

# Variação nos parâmetros da curva de torque

Bernardo Bresolini \* Ester Q. Alvarenga \*

\* Departamento de Engenharia Mecatrônica, CEFET-MG, Campus  
Divinópolis (e-mail: [berbresolini@gmail.com](mailto:berbresolini@gmail.com),  
[esterqueirozalvarenga@gmail.com](mailto:esterqueirozalvarenga@gmail.com)).

## 1. CURVA COMPLETA

A curva da máquina de indução pode ser dividida em três categorias: frenagem (para velocidades  $N$  negativas), motor (velocidade entre 0 e  $N_s$ ) ou gerador (velocidades acima de  $N_s$ ). Na FIG. 1 vemos a separação e a característica de cada uma destas curvas.

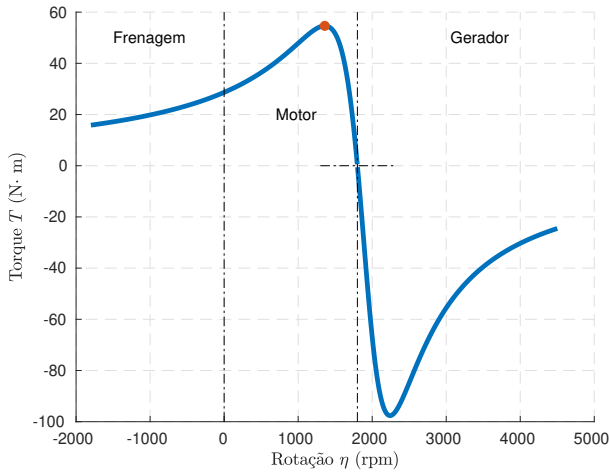


Figura 1. Curva completa da máquina de indução

## 2. VARIAÇÃO DE $R_2$

Ao variar a resistência  $R_2$ , o torque inicial da máquina irá mudar, conforme mostrado na FIG. 2

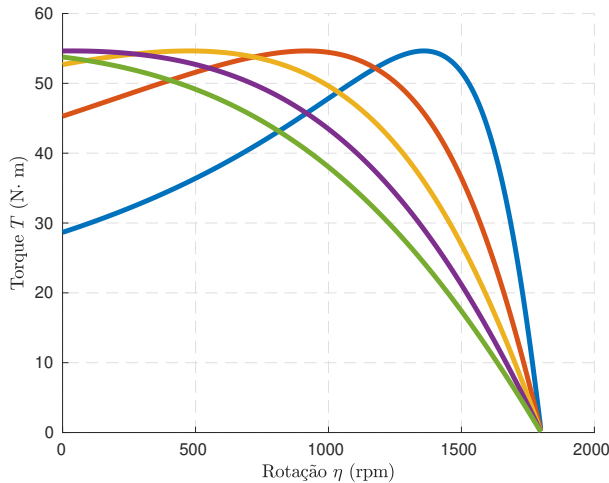


Figura 2. Curva para vários valores de  $R_2$

## 3. VARIAÇÃO DA FREQUÊNCIA

Ao variar a frequência, como a utilização de inversores e tentar manter o torque máximo sem sobrecarregar a máquina, temos o comportamento apresentado na FIG. 3.

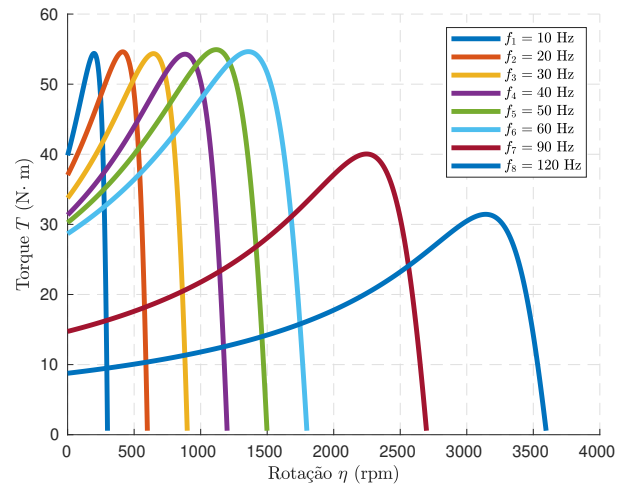


Figura 3. Curva para a variação da frequência