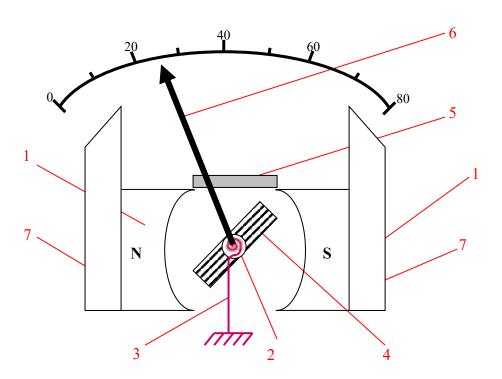
#### Curs 3

# Aparate de măsură magnetoelectrice

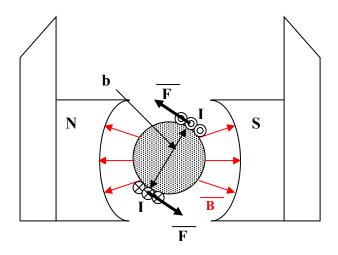
#### Aparate de măsură magnetoelectrice

Functionare: interacțiunea dintre câmpul magnetic generat de magnetul permanent (fix) și o bobină mobilă, parcursă de curent, situată în acest câmp magnetic.

# 3.1. Dispozitivul magnetoelectric



- 1. Piese polare
- 2. Miez cilindric (Fe) → B are o distribuție uniformă, radială
- 3. **Arcul spiral** (bronz-fosforos)
  Prin acesta curentul este adus la bobina mobilă
- 4. **Bobina mobilă** (sârma de Cu) → este realizată pe un cadru de Al (inel în scurtcircuit ce realizează o amortizare magnetică)
- 5. Şunt magnetic → compensează îmbătrânirea magnetului permanent
- 6. **Ac indicator** → prevăzut în partea opusă cu contragreutăți cu rol de echilibrare
- 7. Element activ fix (circuit magnetic) → magnet permanent (aliaj Al-Ni-Co); Inducția magnetică B creată în întrefier: (0,5...2mm): 0,3...0,7 T



#### Ecuația de funcționare:

$$dF = I \cdot d\overline{l} \times \overline{B} \Rightarrow dF = I \cdot dl \cdot B \cdot \sin 90^{\circ} = B \cdot I \cdot dl$$

I → lungimea unui conductor a unei laturi a bobinei

N → numărul de conductori

 $\overline{B} \perp \overline{l} \rightarrow \overline{B}$  uniform radial

# Forța ce acționează asupra laturii bobinei:

$$F = N \int_{0}^{l} dF = N \cdot B \cdot I \cdot l$$

# Cuplul activ:

$$M_a = F \cdot b = N \cdot B \cdot I \cdot \underbrace{l \cdot b}_{S}$$

S → suprafața activă a bobinei

$$M_a = N \cdot B \cdot S \cdot I = k_a \cdot I$$

 $k_{\scriptscriptstyle a} = N \cdot B \cdot S \; \Rightarrow$  constanta dinamică a instrumentului

# **Cuplul rezistent:**

$$M_r = -D\alpha$$

#### Echilibrul staționar:

$$M_{a} + M_{r} = 0 \Leftrightarrow$$

$$NBSI - D\alpha = 0 \Leftrightarrow$$

$$k_{a}I = D\alpha$$

Deviația unghiulară permanentă:

$$\alpha_p = \frac{k_a}{D} \cdot I \rightarrow \text{scala este liniară, uniform gradată}$$

Sensibilitatea:

$$S_{I} = \frac{d\alpha}{dI} = \frac{k_{a}}{D} \Rightarrow$$
$$\Rightarrow \alpha_{p} = S_{I} \cdot I$$

- aparatele de măsură magnetoelectrice au o sensibilitate mare (10<sup>-9</sup> A/div)
- consum propriu de putere foarte mic <1 mW
- clasa de precizie 0,05...0,2

# 3.2. Aparatul magnetoelectric cu redresor

În c.a. echipajul mobil se va roti sub acțiunea cuplului activ instantaneu, dar el va putea urmări doar  $M_a$  mediu.

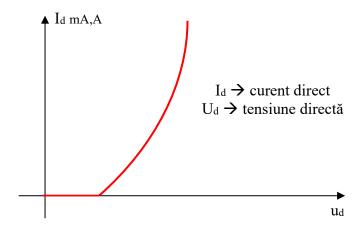
$$M_{a\_mediu} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} M_{a} dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} k_{a} \cdot I \cdot dt = k_{a} \cdot I_{mediu}$$

Pentru 
$$i = I \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega t) \rightarrow I_{mediu} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} I \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega t) dt = 0$$

Concluzia: nu se poate utiliza în c.a.

Soluția: dispozitivul magnetoelectric cu redresor

Se va utiliza caracteristica V-A a diodei semiconductoare

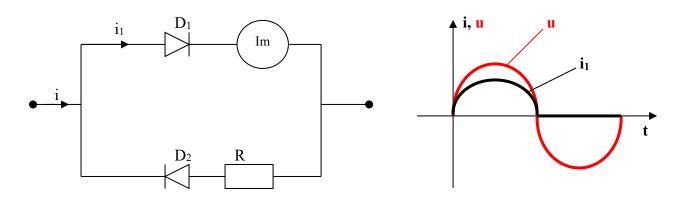


Instrument de măsură



→ dispozitiv magnetoelectric

a) Redresarea monoalternanță



 $D_1 \rightarrow$  realizează redresarea propriu-zisă prin



 $D_2 \rightarrow$  conduce la semialternanța "-" astfel încat circuitul să nu fie întrerupt.

$$I_{mediu\_1} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} i_{1} dt$$

$$i_{1} = \begin{cases} \sqrt{2} \cdot I \sin \omega t, & t \in [0, \pi] \\ 0, & t \in (\pi, 2\pi] \end{cases}$$

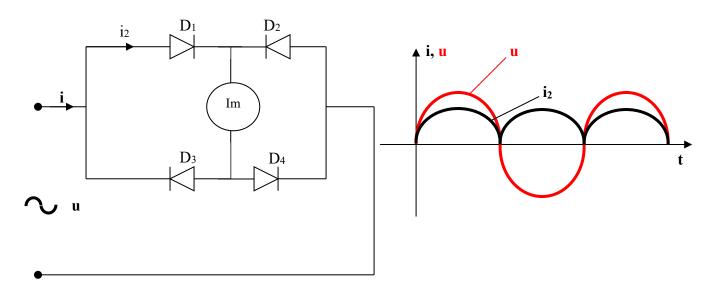
$$I_{mediu\_1} = \frac{\sqrt{2}}{\pi} \cdot I$$

$$\frac{\sqrt{2}}{\pi} = \frac{1}{2,22}$$

$$\alpha_p = S_I \cdot I_{mediu\_1} = \frac{S_I}{2,22} \cdot I$$
 Aparatul poate fi gradat în valori efective

 $2,22 = \frac{I}{I_{mediu\_1}}$   $\rightarrow$  coeficient de formă pentru c.a. monoredresat

#### b) Redresarea bialternanță



$$I_{mediu_{2}} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} |i| dt = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} \sqrt{2} \cdot I |\sin \omega t| dt = 2 \cdot \frac{\sqrt{2}}{\pi} \cdot I = \frac{1}{1,11} \cdot I$$

$$\alpha_p = S_I \cdot I_{mediu_2} = \frac{S_I}{1,11} \cdot I$$
 Aparatul poate fi gradat în valori efective

$$\alpha_p = S_{i_2} \cdot I$$

$$1,11 = \frac{I}{I_{mediu_2}}$$
  $\rightarrow$  coeficient de formă pentru c.a. biredresat

OBS! Funcționarea în c.a. nesinusoidal

 $I_{citit} = I_{mediu} \cdot 1,11 \rightarrow$  aparatele sunt etalonate în valori efective ale c.a. sinusoidal

$$I_{mediu} = \frac{I_{citit}}{1,11}$$
  $\rightarrow$  valoarea medie a c.a. nesinusoidal

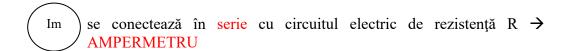
$$I_{\mathit{ne}\,\mathrm{sin}} = k_{\mathit{f}} \cdot I_{\mathit{mediu}}$$

 $k_{\scriptscriptstyle f}$   $\boldsymbol{\rightarrow}$  factor de formă  $\boldsymbol{\rightarrow}$  se găsește în tabele în funcție de forma de undă

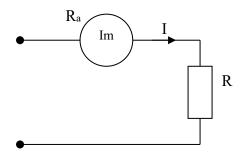
se utilizează până la 10kHz. La frecvențe ridicate apare o capacitate  $C_p$  în paralel ( $\parallel$ ) cu dioda, datorită efectului de barieră p-n:

 $C_p \to X_p = \frac{1}{2\pi fC} \Rightarrow I_{mediu} \downarrow \to \text{se folosesc scheme de compensare a frecvenței și}$  a temperaturii

# 3.3. Utilizarea Im ca ampermetru

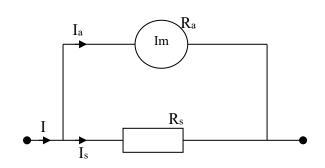


### a) Fără şunt: pentru I<In



Ra internă << → nu influențează sensibil curentul din circuit

# b) Cu şunt: pentru $I>I_n=I_a$



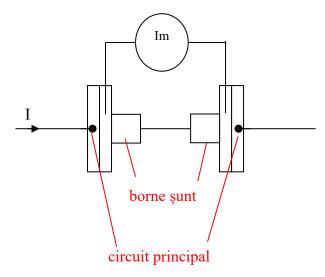
Raportul de şuntare  $n = \frac{I}{I}$ 

$$\begin{cases} I = I_a + I_s \\ \Rightarrow R_s = \frac{I_a \cdot R_a}{I_s} = \frac{I_a \cdot R_a}{I - I_a} = \frac{R_a}{I_a - 1} \\ I_a \cdot R_a = I_s \cdot R_s \end{cases}$$

$$R_s = \frac{R_a}{n-1}$$

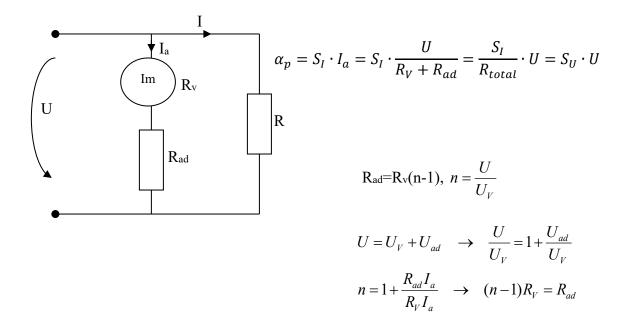
Şunturile → manganină (bobine, bare rotunde etc – insensibile la temperatură)

- → interioare
- → exterioare
- $\rightarrow$  cu 4 borne (pentru creșterea preciziei) Rezistențele de contact (comparabile ca valoare cu rezistența șunt) care apar în circuitul de curent (rezistențele legăturilor la bornele de curent) sunt scoase in afara circuitului de măsură al șuntului. Rezistențele de contact sunt în serie cu rezistența instrumentului de măsură Im (de obicei de valoare mult mai mare decât  $R_s$  și rezistențele de contact)  $\rightarrow$  valoarea rezistenței de contact la aceste borne poate fi neglijată.



# 3.4. Utilizarea Im ca voltmetru

În serie cu Im se conectează o rezistență adițională. R<sub>ad</sub>. VOLTMETRUL se conectează în paralel cu circuitul electric de rezistență R.



# 3.5. Dispozitivul feromagnetic

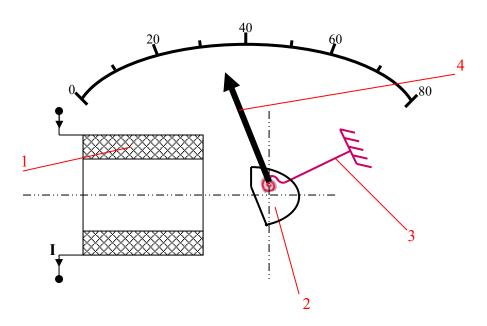


**Principiu:** interacțiunea dintre o bobină fixă parcursă de curentul de măsurat și una sau mai multe piese mobile din material feromagnetic

Există 2 variante constructive → cu atracție (desen)

→ cu respingere

- 1 → bobină fixă
- 2 → armătură mobilă feromagnetică fixată excentric
- $3 \rightarrow resort spiral$
- 4 → ac indicator



L → inductivitatea proprie a bobinei fixe în prezența pieselor din Fe

L=L(α) → piesele din Fe ocupă poziții diferite în timpul rotației

Energia sistemului:  $W = \frac{1}{2}L(\alpha) \cdot i^2$ 

Cuplul activ apare la o variație da:

$$M_a = \frac{dW}{d\alpha} = \frac{1}{2} \frac{dL}{d\alpha} \cdot i^2$$

$$M_a = \frac{1}{2} \frac{dL}{d\alpha} \cdot I^2$$

 $M_a = \frac{1}{2} \frac{dL}{d\alpha} \cdot I^2$  c.c.  $\rightarrow$  I - valoarea curentului c.a.  $\rightarrow$  I - valoarea efectivă a

La echilibru static:

$$M_a + M_r = 0 \Leftrightarrow \frac{1}{2} \frac{dL}{d\alpha} \cdot I^2 - D\alpha = 0 \Rightarrow$$
  
$$\Rightarrow \alpha = \frac{1}{2D} \frac{dL}{d\alpha} \cdot I^2$$

Calități: → utilizarea în c.c și c.a (avem I²)

- → bobina fixă se poate construi din fire groase
- → curenți mari de măsurat (100A)
- → capacitate la suprasarcină ridicată
- → robustete

Dezavantaje: → scala neliniară (I²) duce la creșterea neliniarității

- → proiectarea unor armături de Fe de o geometrie specială
- → sensibilitate redusă

→ precizie redusă (c= 1; 1,5; 2,5) → histerezis (c.c) → curenți turbionari  $\rightarrow \overline{B}$  ext

Utilizări: A, V industriale de c.c. și c.a.