

Manual de Uso

LAMOTRIZ

23 de fevereiro de 2015

Objetivo: Apresentação dos aspectos gerais de funcionamento, manual de uso e especificações técnicas. ¹.

¹Versão Manual 1.0

Sumário

1	Descrição	4
2	Conexões e Alimentação	5
2.1	Ligação da Haste Auxiliar e Malha de Terra	5
2.2	Alimentação	6
3	Instalação do Software	7
3.1	Passo a Passo da Instalação	7
4	Apresentação do Software	9
4.1	Entrada	10
4.2	Ações	11
4.3	Resultados	11
4.4	Terminal	11
5	Exemplo, Identificando um Malha de Terra	12
6	Princípio de Funcionamento	14
7	Especificações Técnicas	16

Lista de Figuras

1	Itens principais do sistema. (1) - Fonte de Alta Tensão, (2) - Computador	4
2	Vista do painel frontal, identificação dos conectores.	5
3	Conexão.	6
4	Vista traseira da fonte.	6
5	Iniciando a instalação.	8
6	Selecionando os componentes necessários.	8
7	Confirmando a desinstalação do <i>PyQT</i> básico para a instalação do completo.	9
8	Tela Inicial do Aterramento 1.0.	10
9	Terminal útil para debug.	12
10	Exemplo de Ligação	13
11	Dados de Entrada.	13
12	Iniciando o Ensaio.	13
13	Exemplo de Resultado.	14
14	Plot do Transiente.	14
15	Principio de Funcionamento do Sistema.	16

1 Descrição

O equipamento é capaz de analisar o número de hastes (eletrodos de aterramento) para a topologia de aterramento de hastes em linha reta (paralelo), por exemplo, 3 hastes em paralelo. Para isto utiliza medições antigas para o processo de treinamento e classificação. Este equipamento não é adequado para medição de resistência de aterramento, resistividade do terreno ou detectar correntes parasitas presentes no solo, para isto utilize um terrômetro adequado.

O equipamento é apresentado na Figura 1. Sendo composto pelos seguintes itens:

1. Gerador/fonte de impulso de alta tensão.
2. Computador.

Figura 1: Itens principais do sistema. (1) - Fonte de Alta Tensão, (2) - Computador



O equipamento opera com nível de tensão elevado, portanto, cuidado no manuseio do mesmo e durante o processo de identificação. Que demora em média 1 a 5 minutos, dependendo do número de amostras desejadas.

Cuidado com o manuseio do computador levado em campo, especialmente no disco rígido. Nele contém os dados das amostras feitas que futuramente são utilizadas para melhorias no software de identificação.

2 Conexões e Alimentação

A Figura 2 apresenta a vista frontal da *Gerador de impulso de alta tensão*. Mostrando os seguintes itens,

1. Borne Vermelho, deve-se conectar o cabo que está fixado no ponto de inspeção do sistema de aterramento a ser identificado.

Os demais itens vistos, são para uso exclusivo no desenvolvimento do equipamento e não devem ser utilizados para os fins do usuário.

OBS: A chave ON/OFF deve estar sempre na posição ON. A posição *OFF* deve ser evitada, podendo tornar os resultados não confiáveis. Exclusiva para o desenvolvimento em laboratório.

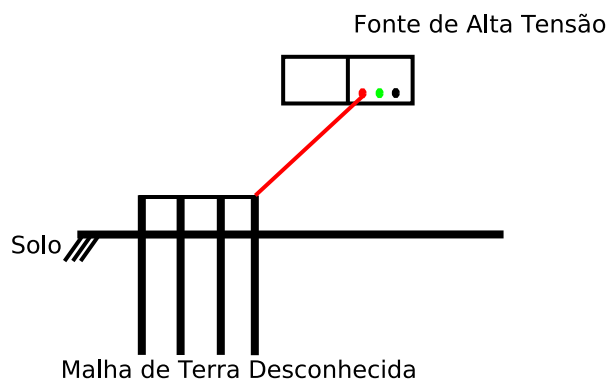
Figura 2: Vista do painel frontal, identificação dos conectores.



2.1 Ligação da Haste Auxiliar e Malha de Terra

A Figura 3 exemplifica como deve ser feito a ligação das hastes a fonte de alta tensão.

Figura 3: Conexão.



2.2 Alimentação

Para que a fonte opere corretamente é necessário que tensão de alimentação forneça uma tensão de 220 Volts. Para o perfeito funcionamento é necessário a correta identificação dos pinos de Fase e Neutro da instalação. *Omissão desta necessidade pode provocar de erros na leitura a danos aos componentes internos da fonte de impulso.*

Figura 4: Vista traseira da fonte.



A Figura 4 mostra a chave principal de ligar ou desligar o gerador de impulso, ao seu lado o conector fêmea para entrada da alimentação de 220V. Bem como a localização do Neutro e Fase do equipamento.

3 Instalação do Software

Para que o software funcione corretamente, são necessários os seguintes softwares na máquina a ser utilizada nos ensaios:

1. Windows8
2. Python 2.7
3. PyQt 4
4. PyVisa
5. Matplotlib
6. Numpy
7. Scipy

É disponibilizado para tanto, um instalador para todos estes software. Presente na mídia física junto ao equipamento.

Observação: É necessário uma conexão com a internet para a correta instalação das dependências, em especial do *pyvisa*².

3.1 Passo a Passo da Instalação

O instalador para todos os softwares necessários é disponibilizado e um único binário. Bastando apenas para o usuário guiar a instalação. A Figura 5 apresenta visão inicial para os passos seguintes.

Uma vez executado o instalador, na segunda tela, é possível selecionar o componentes que serão instalados, caso já não foram. São os principais *Anaconda*, *PyQT* e o software alvo do projeto de pesquisa. O *Anaconda* contém as principais ferramentas para se trabalhar com o *Python*, processamento de imagens e cálculo numérico. O *PyQT* é o *GUI*³ utilizado para a construção da interface entre o usuário e por fim o software para analisar e identificar uma topologia de aterramento. Passo este apresentado na Figura 6.

É recomendado a instalação de todos os componentes presentes no instalador, como é visto na Figura 6.

²Controle de Instrumentos com Python. Mais informações em <http://pyvisa.readthedocs.org/en/master>

³Interface Gráfica

Figura 5: Iniciando a instalação.

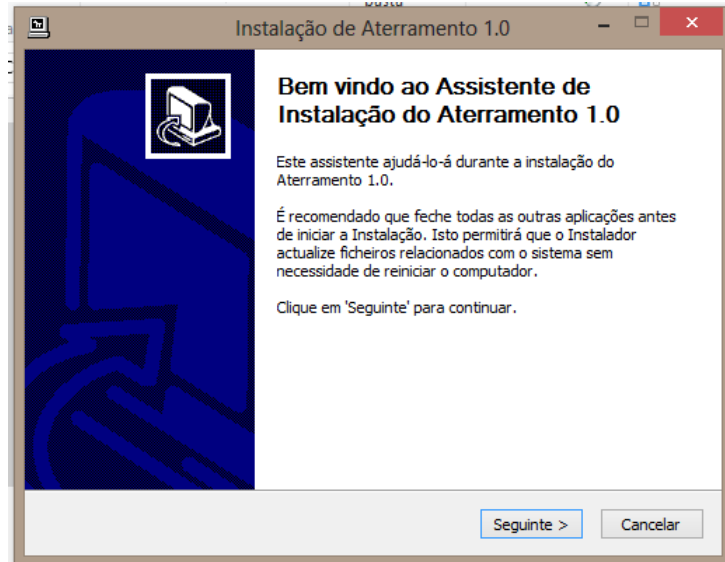
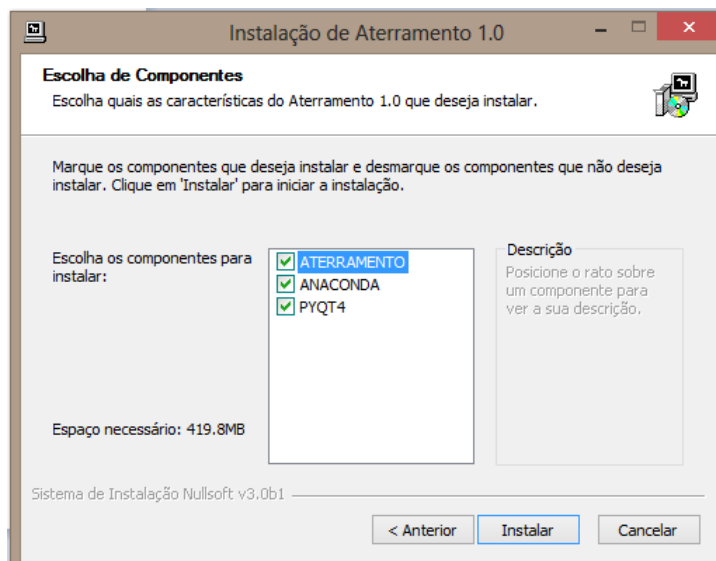
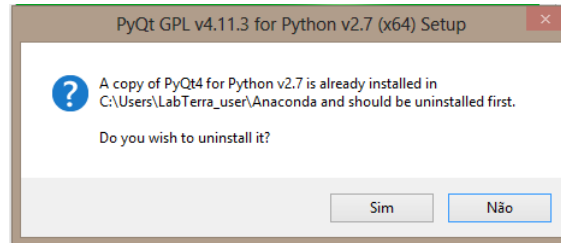


Figura 6: Selecionando os componentes necessários.



Uma vez confirmado os componentes necessário, o processo, propriamente dito, de instalação é iniciado. Em um determinado momento da instalação aparecerão na tela, outros dois instaladores. São eles do *Anaconda* e *PyQt*, este devem ser guiados também pelo usuário.

Figura 7: Confirmando a desinstalação do *PyQT* básico para a instalação do completo.



No momento da instalação do *PyQT* aparece uma mensagem, Figura 7, informando que já existe uma instalação na pasta do *Anaconda*, no entanto esta é a instalação básica do *PyQT*. Confirme a desinstalação do componente e continue a instalação completa do *PyQT*.

No final é criado um atalho chamado “aterramento” na área de trabalho.

4 Apresentação do Software

A Figura 8 apresenta a tela inicial em modo tela cheia do *software* Aterramento 1.0. Com este *software* é possível interagir totalmente com a fonte de impulso, sistema de aquisição de tensão e corrente bem como analisar as amostras e obter os resultados e plotagem de gráficos armazenados na memória.

A interface é dividida em partes. As principais são:

- Entradas.
- Ações.
- Resultados.

Outras partes são referente a como deve ser feito a ligação dos fios e apresentação dos apoiadores e executores do projeto.

Figura 8: Tela Inicial do Aterramento 1.0.

Sistema de Aquisição

Arquivo Ações U2531A Análise Sobre

Entrada

Área de Trabalho: Seleccione uma área de trabalho ...

Número de Amostras: 30

Nome do Terreno: Formigueiro

Nome do Arranjo / Rótulo: haste4

☐ Plotar o transiente após análise

Ações

Iniciar Cancelar 0%

Resultados

Status: Parado

Número exato: Siga as instruções abaixo

Tempo total (seg): 0

Tempo estimado (seg): 168.000000

Instruções

1. Insira o número de amostras a ser adquirido (Default: 30)

2. Insira o nome do Terreno a ser analisado.

3. Insira o nome do arranjo/rótulo.

4. Conecte a malha a ser analisada no borne/conector vermelho.

5. Conecte a haste auxiliar-central no borne verde.

Desenvolvimento

coelce LABTERRA Concema PD ANEEL LAMOTRIZ

Parado

4.1 Entrada

Antes de iniciar o processo de análise, são necessárias algumas configurações iniciais. O primeiro passo é definir onde serão salvos os dados das amostras, isto é feito selecionando uma “área de trabalho”. Clicando no “botão” a lado da referência “área de trabalho”. Ao fazer isto abre-se uma janela para selecionar uma pasta que servirá para tal propósito.

O número de amostra garante a confiabilidade na análise, em compensação, aumenta o tempo necessário para aquisição dos dados de tensão e corrente. O valor 30, é recomendado e foi definido como padrão. O tempo estimando para a coleta de uma única amostra, é de aproximadamente 5,6 segundos. Portanto para uma coleta de 30 amostra é necessário aproximadamente 2,8 minutos. Podendo variar de acordo com as especificações do computador utilizado.

O armazenamento das amostra é feito utilizando a data atual, o nome do terreno e o arranjo esperado para o mesmo. Valores estes que podem ser definidos ainda na “Entrada”, podendo serem alterados a qualquer momento.

Em campo é bastante útil a visualização da onda reconhecida pelo sistema de aquisição, portanto para que seja possível visualizá-la após o processo de análise. Marca-se a opção “Plotar o transiente após análise”.

4.2 Ações

A segunda parte “Ações” é responsável por dar início ao processo de identificação de uma topologia de aterramento. Esse processo consiste em acionar a fonte de impulso “n” vezes e capturar os sinais de tensão e corrente. Após isto estes valores são salvos na memória, para então serem classificados pelo software.

IMPORTANTE: Este equipamento opera com níveis de tensão elevados, portanto ao clicar em “Iniciar” garanta que ninguém esteja perto das hastes ou da malha alvo da identificação. Não toque nos cabos e conectores da fonte.

Uma vez iniciado o processo uma barra mostrará o progresso. Caso seja necessário é possível cancelar, clicando no botão “Cancelar”, sendo assim é pedido um tempo menor que 5 segundos para o cancelamento por completo.

4.3 Resultados

Ao fim do processo de coleta de amostra e análise, é apresentado para o usuário o resultado. Na campo “Número exato” é possível visualizar a topologia identificada. Com uma taxa de acerto de aproximadamente 87%.

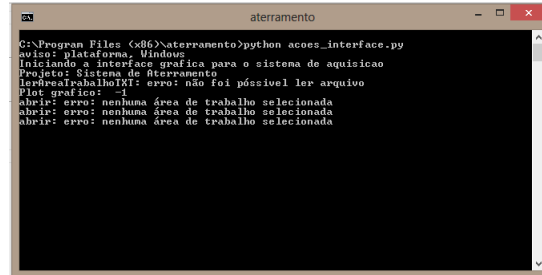
Apresenta-se também o tempo real que foi necessário para todo o ensaio. Tempo este que pode variar de configurações do computador ao número de amostras escolhidas.

4.4 Terminal

Uma ferramenta bastante útil é um terminal que é carregado na inicialização do software.

Não sendo necessário para o usuário final. Mensagens informando erros ou avisos foram colocadas no decorrer do programa, tornando o terminal uma ferramenta bastante útil, quando algo não estiver funcionando como deveria.

Figura 9: Terminal útil para debug.



```
C:\Program Files (x86)\aterramento>python acoes_interface.py
aviso: plataforma: Windows
Iniciando a interface grafica para o sistema de aquisicao
Projeto: Sistema de Aterramento
lerAreaTrabalhoTI: erro: não foi possível ler arquivo
Plot grafico: -1
abrir: erro: nenhuma área de trabalho selecionada
abrir: erro: nenhuma área de trabalho selecionada
abrir: erro: nenhuma área de trabalho selecionada
```

5 Exemplo, Identificando um Malha de Terra

O Exemplo aqui abortado é referente a identificação de uma topologia de aterramento desconhecida até então.

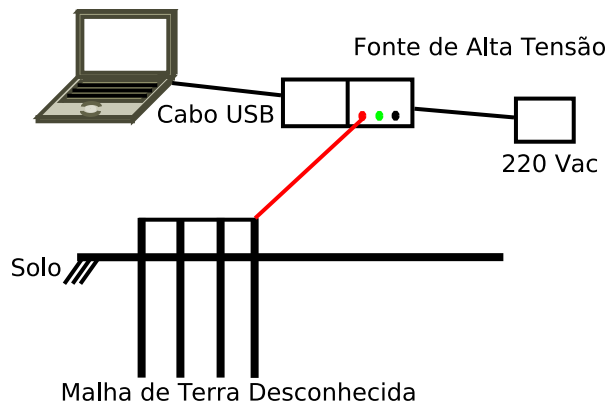
Todo o processo de identificação esta sujeito a erros portanto deve ser feito uma interpretação do resultado quando apresentado.

Antes de ligar a fonte de alta tensão a rede elétrica, certifique-se,

1. Identifique corretamente a Fase e Neutro na linha de alimentação da fonte.
2. O cabo USB deve esta devidamente conectado a uma porta livre do computador.
3. Software responsável pela identificação esta devidamente inicializado e aguardando os comandos do usuário.
4. As ligações com a malha de terra e haste auxiliar estão conforme o exemplo da Figura 10.

A omissão do passo 1 mostrado acima, pode ocasionar de erros na leitura a danos aos componentes internos da fonte de alta tensão.

Figura 10: Exemplo de Ligação



Para que o *Software* funcione corretamente é necessário selecionar uma área de trabalho e se necessário a quantidade de amostras as serem feitas. Para melhorar na identificação posterior de ensaios feitos é importante nomear o terreno que foi feito o ensaio, bem como um rótulo para a malha de terra a ser estudada. Como mostra a Figura 11 .

Figura 11: Dados de Entrada.

A interface de entrada de dados do software apresenta os seguintes campos:

- Entrada**
- Área de Trabalho:** C:\area_de_trabalho
- Número de Amostras:** 30
- Nome do Terreno:** Formigueiro
- Nome do Arranjo / Rótulo:** haste4
- ☒ Plotar o transiente após análise

Após a entrada destas informações, inicie o ensaio clicando em “INICIAR”, visto na Figura 12.

Figura 12: Iniciando o Ensaio.

A barra de ações do software contém os seguintes elementos:

- Ações**
- Botão **Iniciar**
- Botão **Cancelar**
- Progresso: 0%

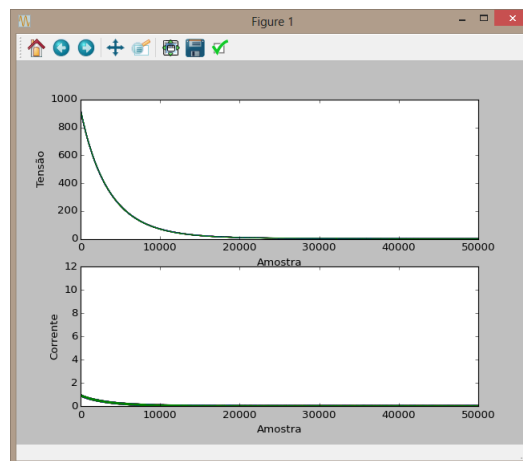
Depois de aproximadamente 3 minutos um resultado deve ser apresentando, um exemplo pode ser visto na Figura 13.

Figura 13: Exemplo de Resultado.

Resultados	
Status:	Parado
Número exato:	[4.]
Número aproximado:	3 a 4 hastes

Se caso seja necessário, em uma situação que o resultado pode não ser confiável, é possível visualizar o gráfico da tensão e corrente das amostras. Para isto é necessário confirmar a caixa “Plotar o transiente após análise”.

Figura 14: Plot do Transiente.



É possível plotar o gráfico, em outro momento, navegando até a opção:

Análise → Plotar Grafico → Plot V I transiente.

Contida na barra de tarefas, localizada na parte superior do GUI.

6 Princípio de Funcionamento

Um dos principais objetivos na construção de uma malha de terra é a proteção da vida humana, proteção dos equipamentos podendo também ser utilizada como meio para configuração triângulo - estrela aterrado para transformadores de distribuição ou de potência. Portanto constitui um item fundamental para

uma instalação elétrica.

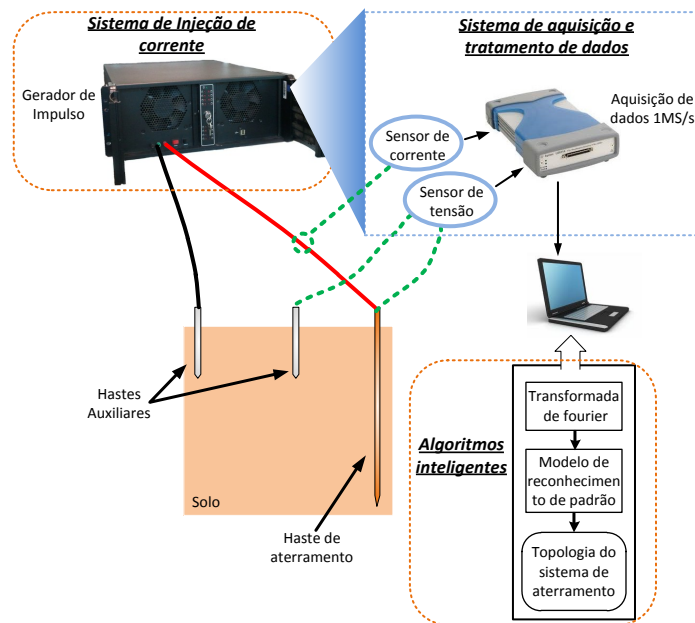
Entretanto devido a falhas na execução do projeto, é possível que a quantidade de hastes não sejam colocadas em sua totalidade. Trazendo riscos para o funcionamento do sistema, e levando a possíveis prejuízos fiscais para a empresa contratante. Em outros casos é possível que exista uma falha na conexão elétrica em algum ponto da malha.

Este equipamento inovador é portanto uma solução a identificação de uma topologia de aterramento já construída é que necessita de uma verificação se foi corretamente executada ou se não existem falhas elétricas.

Para o estudo de uma malha de terra quando submetida a uma descarga atmosférica é possível encontrar na literatura, modelos de circuitos elétricos, modelos eletromagnéticos, linhas de transmissão entre outros. Em todos é possível notar que os parâmetros mais majoritários são: solo e características das hastes. Parâmetros estes que determinam, resposta da malha de terra. Portanto o objetivo deste equipamento é diferenciar as possíveis topologias de malha de terra.

Utilizando para isto *Machine Learning* para o reconhecimento de padrões, partindo de situação já conhecidas. Considerando para isto

Figura 15: Princípio de Funcionamento do Sistema.



7 Especificações Técnicas

Aplicação	Analisar e identificar um topologia desconhecida de aterramento. Fornecendo a disposição/topologia das hastes em um aterramento até então desconhecido.
Método de identificação	É injetado no solo uma tensão elétrica, mede-se o sinal de tensão e corrente resultante. Com isto analisa-se por meio de algoritmos inteligentes qual a topologia.
Precisão	Aproximadamente 90%.
Alimentação	Rede de 220V 60Hz, linha monofásica sem terra.
Porta de Comunicação	USB
Peso	20 kg, sem a presença do computador.
Temperatura de Operação	20°C a 50°C