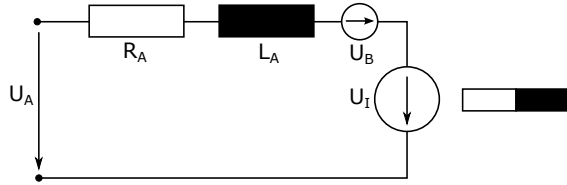


1 Permanenterregte Gleichstrommaschine

ESB



Größen

Flussdichte Permanentmagnet	B_M
Flussdichte Luftspalt	B_δ
Rotornutenzahl	Q
Lamellenzahl Kommutator	K
Bewickelbare Nutfläche	A_Q
Höhe Permanentmagnete	h_M
Magnetisch aktiver Winkel	β_M
Leiter pro Nut	z_Q
Nutfüllfaktor	k_Q
Anzahl paralleler Zweige	a
• Wellenwicklung	$a = 2$
• Schleifenwicklung	$a = 2 \cdot p$

Materialgrößen

Magnetischer Fluss: $\Phi = \iint B dA$
 $B_\delta = -\mu_0 \frac{h_M}{\delta_{eff}} H_M = B_M \frac{A_M}{A_\delta} (1 - \sigma)$
 $B_M = -\mu_0 \frac{h_M}{\delta_{eff}} \frac{A_\delta}{A_M} \frac{1}{1 - \sigma} H_M = -k_{SG} H_M$
 Fläche Permanentmagnet: $A_M = \beta_M \frac{D_\delta}{2} l_i$
 Fluss Permanentmagnet: $\Phi_M = B_M A_M$
 Luftspaltfluss: $\Phi_\delta = (1 - \sigma) \Phi_M$
 Spannungskonstante: $k_u = 4w_2 p$
 Ankerwindungszahl: $w_2 = \frac{Q z_Q}{2a}$
 Leiterquerschnittsfläche: $A_L = \frac{A_Q k_Q}{z_Q}$
 Nebeneinanderliegende Spulenseiten pro Nut: $u = \frac{K}{Q}$
 Spulenwindungszahl: $w_{SP} = \frac{z_Q}{2u}$
 Drehmomentkonstante: $k_m = \frac{k_u}{2\pi}$
 Wirkungsgrad: $\eta = \frac{P}{P_{el}} = \frac{P}{U_A \cdot I_A}$

Scherungsgerade

Scherungsgerade: $B_M = -k_{SG} H_M$
 Materialkennlinie: $B_M = \mu_0 \mu_r H_M + B_r$
 Schneiden von Materialkennlinie und Scherungsgerade
 \Rightarrow Arbeitspunkt: $H_M = -\frac{1}{\mu_0 \mu_r + k_{SG}} B_r$
 Luftspaltfluss im Arbeitspunkt:

$$\Phi_{\delta P} = (1 - \sigma) \frac{k_{SG}}{\mu_0 \mu_r + k_{SG}} B_r l_M \frac{D_{I1}}{2} \beta_M$$

Maximal zulässiger Ankerstrom:

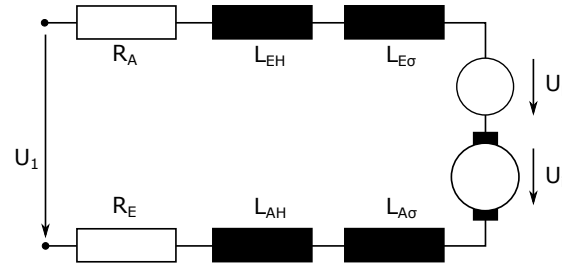
$$I_{2max} = \frac{\omega_2 \beta_M}{2\pi(h_M + \delta_{eff})} \left| (H_M'' - H_{MP}) \frac{\mu_0 \mu_r + k_{SG}}{k_{SG}} \frac{1}{1 + \frac{\delta_{eff}}{h_M}} \right|$$

Betriebsverhalten

$$\begin{aligned} U_i &= U_A - R_A I_A & (\text{ideal}) \\ U_i &= U_A - R_A I_A - 2 \cdot U_B & (\text{real}) \\ M_D &= k_m \Phi I_A \\ U_i &= k_u \Phi n \\ M_\Sigma &= m_L * M_R + J \frac{\delta \omega}{\delta t} \end{aligned}$$

2 Universalmotor

ESB



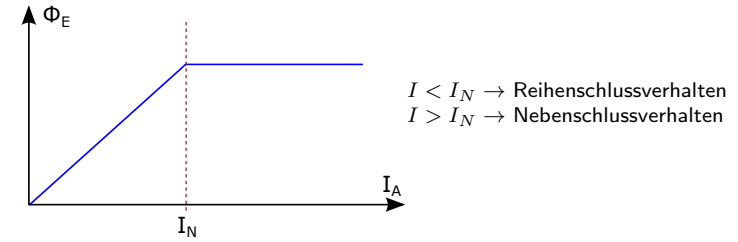
Systemgleichungen

$$\begin{aligned} M_D &= k_M \Phi_E I_A \\ U_i &= k_U \Phi_E n_A \\ \Phi_E &= k_\Phi I_A \\ U_1 &= R_{ges} I_A + 2 \cdot U_B + U_i \\ M_D - M_B &= J \frac{\delta \omega}{\delta t} \end{aligned}$$

Drehmoment-Drehzahl-Gleichung:

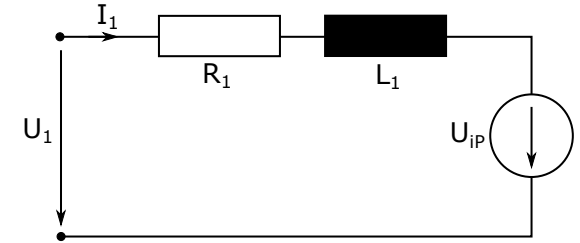
$$M_D = k_M k_\Phi \frac{(U_1 - 2 \cdot U_B)^2}{(R_{ges} \cdot k_U \cdot k_\Phi \cdot n_A)^2}$$

Verhalten



3 Permanenterregte Drehfeldmaschine

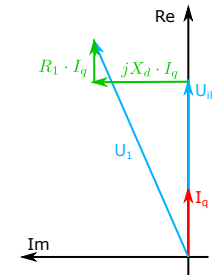
ESB



Größen

Strangzahl	m
Windungszahl pro Strang	w_1
Gesamter Wicklungsfaktor Grundwelle	ξ

Zeigerdiagramm



Betriebsverhalten

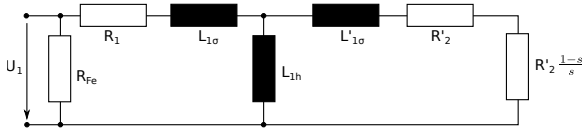
Verketteter Fluss: $\Psi_1 = L_1 I_1 + \Psi_{PM}$
 Längsfluss: $\Psi_d = L_d I_d + \Psi_{PM}$
 Querfluss: $\Psi_q = L_q I_q$
Induzierte Spannung: $U_{iP} = \sqrt{2} \omega_1 \Psi_{PM} = \sqrt{2} \cdot \pi \cdot f_{mech} \cdot \xi \cdot w_1 \cdot \hat{\Phi}_\delta$
 Luftspaltfluss: $\hat{\Phi}_\delta = \iint B_\delta dA$
Strangspannung: $U_1 = R_1 I_1 + j \omega_1 L_1 I_1 + U_{iP}$
 Synchrone Reaktanz: $X_d = \omega_1 L_1$
Drehmoment: $M_D = \frac{3}{2} \cdot p \cdot (\Psi_d \cdot I_q + \Psi_q \cdot I_d)$

$$m_{ges}(t) = \sum_m m(t) = \frac{1}{\omega} \sum_m u_i(t) i_{strang}(t)$$

$$\text{Scheinleistung: } S_1 = m \cdot U_1 \cdot I_q$$

4 Asynchronmaschine

ESB



Allgemeine Größen

$$\text{Synchrone Drehzahl: } n_s = \frac{f}{p}$$

$$\text{Strangspannung: } U_1 = \frac{U_N}{\sqrt{3}}$$

$$\text{Statorinduktivität: } L_1 = L_{1H} + L_{1\sigma} = L_{1H} \cdot (1 + \sigma_1)$$

$$\text{Bezogene Rotorinduktivität: } L'_2 = L_{1H} \cdot (1 + \sigma_2)$$

$$\text{Streuinduktivität: } L_\sigma = \sigma L_1$$

$$\text{Streuziffer Stator: } \sigma_1 = \frac{L_{1\sigma}}{L_{1H}}$$

$$\text{Streuziffer Gesamt: } \sigma = 1 - \frac{1}{(1+\sigma_1)(1+\sigma_2)}$$

$$\text{Nennndrehzahl: } n_N = n_s(1 - s_N)$$

$$\text{Nennleistung: } P_N = \omega M_N = 2\pi \cdot n_N \cdot M_N$$

Leistung:

$$\text{elektrisch aufgenommene Leistung: } P_{el} = 3 \cdot U_1 \cdot I_1 \cos(\varphi)$$

$$\text{mechanisch abgegebene Leistung: } P_m = \omega_m \cdot M = 2\pi \cdot n \cdot M$$

$$\text{Luftspaltleistung im Nennbetrieb: } P_\delta = M_N \cdot 2\pi \cdot n_{syn}$$

$$\text{Rotor-Stromwärmeverluste: } P_{CuN} = s_N \cdot P_{\delta N}$$

$$\text{Eisenverluste: } P_{Fe} = \frac{3 \cdot U_1^2}{R_{Fe}}$$

Klossche Gleichung

$$\frac{M_D}{M_K} = \frac{2s_K \cdot s}{s_K^2 + s^2}$$

$$s_{1,2} = s_K \frac{M_K}{M_D} \pm \sqrt{\left(s_K \frac{M_K}{M_D}\right)^2 - s_K^2}$$

Drehmomentgleichung

$$M_D = 3 \cdot p \cdot (1 - \sigma) \cdot \frac{U_1^2}{\omega^2 L_\sigma} \left(\frac{s \cdot s_K}{\Delta \rho_1 \cdot s_K^2 + 2 \cdot s_K \frac{\rho_1}{\sigma} (1 - \sigma) + \Delta \rho_1 \cdot s^2} \right)$$

$$\text{Bezogener Statorwiderstand: } \rho_1 = \frac{R_1}{\omega L_1} = \frac{R_1}{2\pi f_{el} L_1}$$

$$\Delta \rho_1 = \sqrt{1 + \left(\frac{\rho_1}{\sigma}\right)^2} \cdot \sqrt{1 + \rho_1^2}$$

$$\text{Bezogener Rotorwiderstand: } \rho_2 = \frac{R'_2}{\omega L'_2} = \frac{R_2}{\omega L_2}$$

$$\text{Kippmoment: } M_K = M_D(s_K) = \frac{3}{2} \cdot p \cdot (1 - \sigma) \frac{U_1^2}{\omega_{el}^2 L_\sigma} \left(\frac{1}{\Delta \rho_1 + \frac{\rho_1}{\sigma} (1 - \sigma)} \right)$$

$$\text{Kippschlupf: } s_K = \frac{\rho_2}{\sigma} \sqrt{\frac{1 + \rho_1^2}{1 + \left(\frac{\rho_1}{\sigma}\right)^2}}$$

Komplexer Statorstrom

$$\underline{I}_1 = \frac{\underline{U}_1}{\omega L_1} \cdot \frac{\rho_2 + js}{\rho_1 \rho_2 - \sigma s + j(\rho_2 + s \rho_1)}$$

$$\text{Zuleitungsstrom: } I_{ZL} = \sqrt{3} \cdot I_1$$

$$\text{Beim Anlaufen ist } s = 1$$

$$\text{Anlaufstrom: } I_{1A} = |I_1|(s = 1) = \frac{U_1}{\omega L_\sigma} \sqrt{\frac{1 + \rho_2^2}{\left(1 - \frac{\rho_1 \cdot \rho_2}{\sigma}\right)^2 + \left(\frac{\rho_1 + \rho_2}{\sigma}\right)^2}}$$

Phase:

$$\varphi_1 = \varphi_{1Z} - \varphi_{1N}$$

$$\varphi = \begin{cases} \arctan\left(\frac{b}{a}\right) & \text{für } a > 0 \\ \arctan\left(\frac{b}{a}\right) + \pi & \text{für } a > 0, b \geq 0 \\ \arctan\left(\frac{b}{a}\right) - \pi & \text{für } a > 0, b < 0 \end{cases}$$

Symmetrische Komponenten

$$s_m + s_g = 2$$

$$\text{Gesamtes Drehmoment: } M_{D,ges} = M_m - M_g$$

Drehmomentgleichung mit Kompensation: (Kippschlupf ändert sich)

$$M = 3 \cdot p \cdot (1 - \sigma) \cdot \frac{U_1^2}{\omega^2 L_1} \cdot \frac{\rho_2 \cdot s}{(\rho_1 \rho_2 - \sigma s)^2 + (\rho_2 + s \rho_1)^2}$$