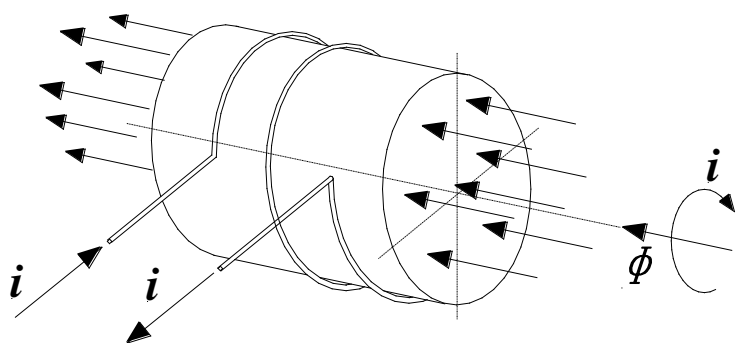
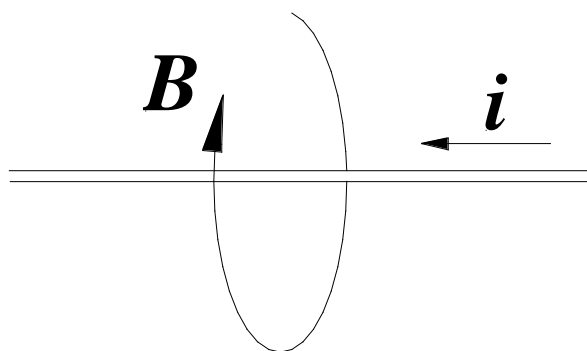
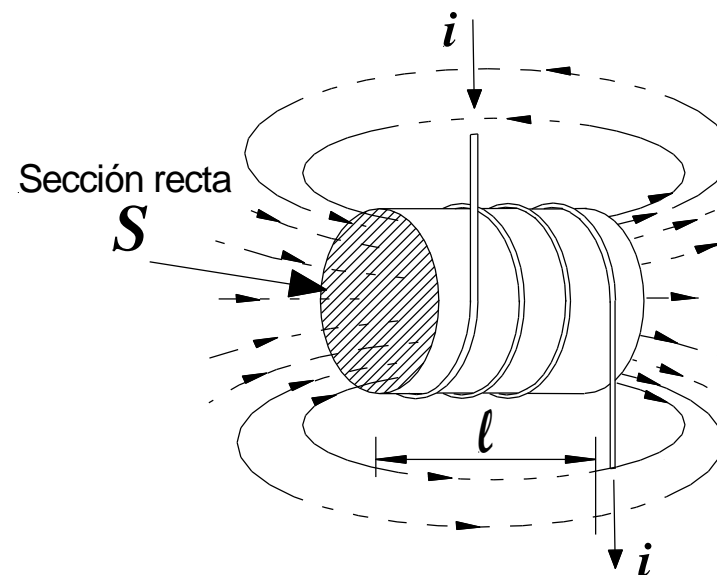
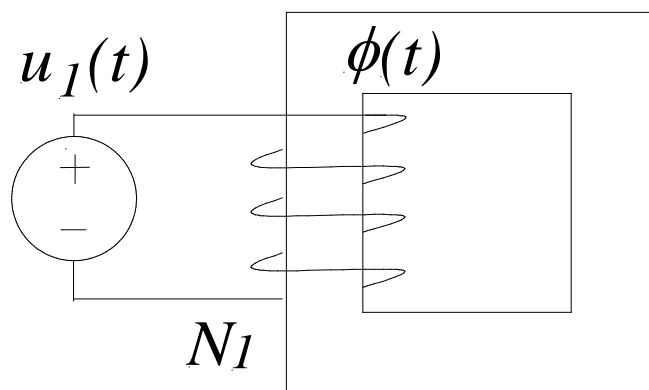


EFFECTOS MAGNÉTICOS DE LA CORRIENTE

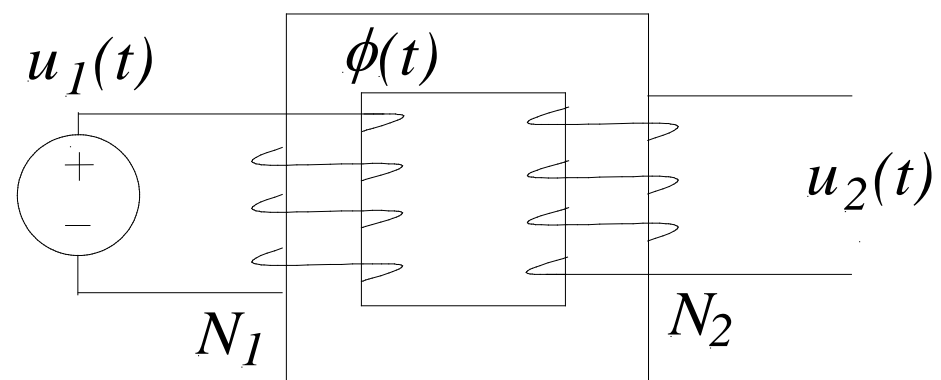


$$\Phi = B \cdot S$$





$$\phi(t) = \frac{1}{N_1} \int u_1 dt$$



De acuerdo a la ley de Faraday $u(t) = N \frac{d\phi}{dt}$

$$u_2(t) = N_2 \frac{d\phi(t)}{dt}$$

Ley de Lenz

El signo de $u_2(t)$ debe ser tal que el efecto se oponga a la causa que le da origen, por lo tanto:

¿por qué?

$$u_2(t) = -N_2 \frac{d\phi(t)}{dt}$$

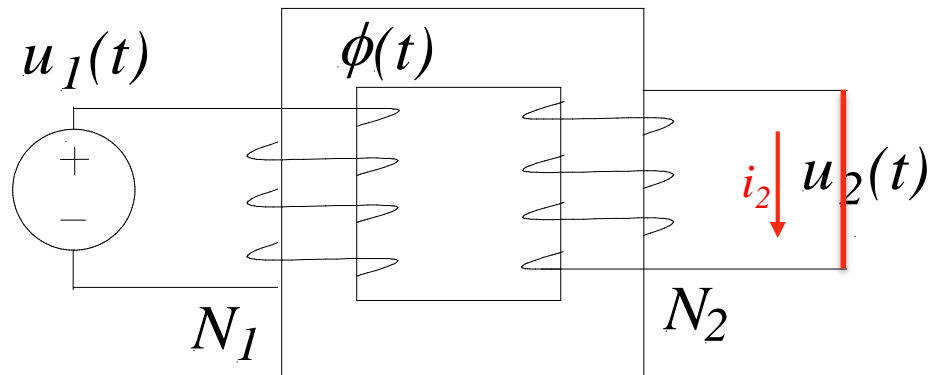
Por otra parte, en una bobina
(ecuación constitutiva)

$$u(t) = L \frac{di}{dt}$$

junto a

$$u(t) = N \frac{d\phi}{dt}$$

resulta $L = N \frac{\phi}{i}$ **Autoinductancia**



Además, si la bobina de la derecha se cortocircuitara:

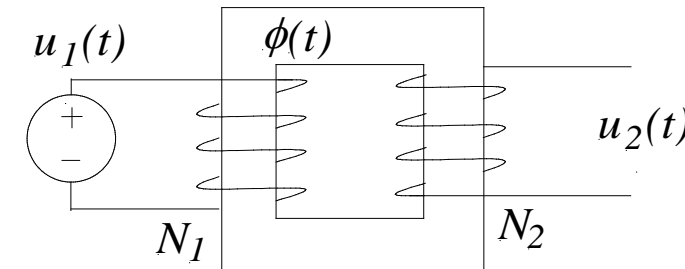
$$N_2 \frac{d\phi(t)}{dt} = L_2 \frac{di_2(t)}{dt}$$

Recordando la expresión:

$$u_2(t) = N_2 \frac{d\phi(t)}{dt}$$

que se puede reescribir:

$$u_2(t) = M \frac{di_1(t)}{dt}$$



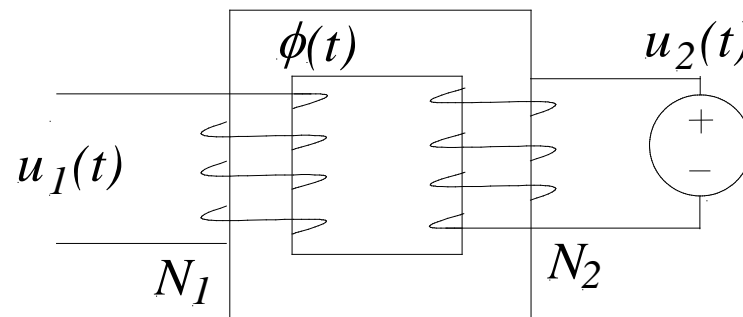
Lo que indica que u_2 depende de i_1 a través de una constante M , llamada **inductancia mutua**

Y combinando $u_2(t) = N_2 \frac{d\phi(t)}{dt}$ y $u_2(t) = M \frac{di_1(t)}{dt}$ resulta $M = N_2 \frac{\phi}{i_1}$

Además, la relación de $u_1(t) = N_1 \frac{d\phi(t)}{dt}$ y $u_2(t) = N_2 \frac{d\phi(t)}{dt}$ a través del flujo, origina

$$a = \frac{N_1}{N_2} = \frac{u_1}{u_2} \quad \text{relación de transformación}$$

Expresiones matemáticas similares se obtendrían si se intercambian la fuente y la bobina pasiva, dada la simetría del circuito:



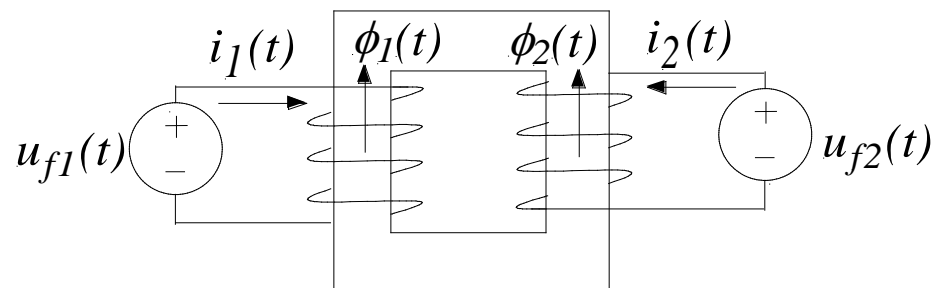
$$u_1(t) = M \frac{di_2(t)}{dt}$$

$$u_2(t) = L_2 \frac{di_2(t)}{dt}$$

CONCLUSIÓN

Se ha podido representar un efecto magnético mediante una relación entre tensiones y corrientes, en vez de considerar flujos u otras variables magnéticas.

*Si ambas bobinas fueran “activas”
(alimentadas con fuentes)*



*aparece un flujo neto, que es compartido por ambas bobinas, que se suele denominar **flujo mutuo o concatenado***

Se puede plantear un par de expresiones que relacionan el efecto de cada fuente y el efecto mutuo sobre cada arrollamiento, teniendo en cuenta cómo interactúan los flujos generados por ambas bobinas

$$u_{f1}(t) = L_1 \frac{di_1(t)}{dt} \pm M \frac{di_2(t)}{dt}$$

$$u_{f2}(t) = L_2 \frac{di_2(t)}{dt} \pm M \frac{di_1(t)}{dt}$$

*¿cómo se determina el signo de los términos de **M**?*

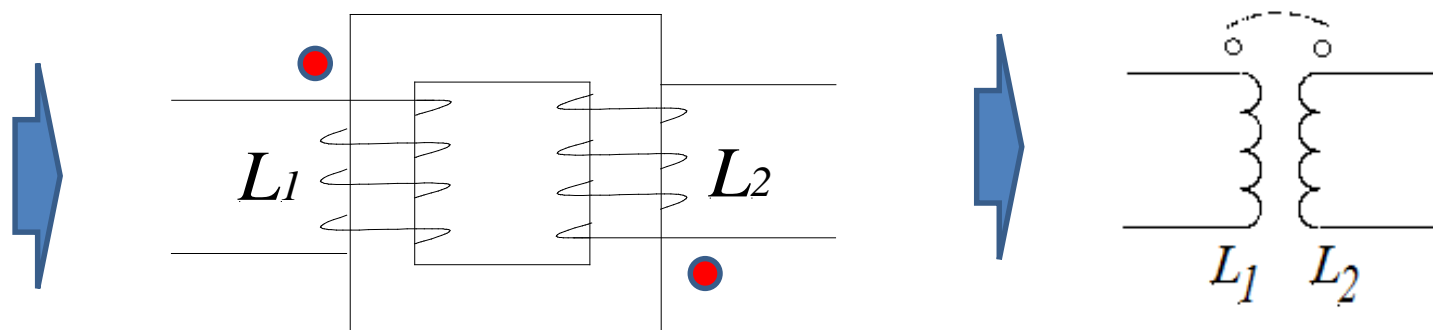
PUNTOS HOMÓLOGOS

Los **puntos homólogos** existen independientemente de la corriente y/o la tensión, pues representan una característica geométrica de un circuito acoplado magnéticamente.

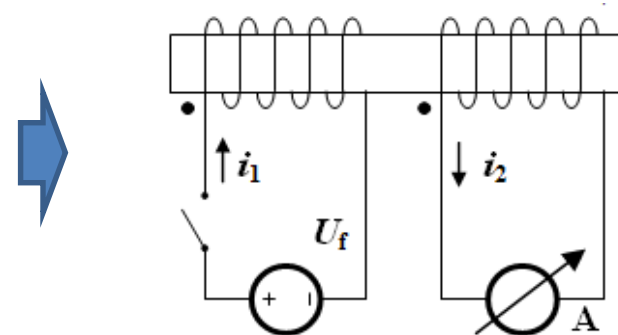
Sirven para indicar

- la forma en la que están enrolladas las bobinas sobre el núcleo (*¿cómo están enrolladas las bobinas?*)
- la polaridad instantánea de la tensión inducida en un punto homólogo respecto la “caída” de tensión en el otro punto es la misma.

¡Y no hace falta dibujar el núcleo de hierro!



Experimento para determinar los puntos homólogos si no se pueden ver los sentidos de los arrollamientos





TRANSFORMADOR DE TENSION HOWEST

INDUSTRIA ARGENTINA

N° 118704 TIPO VSERIS CL 01 50/77

NIVEL AISL 15/40/95 KV CAP 2.5 VA

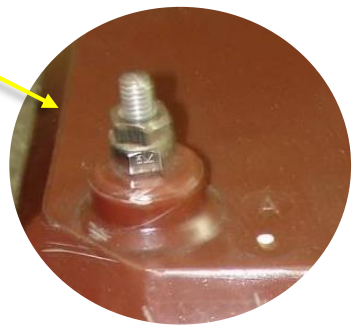
CLASIS 1 FAC.TEMP. 1.2 CAP.LIM. 250 VA

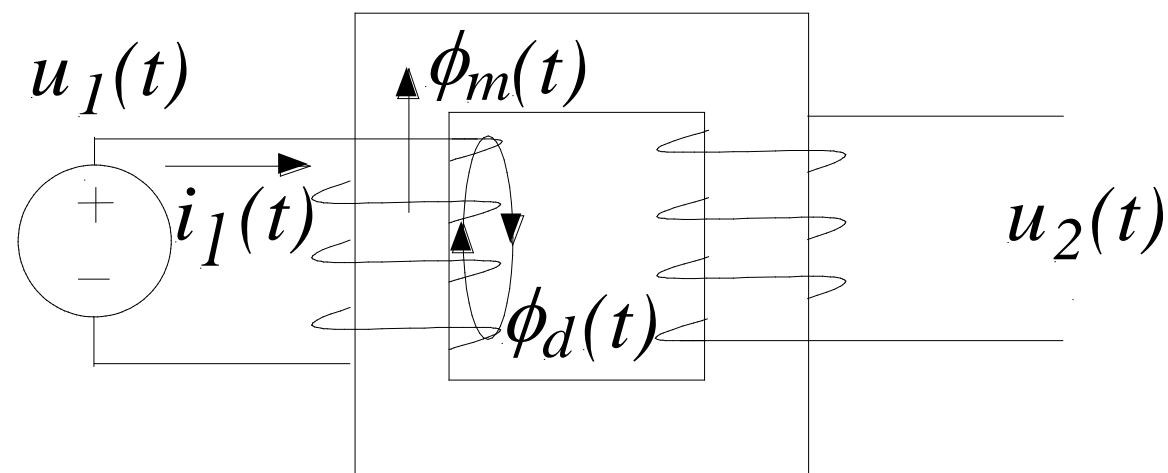
RELACION 13200 / 110 1990

ENROLLS

R-400 kOhm-cos 0.95

% VA	%	Min.
120	+0.013	+0.4
110	+0.015	+0.1
100	+0.014	0
90	+0.013	-0.1
80	+0.010	-0.2
70	+0.006	-0.2
60	0.000	-0.2
50	0.007	0
40	0.019	+0.2



DISPERSIÓN

$$\phi_1 = \phi_m + \phi_d$$

Al existir flujo de dispersión, se puede escribir:

$$\phi_{m1} = k_1 \phi_1 \quad \phi_{m2} = k_2 \phi_2$$

$$\phi_{d1} = \sigma_1 \phi_1 \quad \phi_{d2} = \sigma_2 \phi_2$$

k_1 y $k_2 \rightarrow$ coeficiente o factor de acoplamiento

σ_1 y $\sigma_2 \rightarrow$ coeficiente o factor de dispersión

y los flujos totales resultan

$$\phi_{m1} + \phi_{d1} = \phi_1 (k_1 + \sigma_1) = \phi_1$$

$$\phi_{m2} + \phi_{d2} = \phi_2 (k_2 + \sigma_2) = \phi_2 \quad \text{con } k + \sigma = 1$$

k y σ son función de la **geometría del sistema**, y pueden tomar valores entre 0 y 1, en forma contrapuesta

Analizando las autoinductancias

$$L_1 = \frac{N_1 \phi_1}{i_1} = \frac{N_1 \phi_{d1}}{i_1} + \frac{N_1 \phi_{m1}}{i_1} = L_{d1} + L_{m1}$$

y

$$L_2 = \frac{N_2 \phi_2}{i_2} = \frac{N_2 \phi_{d2}}{i_2} + \frac{N_2 \phi_{m2}}{i_2} = L_{d2} + L_{m2}$$

Recordando las expresiones

$$M = \frac{N_2 \phi_{m1}}{i_1} \quad \text{y} \quad a = \frac{N_1}{N_2}$$

Resultan

$$M = \frac{N_1 \phi_{m2}}{i_2} = \frac{N_2}{N_1} \frac{N_1 \phi_{m2}}{i_2} = a L_{m2} \quad \text{y} \quad M = \frac{N_2 \phi_{m1}}{i_1} = \frac{N_1}{N_2} \frac{N_2 \phi_{m1}}{i_1} = \frac{L_{m1}}{a}$$

de las cuales surge que $L_{m1} = a^2 L_{m2}$

Por otra parte

$$M^2 = \frac{N_2 \phi_{m1}}{i_1} \cdot \frac{N_1 \phi_{m2}}{i_2} = \frac{N_2 k \phi_1}{i_1} \cdot \frac{N_1 k \phi_2}{i_2} = \frac{N_2 k \frac{L_1 i_1}{N_1}}{i_1} \cdot \frac{N_1 k \frac{L_2 i_2}{N_2}}{i_2} = k L_1 \cdot k L_2 = k^2 L_1 L_2$$



$$M = k \sqrt{L_1 \cdot L_2}$$

¡Ojo! ¡Sólo es una fórmula!

Luego

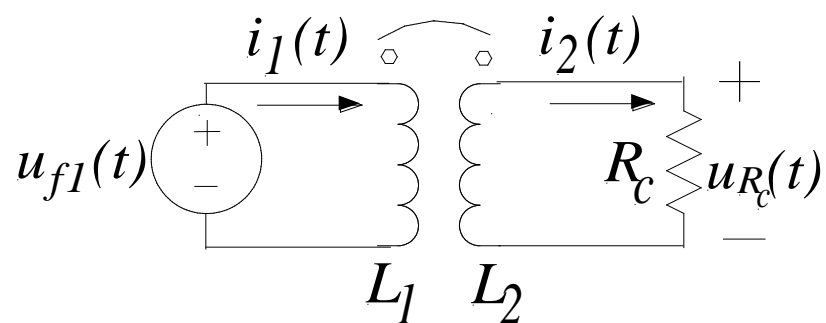
$$M = k \sqrt{L_1 \cdot L_2} = \sqrt{k_1 \cdot k_2} \sqrt{L_1 \cdot L_2} = \sqrt{k_1 \cdot k_2 \cdot L_1 \cdot L_2} = \sqrt{L_{m1} \cdot L_{m2}}$$

Y si la dispersión fuera nula

$$L_{m1} = L_1 \quad \text{y} \quad L_{m2} = L_2$$

TRANSFORMADOR

Circuito acoplado básico



$$u_{f1}(t) = L_1 \frac{di_1(t)}{dt} - M \frac{di_2(t)}{dt}$$

$$0 = L_2 \frac{di_2(t)}{dt} + i_2(t) \cdot R_c - M \frac{di_1(t)}{dt}$$

¿Cómo se determinó el signo de los términos de M ?

Aplicando complejos:

$$\underline{U}_{f1} = j\omega L_1 \underline{I}_1 - j\omega M \underline{I}_2$$

$$= jX_{L1} \underline{I}_1 - jX_M \underline{I}_2$$

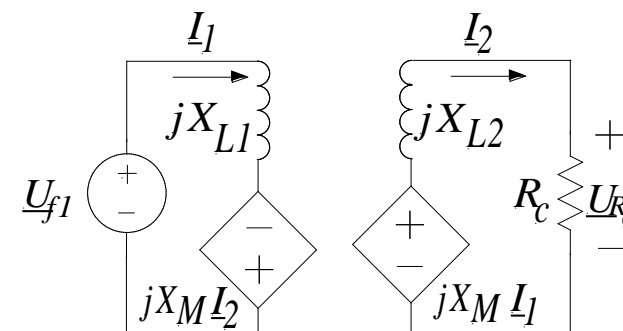
$$0 = j\omega L_2 \underline{I}_2 + R_c \cdot \underline{I}_2 - j\omega M \underline{I}_1$$

$$= jX_{L2} \underline{I}_2 + R_c \cdot \underline{I}_2 - jX_M \underline{I}_1$$

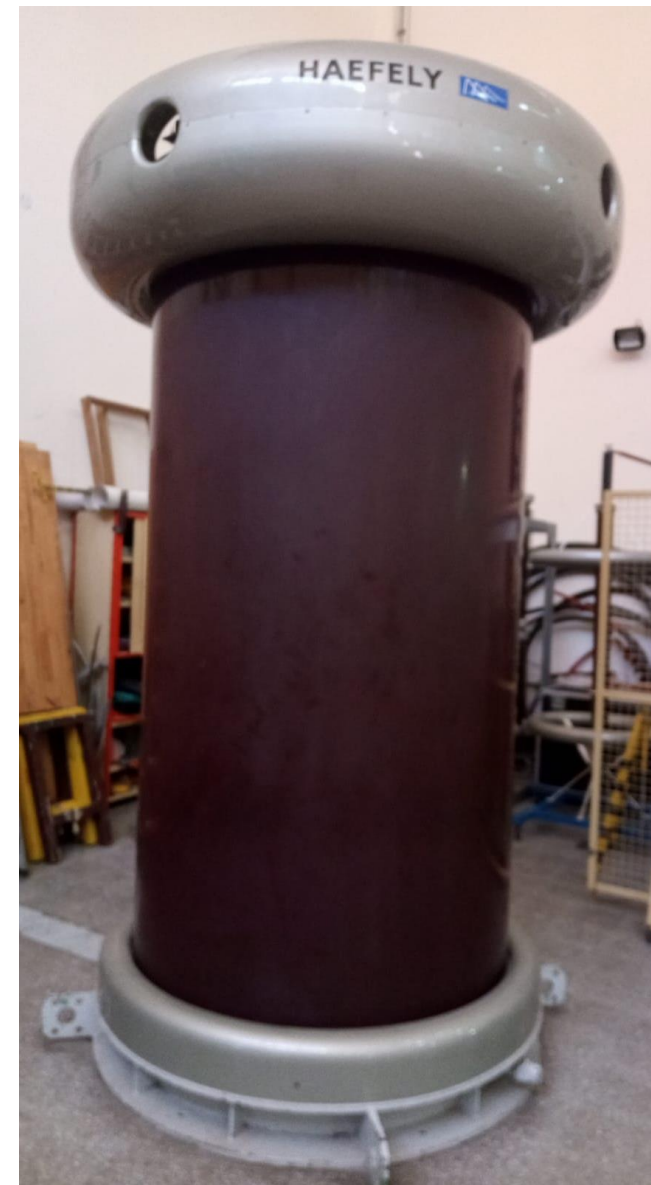
Reescribiendo adecuadamente el sistema anterior

$$\underline{U}_{f1} + jX_M \underline{I}_2 = jX_{L1} \underline{I}_1$$

$$jX_M \underline{I}_1 = jX_{L2} \underline{I}_2 + R_c \cdot \underline{I}_2$$



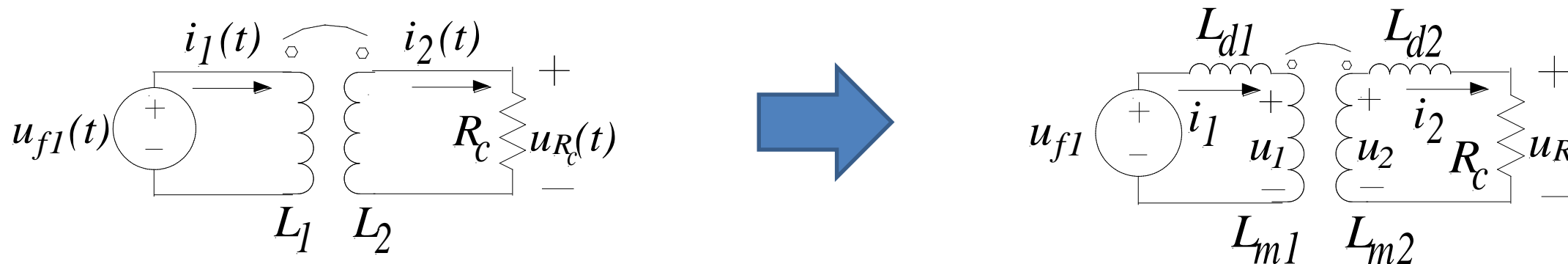
Circuito equivalente con fuentes controladas



TRANSFORMADOR

Modelo conductivo

Se inicia el análisis separando las inductancias de dispersión y de magnetización



A partir de dicha separación se pueden reescribir las ecuaciones del sistema

$$\underline{U}_{f1} = j\omega L_1 \underline{I}_1 - j\omega M \underline{I}_2$$

$$0 = j\omega L_2 \underline{I}_2 + R_C \cdot \underline{I}_2 - j\omega M \underline{I}_1$$



$$\underline{U}_{f1} = j\omega L_{d1} \underline{I}_1 + j\omega L_{m1} \underline{I}_1 - j\omega M \underline{I}_2$$

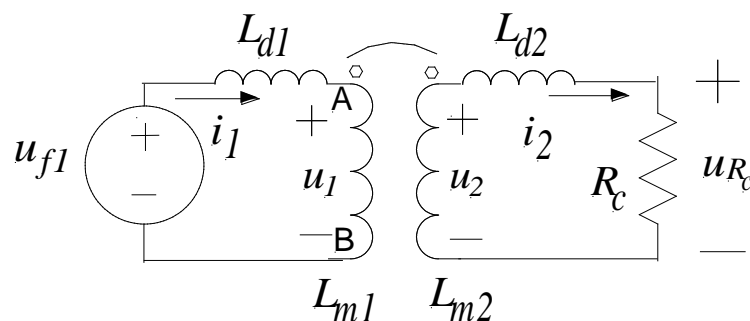
$$0 = j\omega L_{d2} \underline{I}_2 + j\omega L_{m2} \underline{I}_2 + \underline{I}_2 \cdot R_C - j\omega M \underline{I}_1$$

*Debe tenerse en cuenta que, en esta condición, el acoplamiento entre L_{m1} y L_{m2} es **perfecto o ideal**, es decir $k=1$*

TRANSFORMADOR

Modelo conductivo

Ahora se plantea obtener la **admitancia equivalente** vista desde AB hacia la derecha

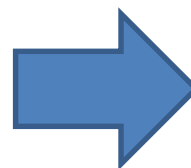


$$u_{AB}(t) = u_1(t) = L_{m1} \frac{di_1(t)}{dt} - M \frac{di_2(t)}{dt}$$

$$M \frac{di_1}{dt} = L_{m2} \frac{di_2}{dt} + L_{d2} \frac{di_2}{dt} + i_2 \cdot R_C$$

$$\underline{U}_{AB} = \underline{U}_1 = j\omega L_{m1} \underline{I}_1 - j\omega M \underline{I}_2$$

$$j\omega M \underline{I}_1 = j\omega L_{m2} \underline{I}_2 + j\omega L_{d2} \underline{I}_2 + R_C \underline{I}_2$$



$$\underline{U}_1 = jX_{m1} \underline{I}_1 - jX_M \underline{I}_2$$

$$jX_M \underline{I}_1 = jX_{m2} \underline{I}_2 + jX_{d2} \underline{I}_2 + R_C \underline{I}_2$$

Recordando la expresión de M en función de L_{m1} y L_{m2} (para acoplamiento perfecto)

$$M = \sqrt{L_{m1} \cdot L_{m2}}$$



$$M^2 = L_{m1} \cdot L_{m2}$$



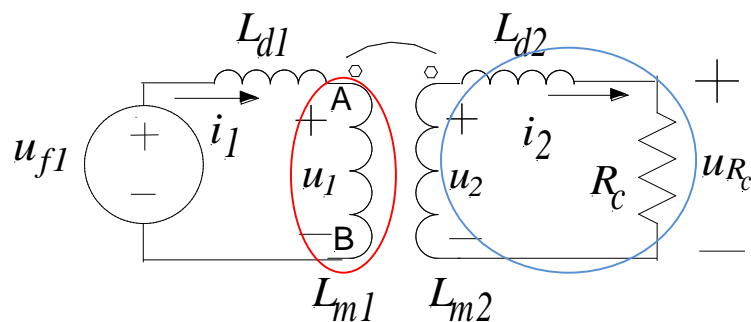
$$X_M^2 = X_{L_{m1}} \cdot X_{L_{m2}}$$

multiplicando por ω^2 a ambos lados del igual

TRANSFORMADOR

Modelo conductivo

Operando matemáticamente para obtener la **admitancia** vista desde **AB** y ordenando



$$\underline{Y}_{AB} = \frac{\underline{I}_1}{\underline{U}_1} = \frac{1}{jX_{m1}} + \frac{1}{a^2 (jX_{d2} + R_C)}$$

Queda como ejercicio
para el estudiante obtener
este resultado

con

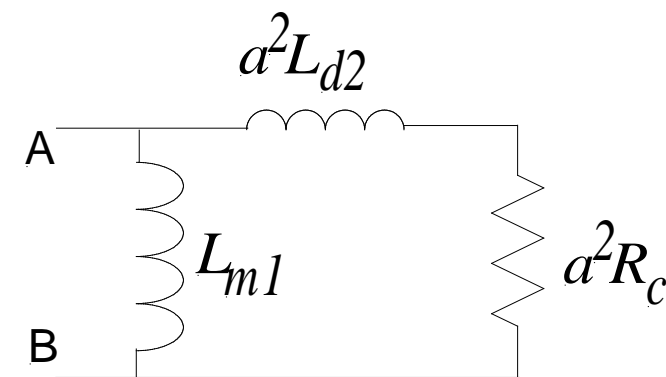
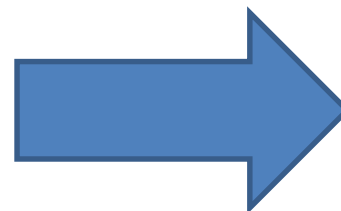
$$a^2 = \frac{X_1}{X_2} = \frac{k \cdot X_1}{k \cdot X_2} = \frac{X_{m1}}{X_{m2}}$$

$$\underline{Y}_{AB} = \frac{1}{jX_{m1}} + \frac{1}{R_C a^2 + jX_{d2} a^2}$$

Inductancia
de valor
 L_{m1}

Resistencia
de valor R_C
en serie con
inductancia
de valor L_{d2}

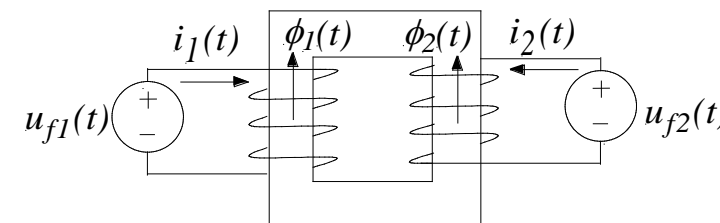
Ambos
elementos están
en paralelo



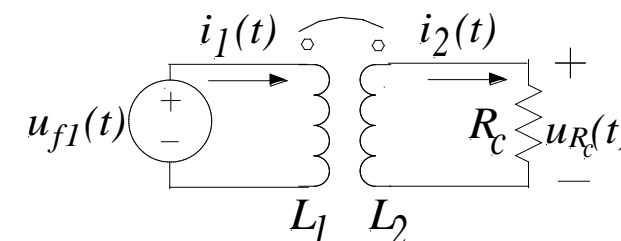
Circuito equivalente
conductivo visto desde **AB**

RECAPITULACIÓN

*Dos inductores energizados, muy próximos uno del otro, **ejercen influencia mutua** a través de sus respectivos campos magnéticos*

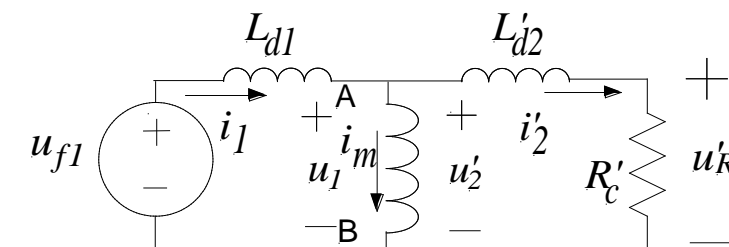


*Dicha influencia puede ser cuantificada en función de la geometría del conjunto y expresada matemáticamente mediante relaciones de **tensiones y corrientes**, lo cual permite el análisis utilizando las leyes básicas de circuitos*



*Se pone de manifiesto la utilidad de los **puntos homólogos** para establecer las polaridades de las **caídas de tensión** y de las correspondientes **tensiones inducidas** en los inductores involucrados, cuya ubicación surge del modo en que se encuentran arrolladas las bobinas*

*Surge como principal aplicación el **transformador**, para el cual se presentó un modelo conductivo, lo que permite suprimir el acoplamiento magnético del análisis circuital y así simplificar cierto tipo de análisis*



BIBLIOGRAFÍA

- *Circuitos eléctricos. Parte 1.* Deorsola-Morcelle. Cap 5.
- *Principios de electrotecnia. Tomo I.* Zeveke - Ionkin. Cap XII.
- *Circuitos eléctricos.* Nilsson. Cap 13.
- *Circuitos en ingeniería eléctrica.* Skilling. Cap 10.
- *Análisis básico de circuitos eléctricos.* Johnson-Hilburn-Johnson. Cap 16.
- *Teoría de circuitos eléctricos.* Sanjurjo - Lázaro - de Miguel. Cap 9.
- *Análisis de circuitos en ingeniería.* Hayt-Kemmerly. Cap 14.
- *Circuitos.* Carlson. Cap 8.
- *Análisis introductorio de circuitos.* Boylestad. Cap 25.
- *Circuitos eléctricos y magnéticos.* E. Spinadel. Cap 13.