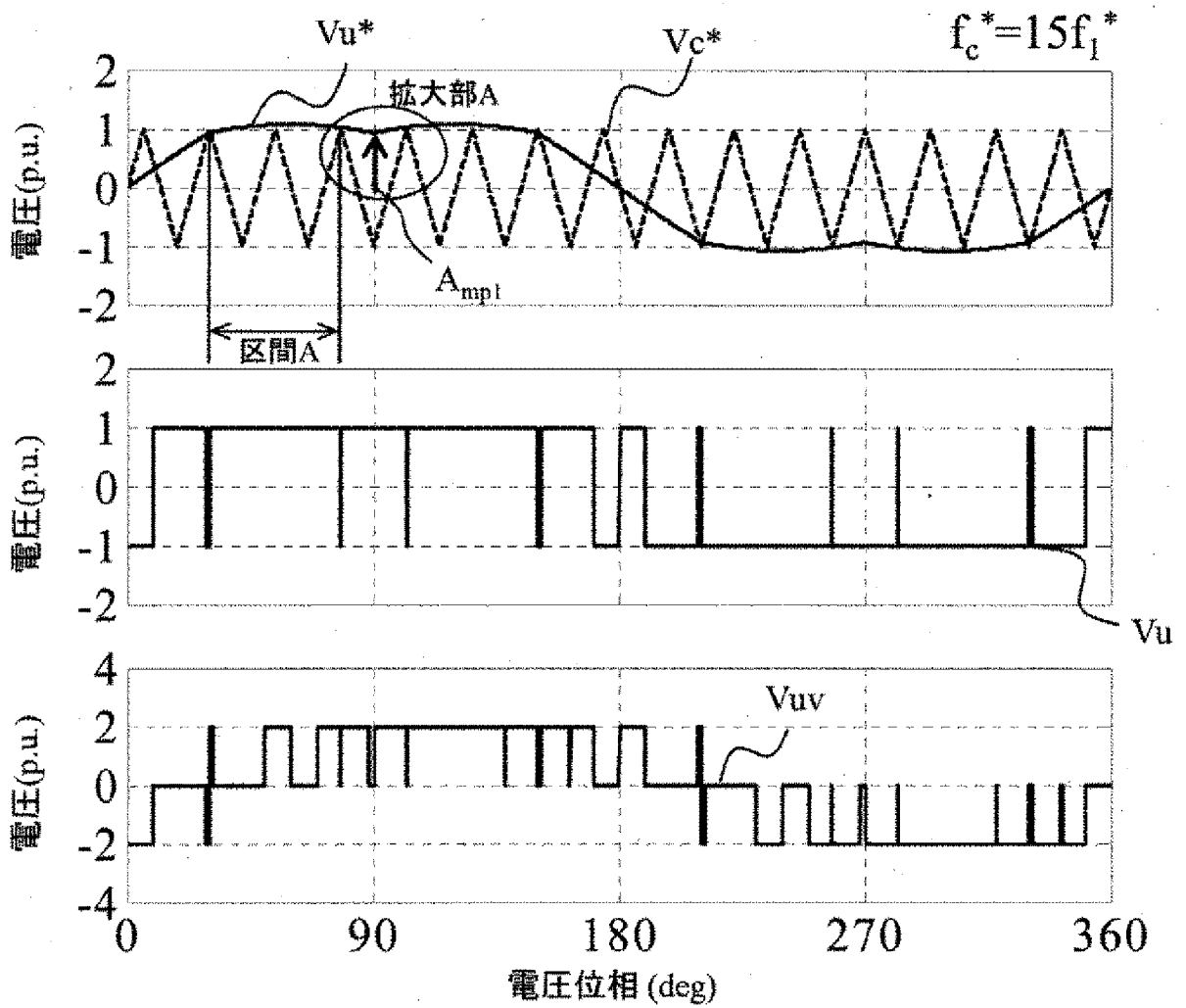
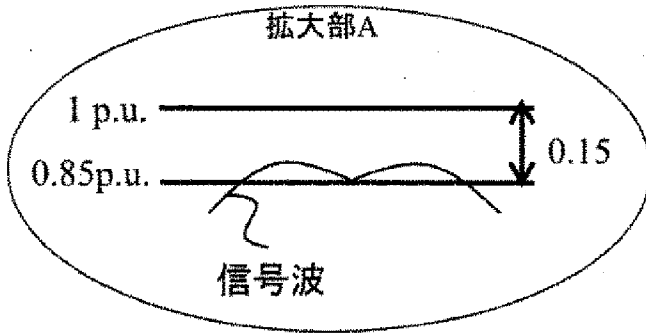
(b) $V_{uv}$ のFFT解析結果

[図4]



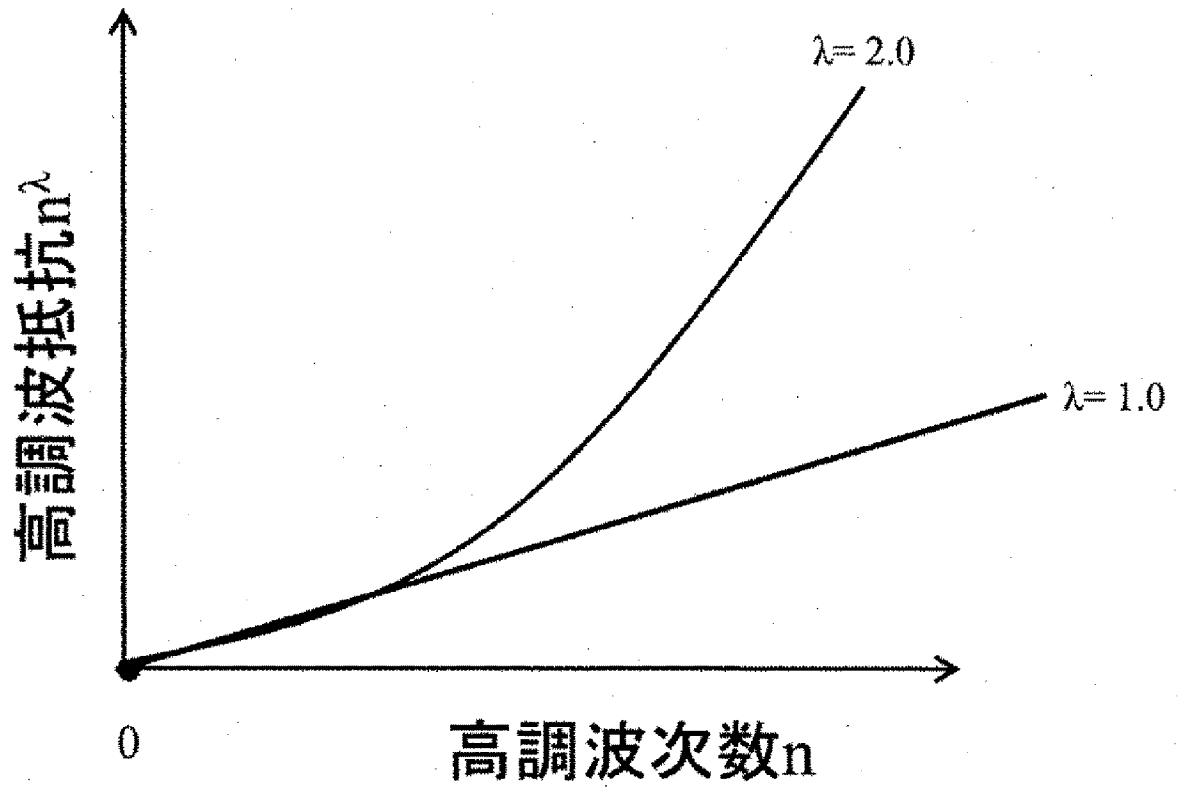
[図5]

【図5】



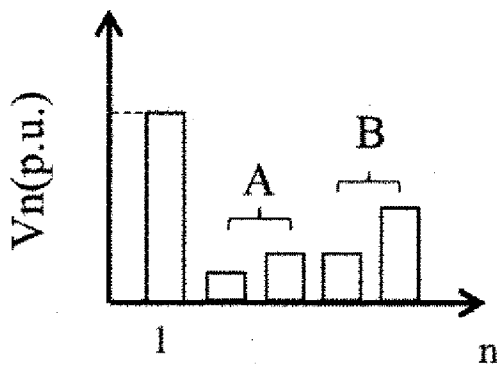
[図6]

【図6】



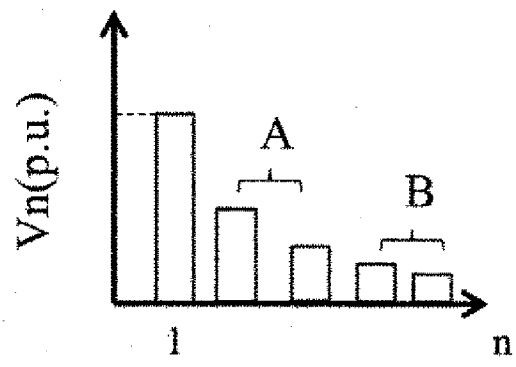
[図7]

【図7】



$V_n$ 実効値	1
高調波損失 $W_h$	1

(a)従来手法

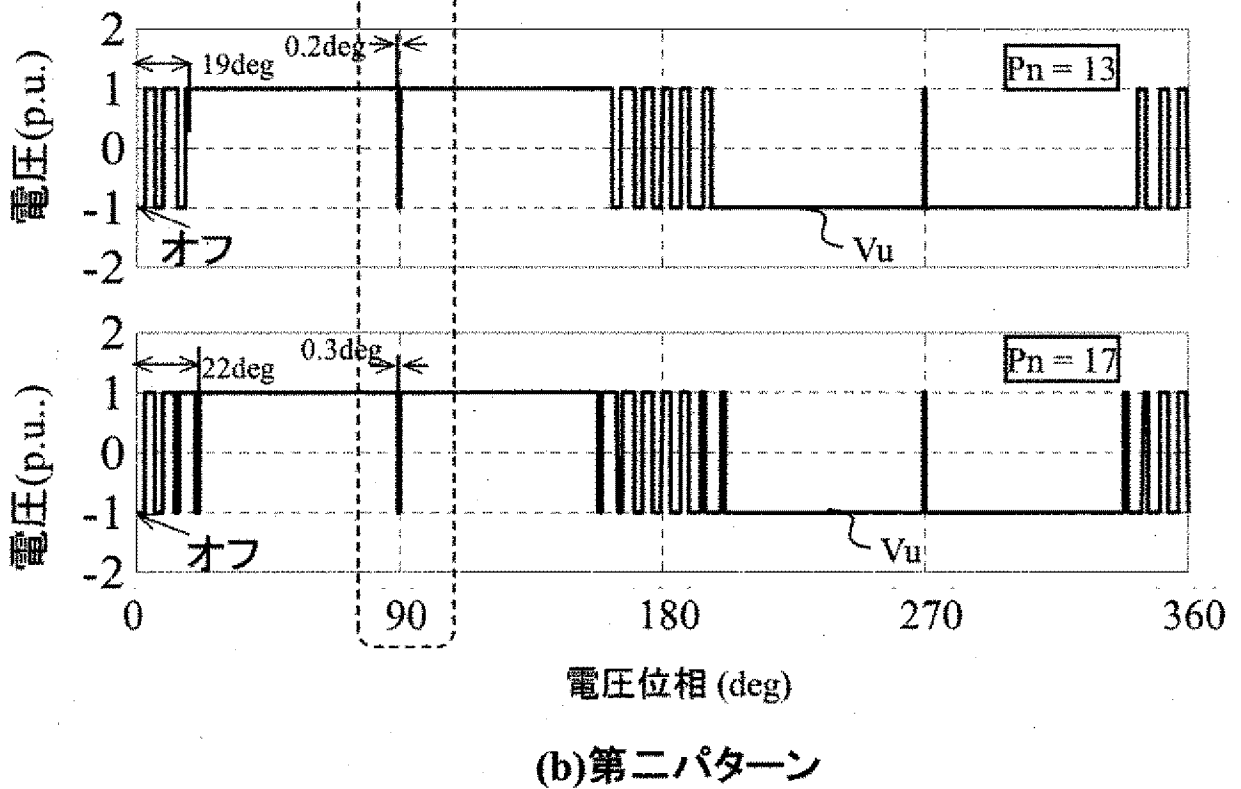
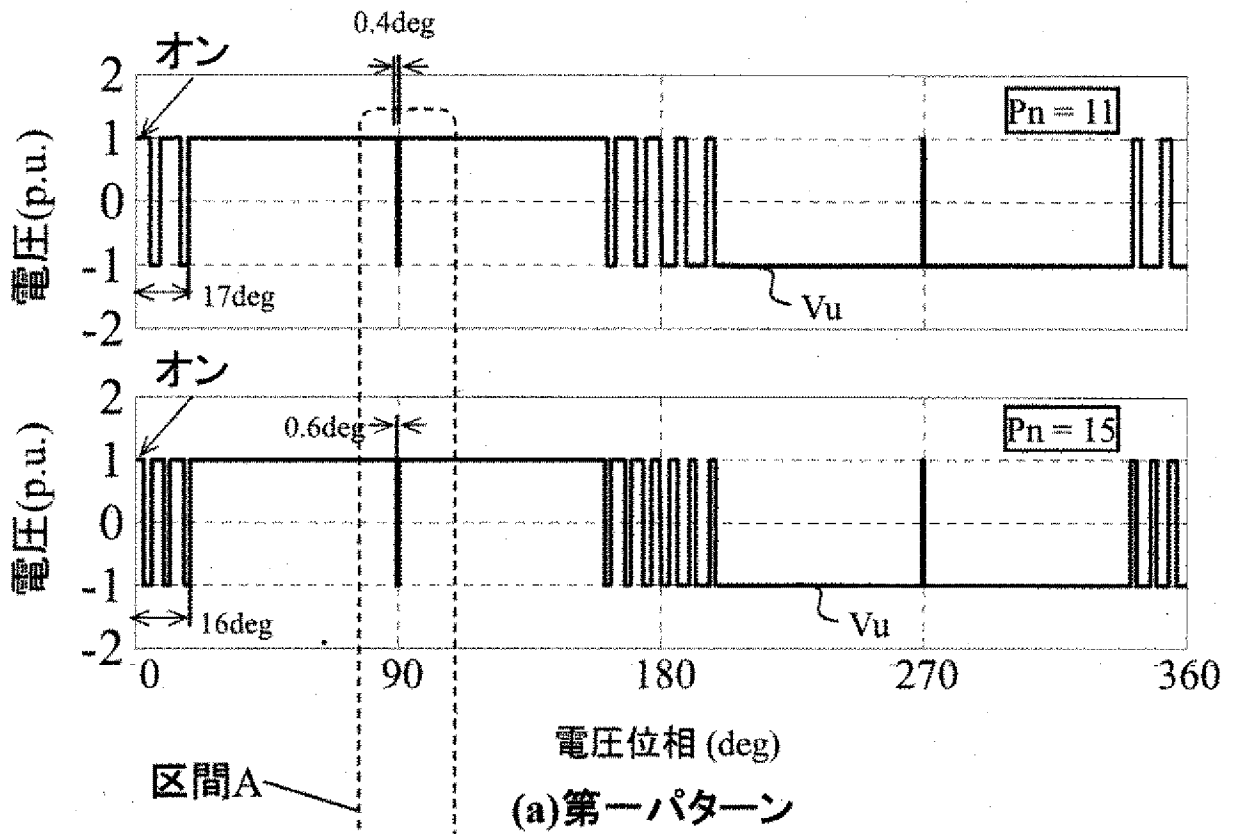


$V_n$ 実効値	1
高調波損失 $W_h$	< 1

(b)本発明

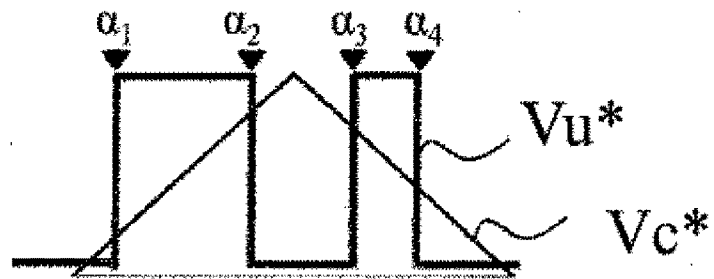
[図8]

【図8】

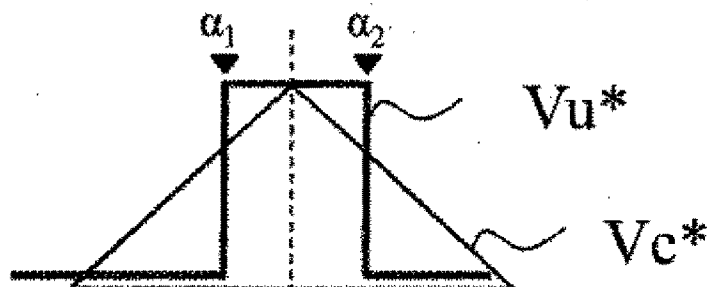


[図9]

【図9】



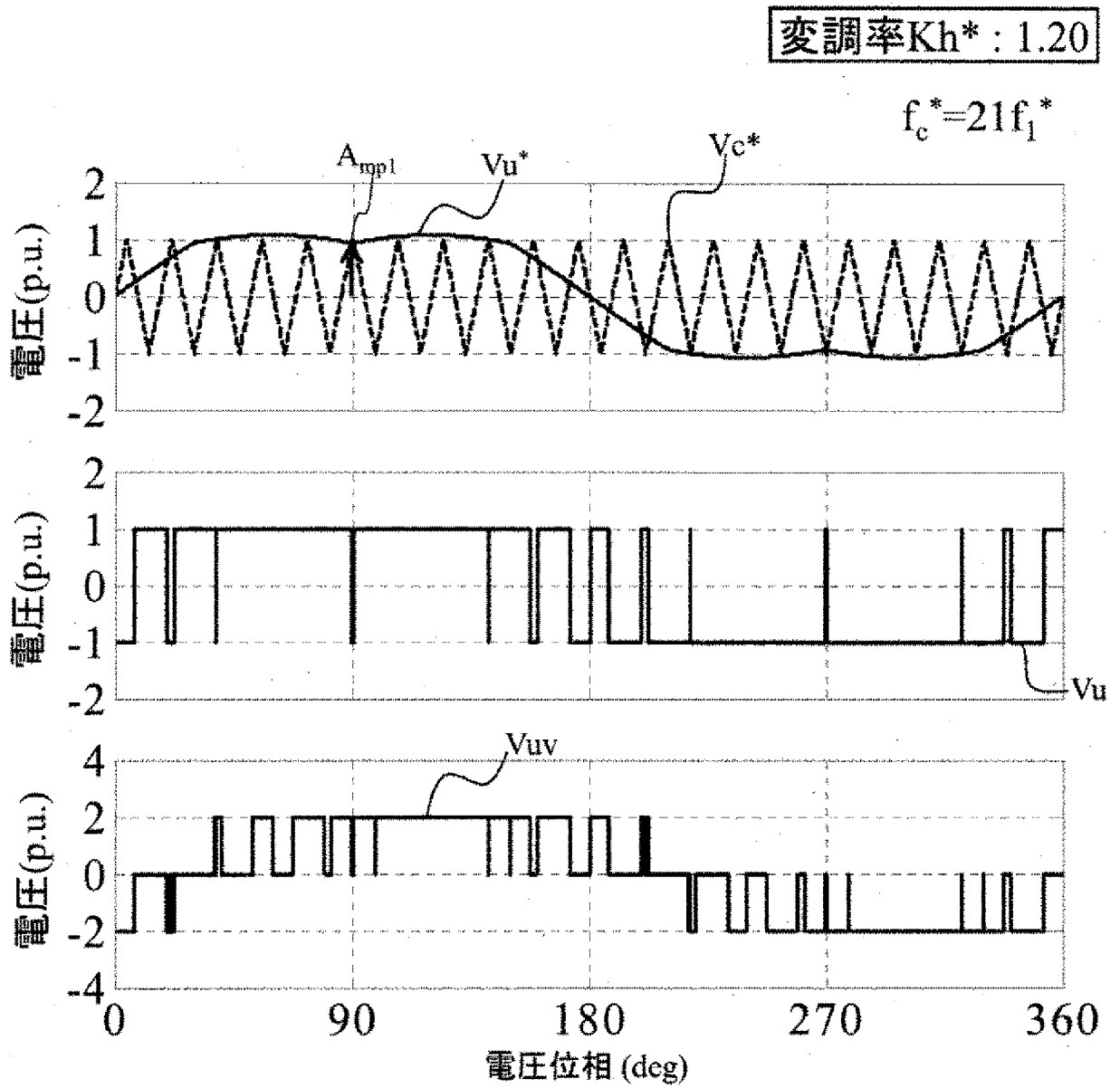
(a)最適化されたパルスパターン



(b)PWM制御のための制約

[図10]

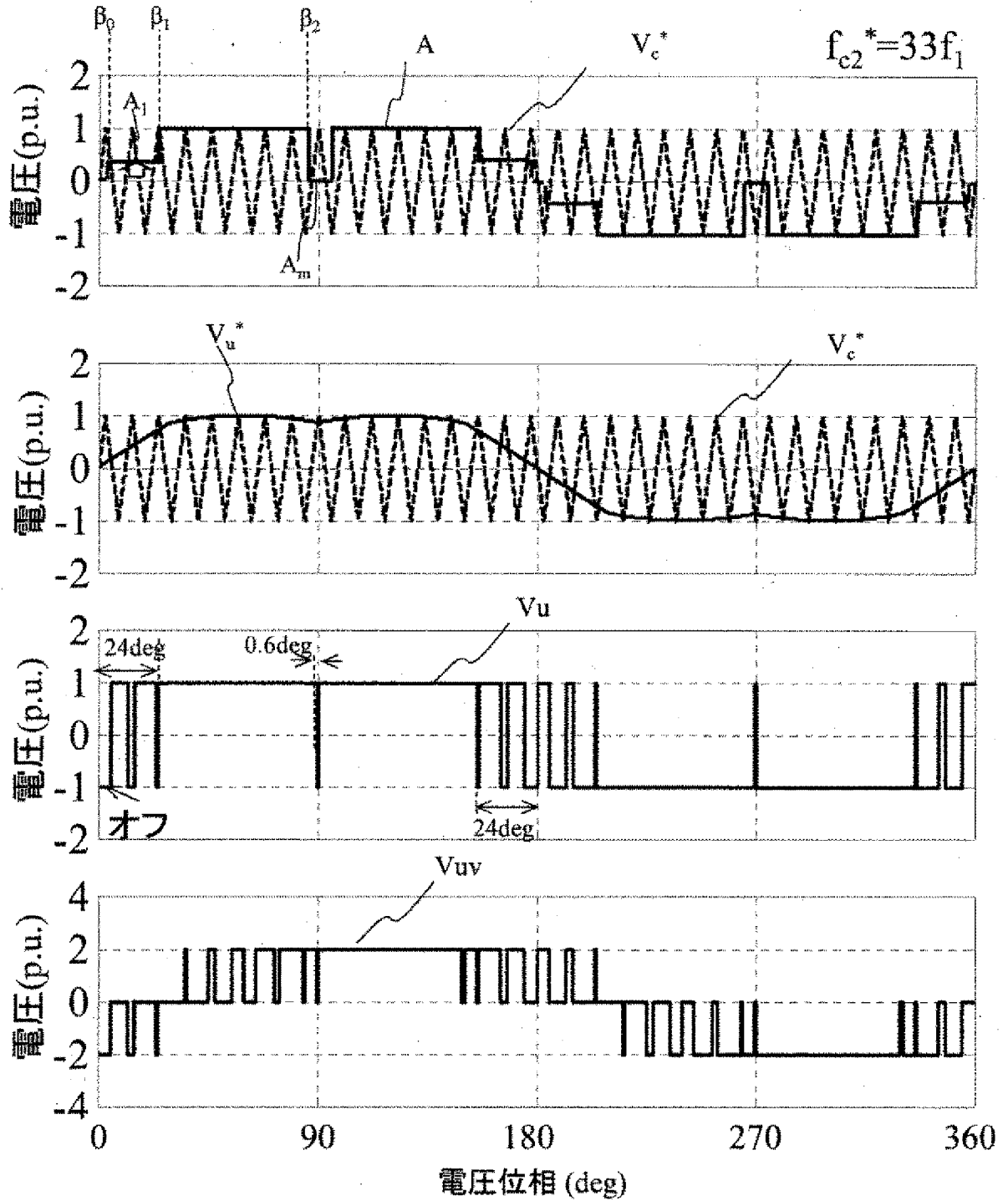
【図10】



[図11]

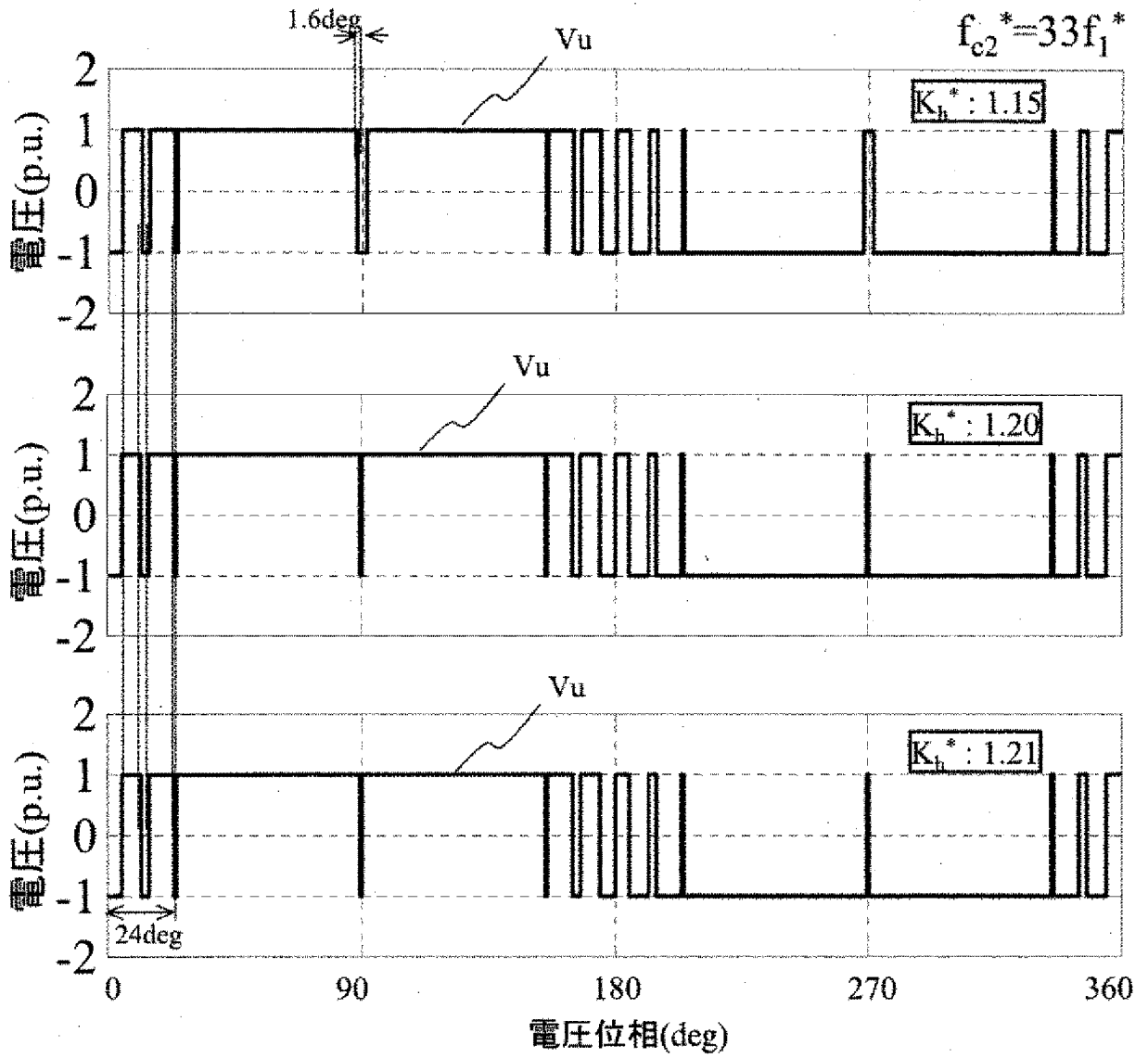
【図11】

変調率  $K_h^* : 1.20$



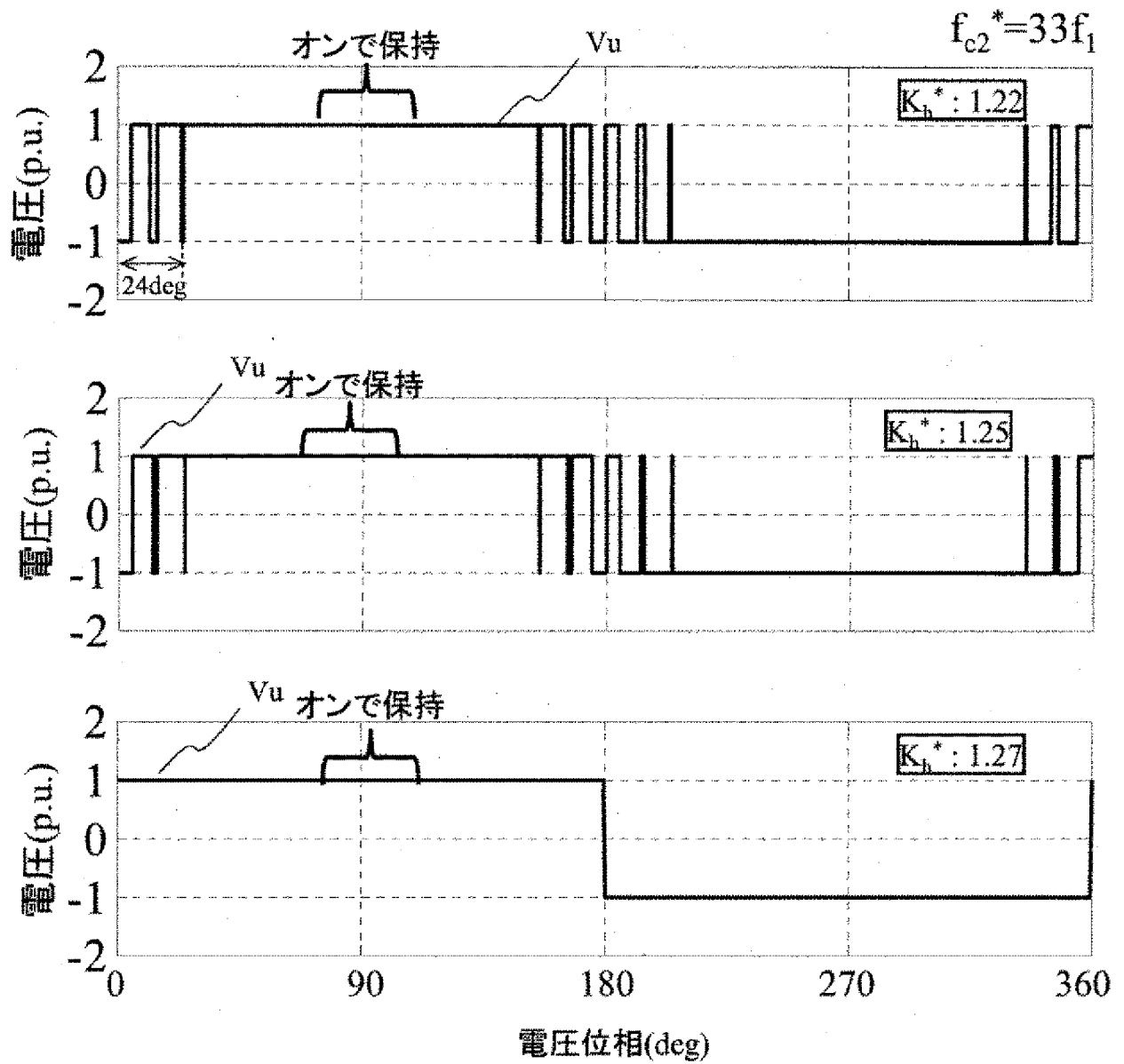
[図12]

【図12】



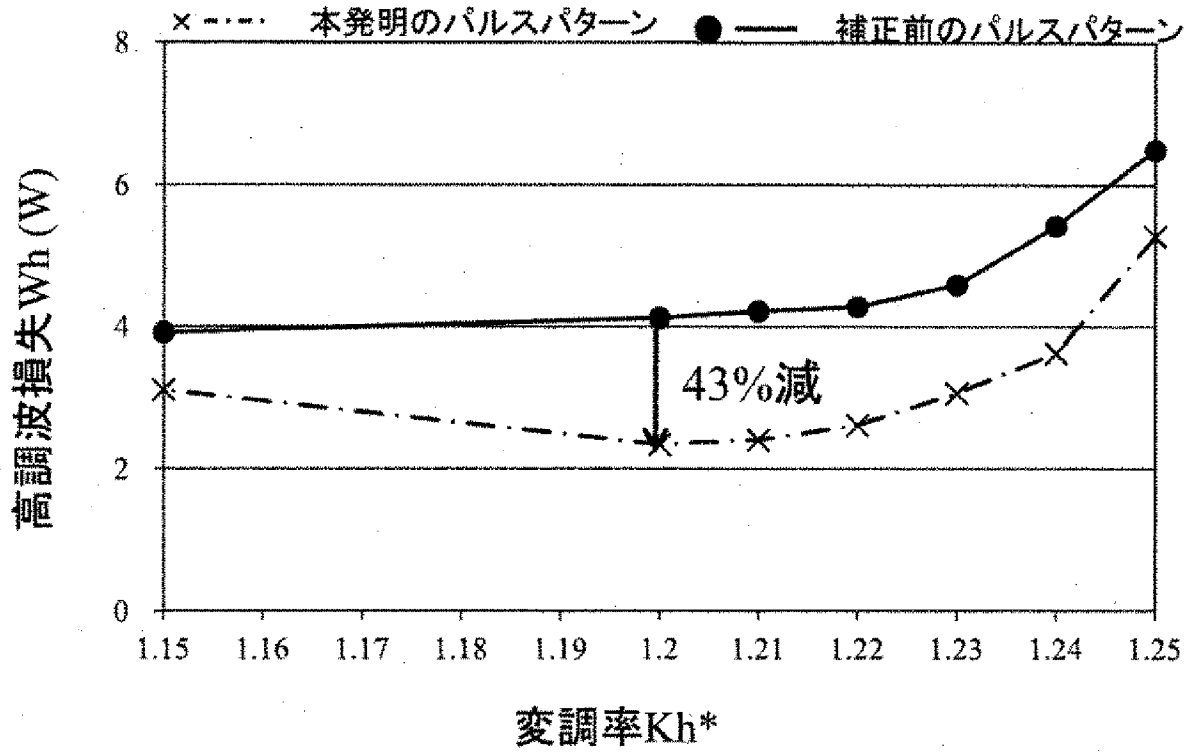
[図13]

【図13】



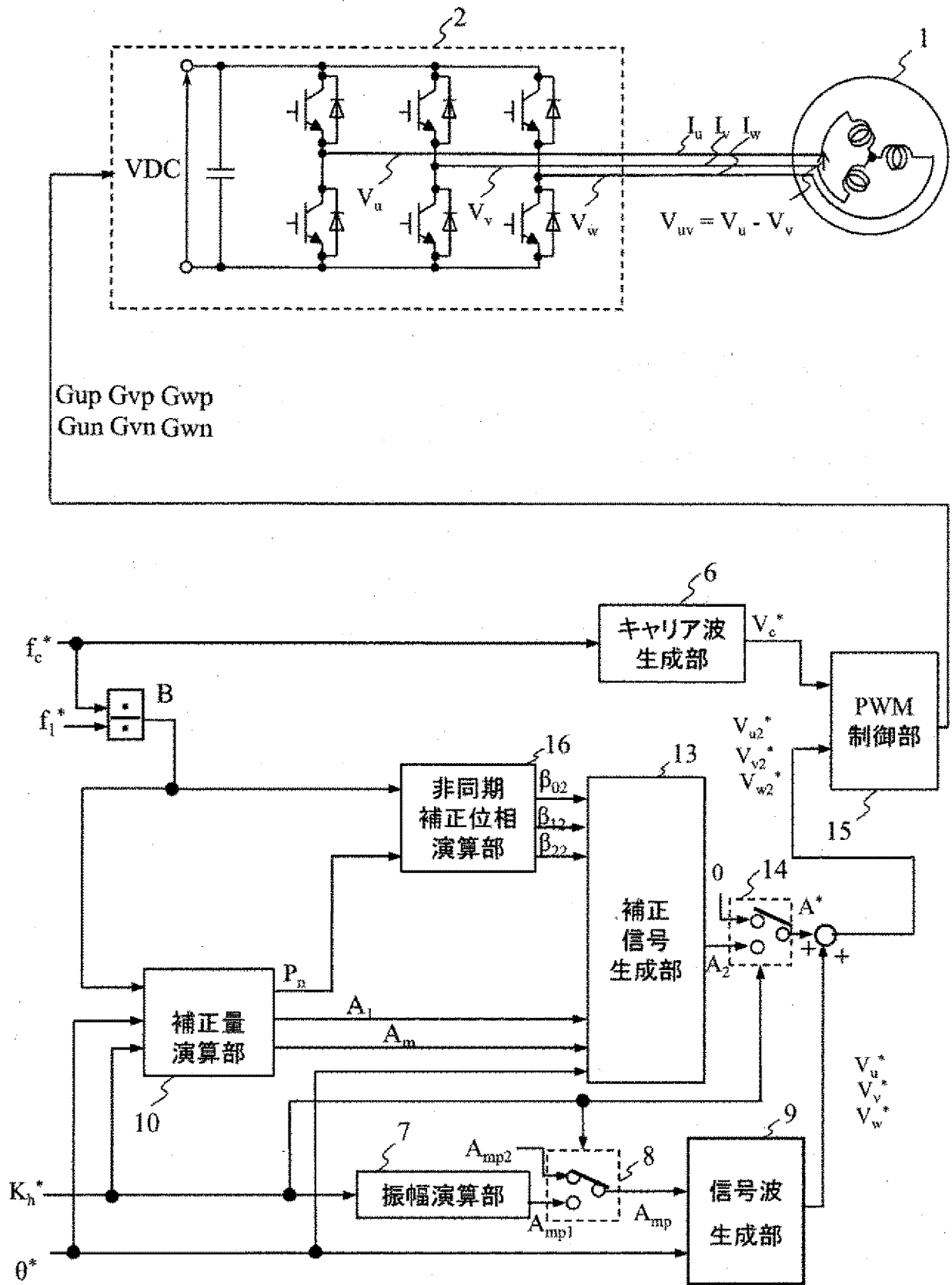
[図14]

【図14】



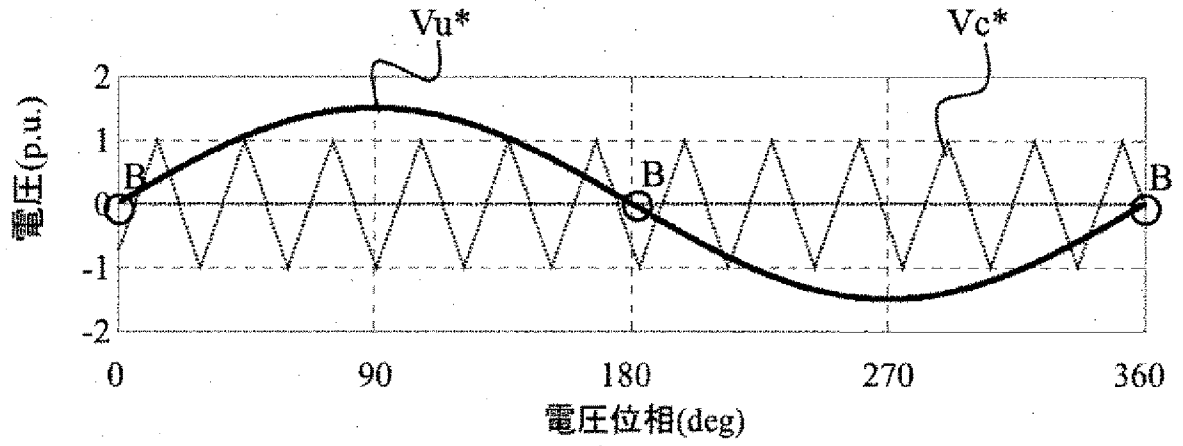
[図15]

【図15】

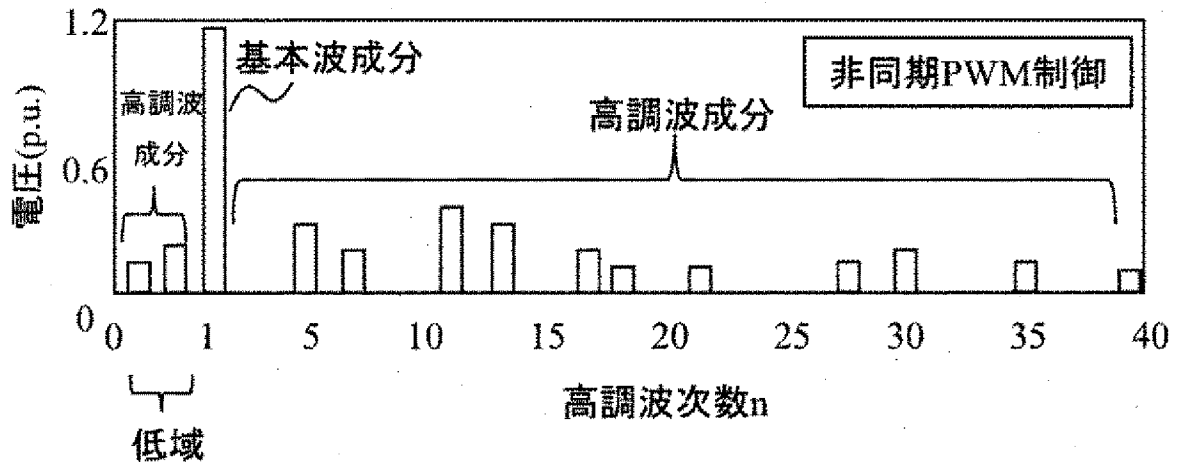
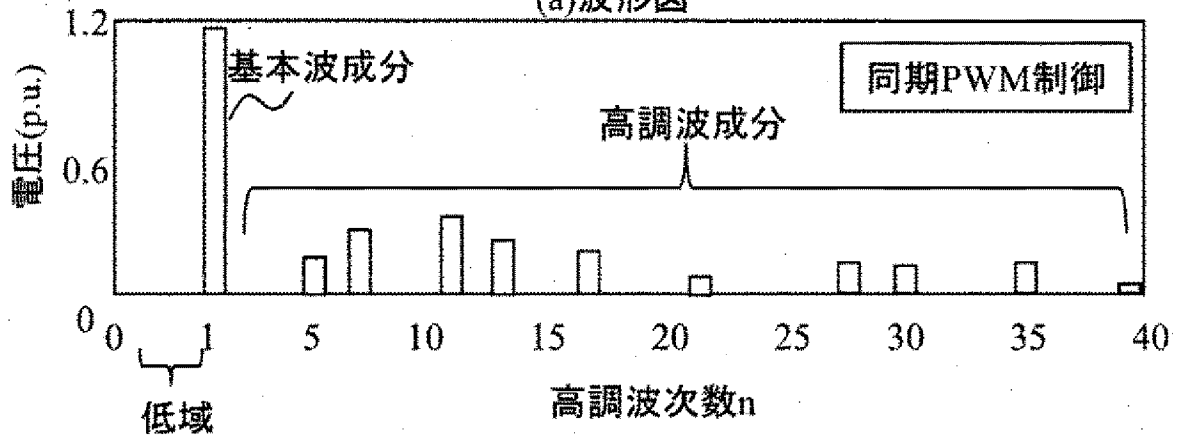


[図16]

【図16】



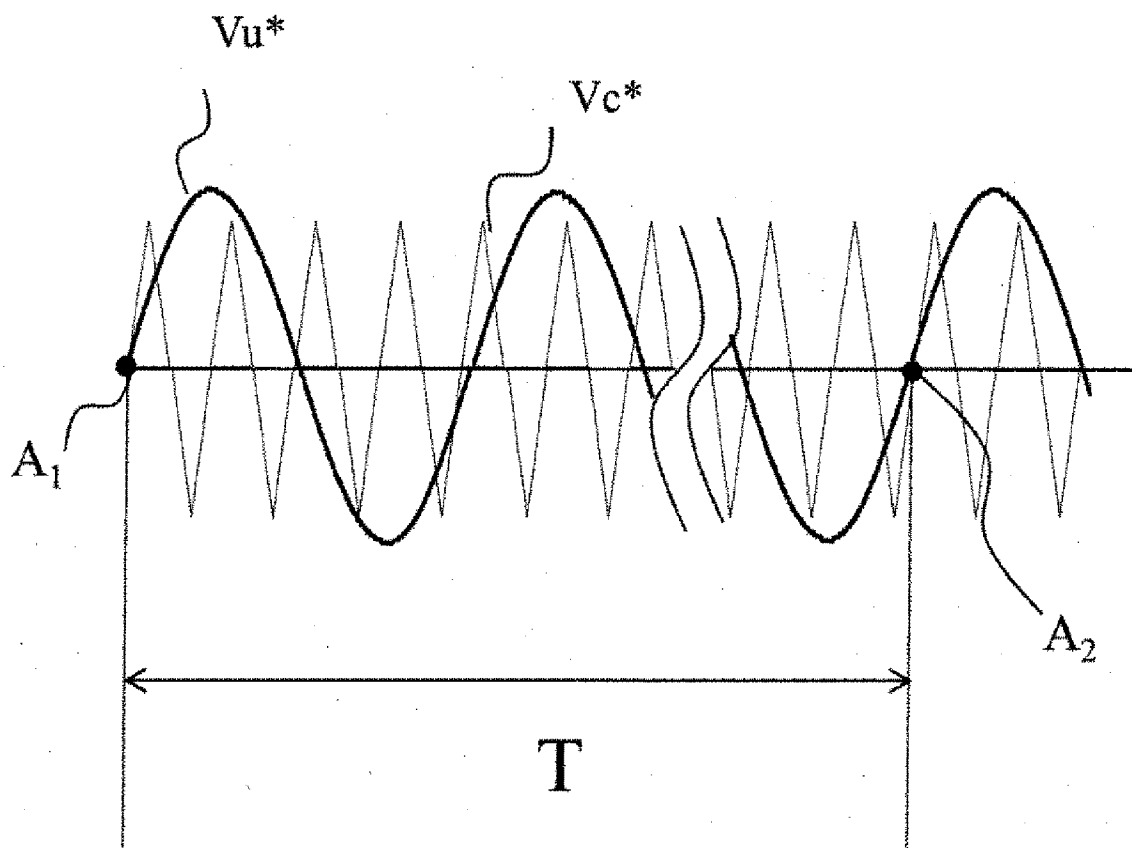
(a)波形図\*



(b)高調波電圧 $V_h$

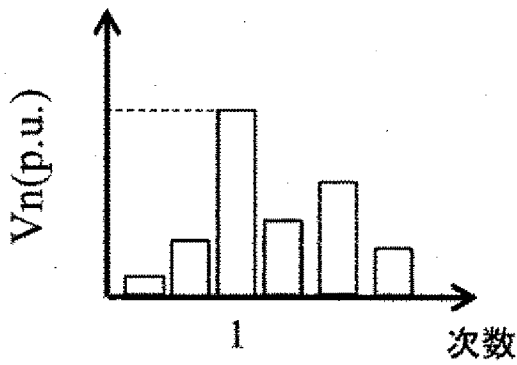
[図17]

【図17】



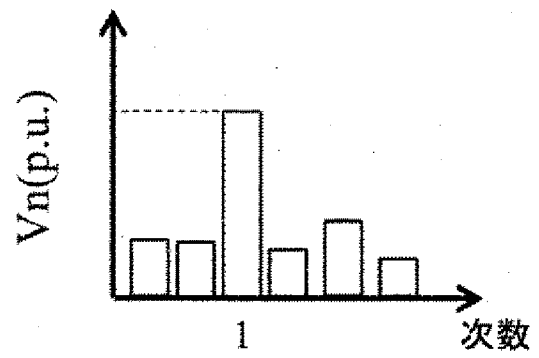
[図18]

【図18】



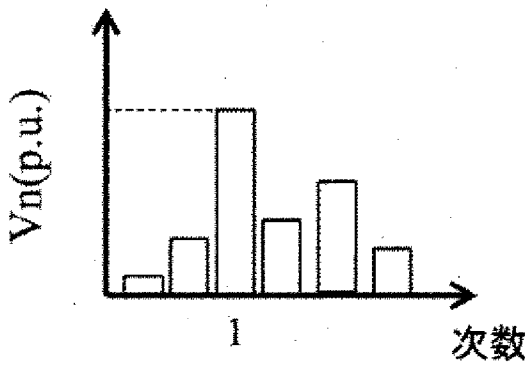
$V_n$ 実効値	1
高調波損失 $W_h$	1

(a)従来手法



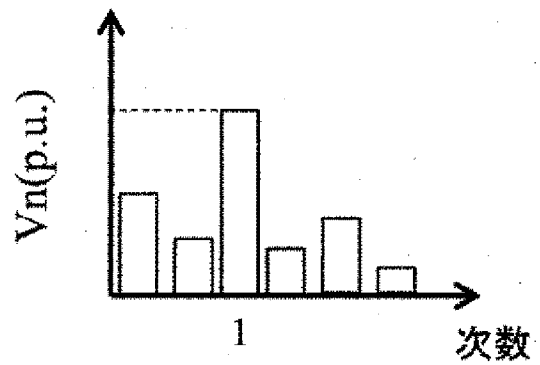
$V_n$ 実効値	1
高調波損失 $W_h$	<1

(b)本発明



$V_o$ 実効値	1
高調波損失 $W_h$	1

(c)従来手法

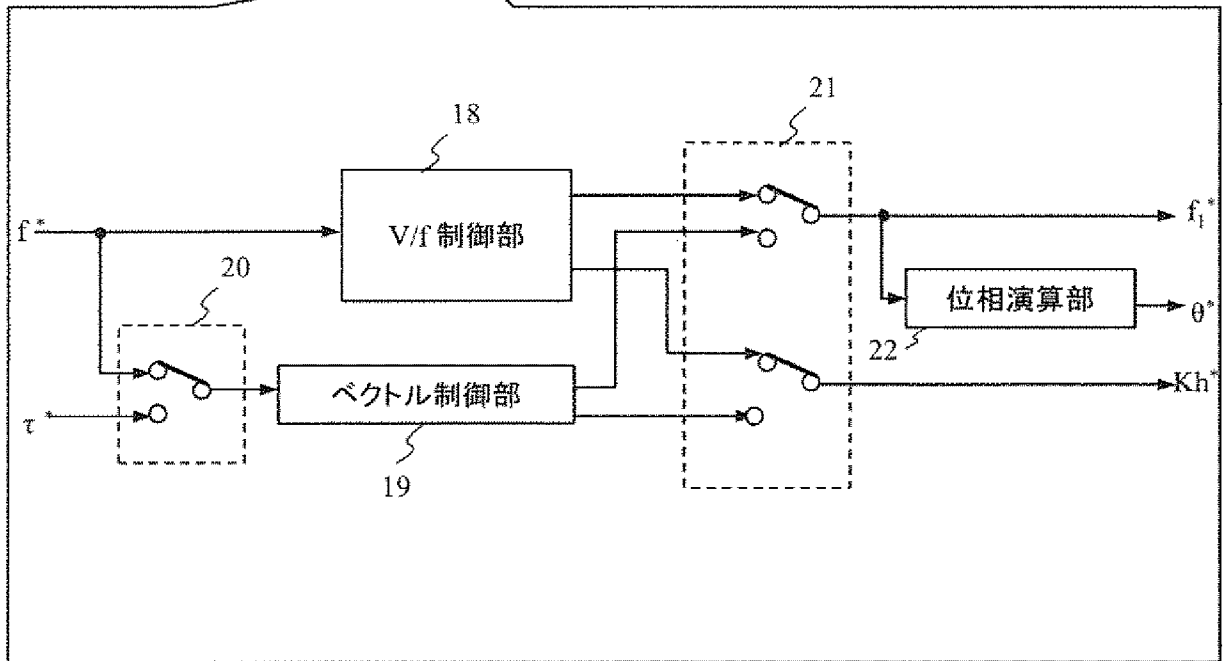
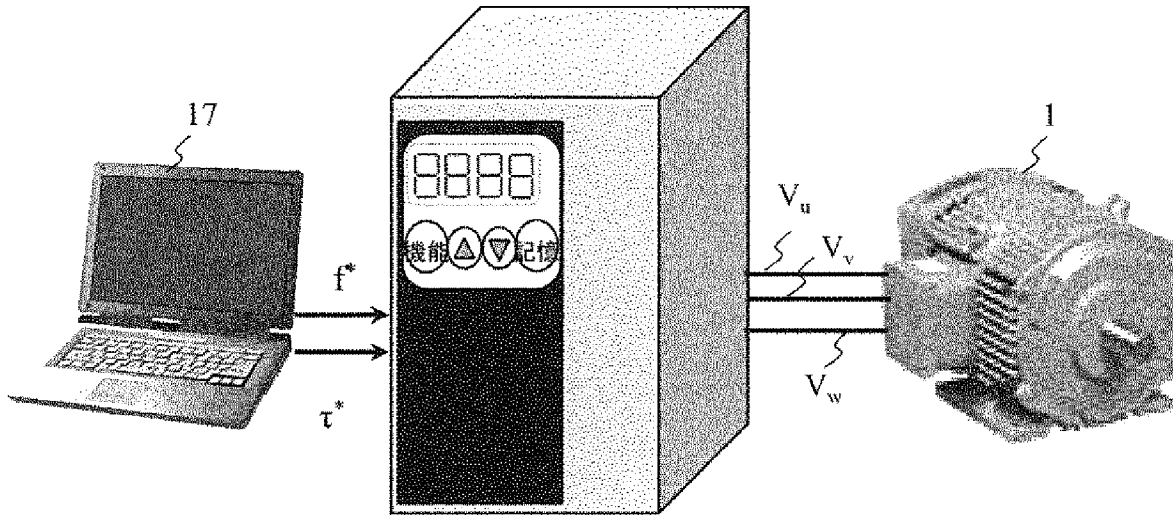


$V_o$ 実効値	1.5
高調波損失 $W_h$	<1

(d)本発明

[図19]

【図19】



[図20]

【図20】

種類	周波数次数
電磁鋼板のヒステリシス損	1次
電磁鋼板の渦電流損	2次
磁石の渦電流損	2次

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

International application No.  
PCT/JP2017/003085

**A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER**  
H02P27/08(2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

**B. FIELDS SEARCHED**

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)  
H02P27/08

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2017
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2017	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2017

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

**C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2014-72936 A (Hitachi, Ltd.), 21 April 2014 (21.04.2014), paragraphs [0016] to [0029]; fig. 1 to 5 & EP 2713502 A1 paragraphs [0015] to [0028]; fig. 1 to 5	1-9
A	JP 2016-5378 A (Hitachi, Ltd.), 12 January 2016 (12.01.2016), paragraphs [0028] to [0052], [0062] to [0067]; fig. 1 to 9, 11 & WO 2015/194225 A1	1-9
A	JP 2015-53824 A (Hitachi, Ltd.), 19 March 2015 (19.03.2015), paragraphs [0028] to [0029], [0033] to [0168]; fig. 1 to 45 (Family: none)	1-9

Further documents are listed in the continuation of Box C.       See patent family annex.

* Special categories of cited documents:	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date	"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"&" document member of the same patent family
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	

Date of the actual completion of the international search 27 April 2017 (27.04.17)	Date of mailing of the international search report 16 May 2017 (16.05.17)
---	--

Name and mailing address of the ISA/ Japan Patent Office 3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku, Tokyo 100-8915, Japan	Authorized officer  Telephone No.
--	---

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

International application No.

PCT/JP2017/003085

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2013-141336 A (Hitachi Appliances, Inc.), 18 July 2013 (18.07.2013), paragraphs [0104] to [0111]; fig. 14 to 17 & CN 103187905 A	1-9
A	JP 2007-143316 A (Mitsubishi Electric Corp.), 07 June 2007 (07.06.2007), paragraphs [0015] to [0037]; fig. 4 to 14 (Family: none)	1-9

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl. H02P27/08(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl. H02P27/08

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2017年
日本国実用新案登録公報	1996-2017年
日本国登録実用新案公報	1994-2017年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2014-72936 A (株式会社日立製作所) 2014.04.21, 段落 [0016] - [0029], 図1-5 & EP 2713502 A1, 段落 [0015] - [0028], 図1-5	1-9
A	JP 2016-5378 A (株式会社日立製作所) 2016.01.12, 段落 [0028] - [0052], [0062] - [0067], 図1-9、11 & WO 2015/194225 A1	1-9

C欄の続きにも文献が列挙されている。

パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー	の日の後に公表された文献
「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの	「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)	「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献	「&」同一パテントファミリー文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願	

国際調査を完了した日  
27.04.2017

国際調査報告の発送日  
16.05.2017

国際調査機関の名称及びあて先  
日本国特許庁 (ISA/J P)  
郵便番号100-8915  
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員) 上野 力	3V	3748
電話番号 03-3581-1101 内線	3357	

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2015-53824 A (株式会社日立製作所) 2015.03.19, 段落 [0028] - [0029], [0033] - [0168], 図1-45 (ファミリーなし)	1-9
A	JP 2013-141336 A (日立アプライアンス株式会社) 2013.07.18, 段落 [0104] - [0111], 図14-17 & CN 103187905 A	1-9
A	JP 2007-143316 A (三菱電機株式会社) 2007.06.07, 段落 [0015] - [0037], 図4-14 (ファミリーなし)	1-9