## 研究速報·

パリティ時間対称性による自動同調ワイヤレス電力伝送 一臨界結合係数の低減によるロバスト領域拡大及 びゼロ電圧スイッチング手法の提案——

大矢根 蒼<sup>†a)</sup>(正員) 石本 誠人<sup>††</sup>

Automatically Tuned Wireless Power Transfer Using Parity–Time Symmetry: Proposal of Robust Region Expansion Method by Reducing Critical Coupling Coefficient and Zero-Voltage Switching Method

Aoi OYANE<sup>†a)</sup>, Member and Masato ISHIMOTO<sup>††</sup>, Nonmember

<sup>†</sup>東京大学大学院新領域創成科学研究科,柏市 Graduate School of Frontier Sciences, The University of Tokyo, 5–1–5 Kashiwanoha, Kashiwa-shi, 277–8561 Japan
<sup>††</sup> 名古屋大学大学院工学研究科,名古屋市

Graduate School of Engineering, Nagoya University, Furo-cho, Chikusa-ku,

Nagoya-shi, 464–8603 Japan a) E-mail: ovane.aoi@edu.k.u-tokvo.ac.jp

DOI:10.14923/transcomj.2024JBL4005

あらまし 本論文は、パリティ時間対称性ワイヤレス電力伝送(PT-WPT)について、臨界結合係数の低減によるロバスト領域の拡大手法と、位相フィードバック経路への遅延付加によるゼロ電圧スイッチング手法を提案する。

キーワード ワイヤレス電力伝送,パリティ時間対称性,位相フィードバック,ゼロ電圧スイッチング

## 1. まえがき-PT 対称性を有する WPT

**PT-WPT**は、密結合領域で送電器と受電器の波の振幅が一致する **PT**対称性を活用する.これにより、送受 電間の結合係数 k の変化(距離の変化)に対して伝送 電力と効率がほぼ一定に維持され、高いロバスト性が 実現する [1]~[5].初期の研究では、**PT**対称性の発現 には、パワーオペアンプによる負性抵抗発振回路が使 用された [1], [2]. その後、ブリッジ型インバータを用 いる **WPT** においても **PT** 対称性が報告された [3]~[5].

上記の密結合領域では、システムの共振周波数が分 岐し k 依存で変化するため、電力注入のためのイン バータの発振周波数を共振周波数に追従させる必要が ある.これは、位相フィードバックによる自励発振を 用いて実現する.送電コイル電流の位相を電流センサ で取得し[3]~[5]、電流ゼロ交差と同時にインバータ をスイッチングさせる.これにより、発振周波数が自 発的に、即座に共振周波数に最適化されて PT 対称性 が発現し、一定の電力が継続的に注入・伝送される.

なお,一般的に送電器,受電器の固有共振周波数 f<sub>01</sub>, f<sub>02</sub> は,それぞれのインダクタンス L<sub>1</sub>, L<sub>2</sub>,キャ パシタンス C<sub>1</sub>, C<sub>2</sub> を用いて式 (1) で設計される.

$$f_{01} = \frac{1}{2\pi\sqrt{L_1C_1}}, \quad f_{02} = \frac{1}{2\pi\sqrt{L_2C_2}}, \quad (f_{01} = f_{02})$$
(1)

**PT-WPT**の主な課題は,第一に,**PT**対称性による高 いロバスト性を有する密結合領域が,近距離に限られ る点,第二に,スイッチングサージが発生する点であ る.第一の課題に関して,**PT**対称性が維持される下 限値の結合係数は,臨界結合係数と呼ばれる.

## 2. PT 対称性の成立範囲の拡大

臨界結合係数  $k_0$  は従来,システムの定数として扱わ れてきた.  $k > k_0$  となる距離までは密結合となり,PT 対称性が成立する.  $k < k_0$  では疎結合となり,PT 対称 性が破れる. 筆者は  $k_0$  を変数として活用し,PT 対称 性の成立範囲を意図的に設計することを提唱する.  $k_0$ を低く設計し,PT 対称性をより遠距離まで維持する.

**S-S**(直列共振・直列共振)方式における k<sub>0</sub> は,先 行研究[1],[2],[5]の式をシンプルに変形すると,式(2) となった(*R*<sub>load</sub> は負荷抵抗.寄生抵抗は無視). つま り, k<sub>0</sub> は受電側負荷 Q 値の逆数で,受電側のみに依 存する.

$$k_0 = R_{\text{load}} \sqrt{\frac{C_2}{L_2}} \tag{2}$$

式 (2) からは,  $L_2$  を高くし  $R_{\text{load}}$  を低くするという,  $k_0$  低減の設計指針がわかる.また, S-P (直列共振・ 並列共振) 方式の場合は,  $k_0$  が式 (3) として得られた.

$$k_0 = \frac{1}{R_{\text{load}}} \sqrt{\frac{L_2}{C_2}} \tag{3}$$

なお,式(2)と(3)の*k*0値を比較すれば,システムに S-SとS-Pのどちらを採用すべきかの判定もできる.

 $k_0$  低減による負の効果として、 $f_{02}$  と発振周波数の 差が拡大する.使用可能帯域が狭い用途では、k が特 に高い場合に発振周波数が帯域を逸脱しうる.しかし、 電気自動車への給電などでは一般的に k < 0.2 である ことが多く、帯域内に収まるため問題はない.

3. ゼロ電圧スイッチング (ZVS) の実現

第二の課題は、ZVS によって解決する. ZVS 動作 は、スイッチ素子の寄生キャパシタンス C<sub>OSS</sub> から電 荷を引き抜き、電圧サージや損失を低減することがで きる.

一般的な共振インバータでは、誘導性リアクタンス による電流位相の遅延により ZVS が成立する [6]~[8]

66



- ZVS 動作を可能とする提案方式 PT-WPT の回路構 成例
- Fig. 1 A circuit configuration example of the proposed PT-WPT system that enables ZVS operation.
  - 表1 回路シミュレーションに与えたパラメータ Table 1 Parameters given to the circuit simulations.

| Param.   | Coss  | $L_{d}$ | $R_{load}$ | $V_{\rm DC}$ | $f_{01}, f_{02}$ | $L_1$ | $C_1$  | $t_{\rm dif}$ | $t_{\rm dif2}$ |
|--|-------|---------|------------|--------------|------------------|-------|--------|---------------|----------------|
| Value  | 200pF | 0.5nH   | 14.7Ω      | 300V         | 81kHz            | 270µH | 14.3nF | 200ns         | 4.86µs         |
| L <sub>d</sub> はスイッチの寄生インダクタンス.各コイルの寄生抵抗は 0.01Ω. |       |         |            |              |                  |       |        |               |                |



- 図 2 三つの k<sub>0</sub> 値による発振周波数の理論値の比較、及 び、L<sub>2</sub> = 210 μH における従来方式と提案方式のシ ミュレーション結果
- Fig. 2 Comparison of theoretical oscillation frequencies for three  $k_0$  values, and simulation results for the conventional and proposed PT-WPT systems at  $L_2 = 210 \,\mu\text{H}$ .

が、PT-WPT には適用できない. 力率が1となる自励 発振が、リアクタンスを無効化するからである. 本論 文は図1のように、位相フィードバック経路に位相 遅延回路を付加する手法を提案する. 送電コイル電流 *i*TX のゼロ交差とスイッチ S1のターンオンに時間差 を設ければ、インバータ電圧は電流ゼロ交差以前に立 ち上がる. これによって、電流位相が電圧位相に対し て遅延する.

回路シミュレータ PLECS を用いて,図1の回路を 表1の条件で解析した.従来方式と提案方式に関し て,動作の仕組みと結果を合わせて図2~6に示す.

図2の3本の実線グラフは、三つの $k_0$ 値 ( $k_0 = 0.275$ , 0.138,0.069) における、結合モード理論式による従来 方式の発振周波数の特性である. 1. で述べたように、 周波数が二つに分岐するのが密結合領域である. 2. で 論じたとおり、 $k_0$ の低減によって、PT 対称性が成立



図3 図2と同様の従来方式と提案方式の効率と送電側 DC 電力

Fig. 3 Efficiency and transmission power of the conventional and proposed PT-WPT systems under the same conditions as in Fig. 2.



する密結合領域が拡大した.また,図2のデータ点は,  $L_2 = 210 [\mu H]$ における従来方式と提案 ZVS 方式の自 励発振周波数のシミュレーション結果である.提案方 式の $L_1$ ,  $L_2$ ,  $C_1$ ,  $C_2$  などの回路パラメータ条件は,  $k_0 = 0.138$ における従来方式と同じである.異なる点 は、後述のように表1の遅延時間  $t_{dif2}$ の挿入のみであ る.図2において従来方式と提案方式の発振周波数が 異なる理由は、波形の議論において後述する.

なお、図2の従来方式は、特に高い k において理論 計算結果とシミュレーション結果に差異が見られる. これは結合モード理論式における簡略化に基づく誤差 と考えられ、従来の WPT でも既知の事象である.

図3は、図2と同様の三つの $k_0$ 値における、kに対 する効率と入力電力のシミュレーション結果である、  $k_0$ の低減により、高効率領域が拡大して過電力領域が 縮小し、電力と効率がほぼ一定となる範囲が拡大し、 ロバスト性が向上した、なお、提案方式においても、 従来方式と同じく高いロバスト性が見られる。

図4は従来方式の動作波形である.  $i_{TX}$  の位相取得後,ゲート駆動回路の短い遅延  $t_{dif}$ 後にS1 がターンオンしている. PT-WPT はスイッチングの観点から議論されることが少なかったが,図4 から,ほぼゼロ電流スイッチング(ZCS)動作であるといえる.





図 5 は提案方式の動作波形である.  $i_{TX}$  の負の向き のゼロ交差を検出し、そこから遅延  $t_{dif2}$ 後( $i_{TX}$  位相 に対して遅延  $t_{dif1}$ )に S1 をターンオンさせている. これにより、 $i_{TX}$  と S1 チャネル電流  $i_{ch-S1}$  が S2 電圧  $v_{DS2}$ に対して  $t_{lag}$  位相遅延し、ZVS 動作が実現した.

図5のとおり、 $t_{lag}$ は、自励発振の半周期と $t_{dif2}$ の差 分に相当する.  $t_{dif2}$ は定数としており、kが変化して発 振周波数が高まると $t_{lag}$ は短くなる. この条件下でも ZVS を維持するために、 $t_{dif2}$ 値は、使用するkの範囲 内の最高の発振周波数において $C_{OSS}$ 電荷の充放電に 必要な長さの $t_{lag}$ が確保されるように設定した.表1 の条件では、ZVSの成立範囲はk < 0.36となった.

なお、図5の提案方式の発振周波数が図4の従来方 式より高いのは、周波数と位相差の関係性によるもの である。一般論として、ある一定の周波数 $f_{in}$ をある 直列共振回路に印加すると、共振点より高い周波数で は誘導性となり、式(4)の関係性のように、電流 $i_{in}$ の 位相が入力電圧より $t_{\theta}$ 遅延する。

$$i_{in(t)} = I_{in} \sin 2\pi f_{in}(t + t_{\theta}) \tag{4}$$

 $i_{in(t)}$ は時刻 t の瞬時値電流,  $I_{in}$  は振幅である. 定常状 態で式 (4) は普遍的であり,自励発振においても破ら れない.提案方式では,  $t_{\theta}$  が遅延  $t_{dif2}$  として常に固定 されるため,  $f_{in}$  すなわち自励発振周波数のほうが自発 的に変化し,高くなる.

図 5 と図 4 の動作状態において,提案方式では  $I_{\text{TX}} = 29.44$  [A],  $I_{\text{RX}} = 26.67$  [A],負荷電力が P = 5.23 [kW] となり,従来方式における  $I_{\text{TX}} = 24.03$  [A],  $I_{\text{RX}} = 24.72$  [A], P = 4.49 [kW] より増大する効果も あった.

図 6 (a), (b) は,スイッチング波形の拡大図である. (a) の従来方式では,ターンオン時に S2 に電流 *i*<sub>ch-S2</sub> が突入し,電圧サージが発生した. (b) の提案方式で



図 6 (a) 従来方式と (b) 提案方式のスイッチング波形 Fig. 6 Switching waveforms of the conventional PT-WPT inverter (a) and the proposed ZVS PT-WPT inverter (b).

は突入電流が見られず、サージが大幅に低減した.

## 4. む す び

本研究は,臨界結合係数を設計変数とすることで, PT-WPT システムにおける PT 対称性の成立範囲を拡 大させた.これにより,結合係数の変化に対して電力 と効率がほぼ一定に保たれる高ロバストな動作範囲が, 結合係数の低い領域にまで拡張することが確認された. また,位相遅延によって ZVS 動作を達成し,PT-WPT インバータのスイッチングサージを解消した.

- S. Assawaworrarit, X. Yu, and S. Fan, "Robust wireless power transfer using a nonlinear parity-time-symmetric circuit," Nature, vol.546, pp.387–390, 2017.
- [2] H. Ishida, H. Furukawa, and T. Kyoden, "Scheme for providing parity-time symmetry for low-frequency wireless power transfer below 20 kHz," Elec. Eng., vol.103, pp.35–42, 2020.
- [3] J. Zhou, B. Zhang, W. Xiao, D. Qiu, and Y. Chen, "Nonlinear parity-time-symmetric model for constant efficiency wireless power transfer: Application to a drone-in-flight wireless charging platform," IEEE Trans. Ind. Electron., vol.66, no.5, pp.4097–4107, 2019.
- [4] 石本誠人、大矢根蒼、山本真義、今岡 淳、"パリティ時間 対称性を利用した電界ワイヤレス給電方式の提案、"電気・ 電子・情報関係学会東海支部連合大会、K2-4, 2021.
- [5] H. Ishida, T. Kyoden, and H. Furukawa, "Application of paritytime symmetry to low-frequency wireless power transfer system," IEEJ J. Ind. App., vol.11, no.1, pp.59–68, 2022.
- [6] D. Czarkowski and M.K. Kazmierczuk, "ZVS class D series resonant inverter—Discrete-time state-space simulation and experimental results," IEEE Trans. Circuits Syst. I, vol.45, no.11, pp.1141–1147, 1998.
- [7] 井関利英,中岡睦雄,岡崎良夫,西森康博,大前修二,"プ ラズマ発生用ゼロ電圧ソフトスイッチング RF インバータ システム,"信学技報, EE97-73, 1998.
- [8] A. Oyane, T. Senanayake, M. Masuda, J. Imaoka, and M. Yamamoto, "13.56MHz half-bridge GaN-HEMT resonant inverter achieving high power, low distortion, and high efficiency by 'L-S Network'," IEICE Trans. Electron., vol.E105-C, no.9, pp.407–418, Sept. 2022.

(2024 年 6 月 11 日受付, 9 月 2 日再受付, 10 月 9 日早期公開)