Motores eléctricos

vamos a conocer...

- 1. Motores eléctricos
- 2. Motores de corriente alterna
- 3. Motores de corriente continua

PRÁCTICA PROFESIONAL 1

Arranque manual de un motor trifásico mediante conmutador rotativo

PRÁCTICA PROFESIONAL 2

Arranque manual de un motor trifásico mediante conmutador estrella-triángulo

MUNDO TÉCNICO

Motores especiales



Motores eléctricos

La gran mayoría de los movimientos que realizan las máquinas en la industria, para tareas tan dispares como desplazar objetos, empaquetar, cerrar puertas, subir y bajar materiales, agitar líquidos, etc., se realizan mediante motores eléctricos.

Un motor, es un receptor que al ser alimentado mediante una corriente eléctrica, produce un movimiento giratorio en su eje que, a través de los acoplamientos mecánicos adecuados, es aprovechado para efectuar diferentes trabajos en el sector industrial y doméstico.



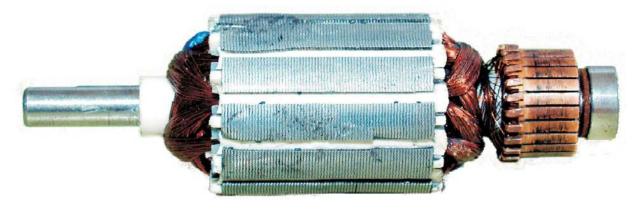
Partes internas de un motor eléctrico

El rotor es la parte giratoria de la máquina eléctrica y se aloja en el interior del circuito magnético del estator.

El estator es la parte fija de de la máquina. Está formado por chapa magnética ranurada (o piezas polares), en la que se aloja el devanado.

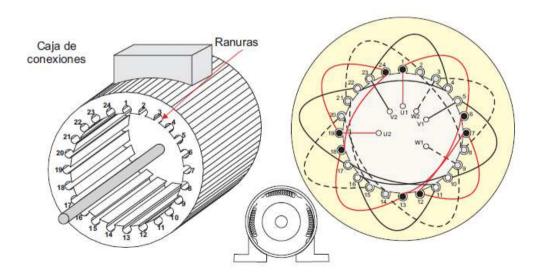


Rotor bobinado.

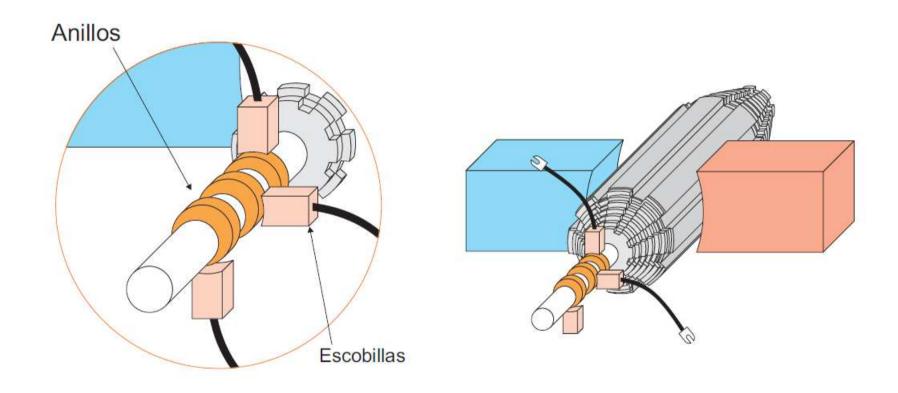


Estátor.





Anillos rozantes.

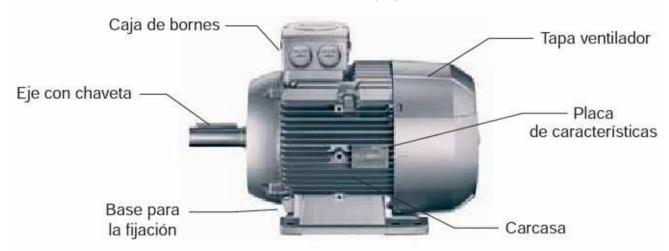


Motores eléctricos

Partes externas de un motor eléctrico

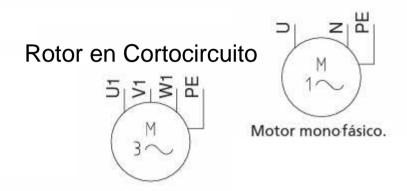
Si echas un vistazo al exterior de un motor eléctrico, podrás identificar las siguientes partes:

- Caja de bornes: permite la conexión del motor eléctrico al sistema de alimentación.
- Placa de características: es una placa de aluminio en la que se encuentran estampadas (por serigrafia o troquel) las características más significativas del motor.
- Eje: es el elemento por el que se trasmite el movimiento giratorio del motor.
 Dispone de una chaveta para el acoplamiento a la maquinaria en la que vaya a ser instalado.
- Carcasa: cubre todo el interior del motor, tanto el circuito eléctrico como el circuito magnético.
- Tapa del ventilador: cubre el sistema de ventilación del motor. Dispone de una rejilla para facilitar la salida de aire.
- Base de fijación: es la parte de la carcasa que permite la fijación del motor a la bancada en la que va a ubicarse. Suele disponer de cuatro ranuras para la fijación y ajuste mediante tornillos.

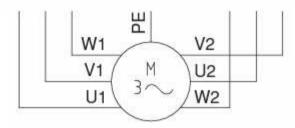


Motores de corriente alterna

En función del número de fases de la alimentación, los motores de corriente alterna **pueden ser monofásicos y trifásicos.** Los monofásicos se alimentan mediante fase y neutro y los trifásicos mediante tres fases. Los primeros se utilizan mayoritariamente en entornos domésticos y los segundos en entornos industriales.

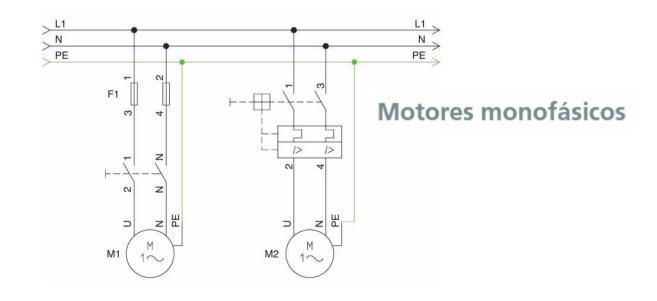


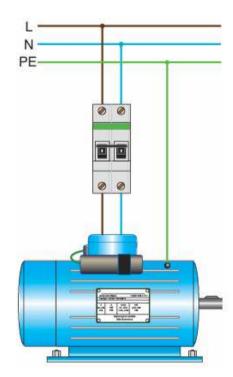




Motor trifásico con 6 bornes.

Motor trifásico con rotor en cortocircuito.

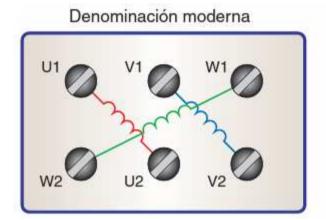


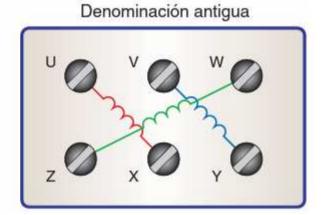


recuerda

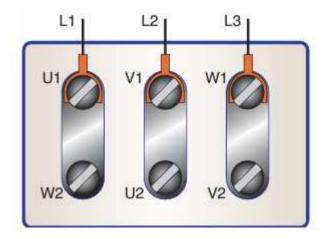
El borne PE corresponde al conductor de protección (toma de tierra).

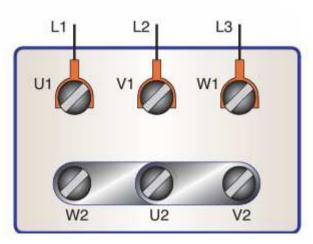
Los motores trifásicos disponen en el estator tres devanados, uno por fase. Cada devanado tiene dos terminales, un principio y un final, que salen a la caja de bornes, quedando conectados internamente de la siguiente forma:





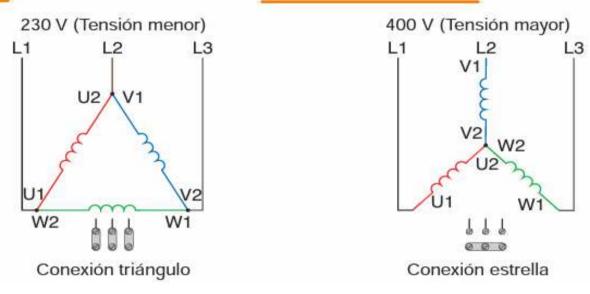
Los motores trifásicos disponen una caja de bornes con 6 bornes, los cuales pueden ser interconectados entre sí de la siguiente manera:





Así, se puede decir que todos los motores trifásicos son bitensión.

Por ejemplo, si un motor trifásico indica en su placa de características, que la tensión nominal es de 230V/400V, si se conecta a una red de alimentación de 230V, la conexión debe hacerse en triángulo. Sin embargo, si la red de alimentación es de 400 V, la conexión de los bornes debe hacerse en estrella.



Todos los motores disponen de un conjunto de chapas perforadas, que facilitan la conexión de los bornes en estrella o en triángulo.





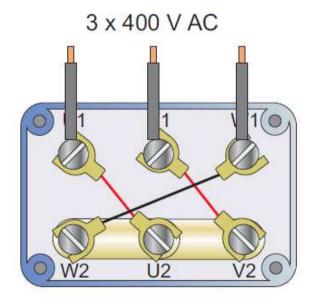


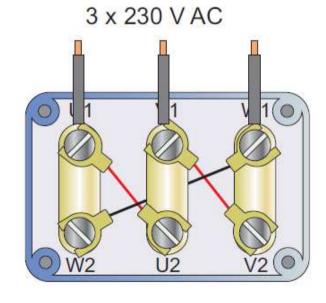


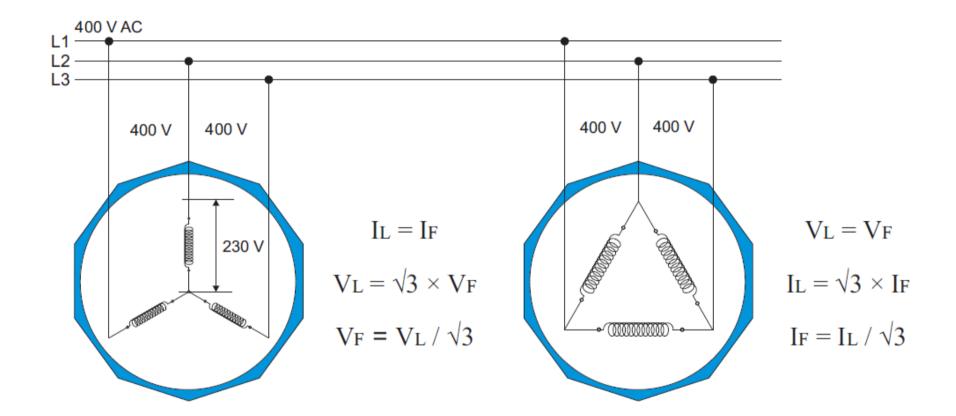
Diferentes cajas de bornes de motores trifásicos

Placa de características

MARCA COMERCIAL		
MOTOR	FRECUENCIA	NORMA CONSTRUCCIÓN
3 \sim	50 Hz	IEC 34-1
TENSIÓN DE FTO.		INTENSIDAD NOMINAL
400/230 V		1,4/2,4 A
CONEXIONADO		POTENCIA NOMINAL
\perp \triangle		0,37 kW / 0,5 CV
GRADO DE PROTECCIÓN		FACTOR DE POTENCIA
IP 54		Cosφ = 0,65
		VELOCIDAD NOMINAL
		1000 r.p.m.







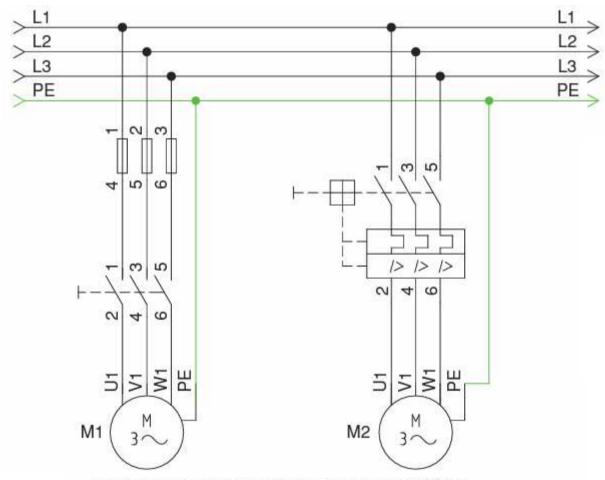
L₁ L2 · L3 -PE . 5 4 July -5-

seguridad

La carcasa de todos los motores debe conectarse siempre al cable de toma de tierra (PE).

Arranque directo de un motor trifásico

Los motores de baja potencia (menores de 0,75 kW), pueden arrancarse de forma directa mediante un interruptor tripolar, que permita la apertura o cierre de todas las fases a la vez.



Dos formas de arranque directo de un motor trifásico.

Falta de una fase en la alimentación de un motor trifásico

Si un motor trifásico es alimentado con solo dos de las tres fases de la red eléctrica, se produce una sobrecorriente en estas fases, que si se mantiene en el tiempo, puede hacer peligrar los devanados internos del motor, destruyéndolos de forma irremediable a los pocos segundos de darse esta situación.

Si el motor está parado y se intenta arrancar en dos fases, emite un sonido característico y no arranca. Sin embargo, si el motor está en marcha cuando se produce la falta de una fase, es muy posible que el motor siga girando, emitiendo un sonido anormal, hasta que se quema.

En el mercado existen diferentes dispositivos que detectan la falta de una fase, permitiendo desconectar el motor de la red eléctrica.

según el REBT

Los motores deben estar protegidos contra cortocircuitos y contra sobrecargas en todas sus fases, debiendo esta última protección ser de tal naturaleza que cubra, en los motores trifásicos, el riesgo de la falta de tensión en una de sus fases.



caso **práctico** inicial

A mayor potencia del motor, mayor es el pico de corriente en el momento del arranque.

vocabulario

El **par motor** es la fuerza que es capaz de ejercer un motor en cada giro.

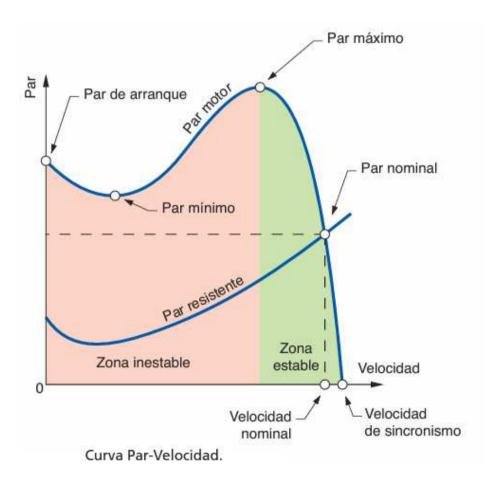
¿Qué ocurre en el momento del arranque de los motores de inducción?

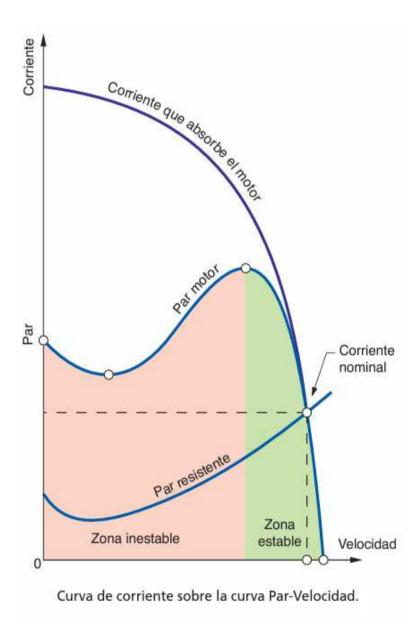
El instante del arranque de un motor de inducción es especialmente delicado, ya que la máquina debe vencer el par resistente que se aplica en su eje, hasta conseguir la velocidad de funcionamiento nominal. Si la carga que se aplica en él es excesivamente grande, el motor puede no llegar a arrancar.

Los fabricantes de motores suelen representar esta característica mediante la denominada curva **Par-Velocidad**. En ella se puede observar lo que ocurre con el par motor hasta que consigue la velocidad nominal.

Como puedes ver en la figura 4.31, existe una zona inestable, en la que el par motor pasa por diferentes valores. En ese momento, si el par resistente es excesivamente elevado y está por encima de la curva del par motor, la máquina puede tener problemas para arrancar o incluso no conseguirlo. Una vez superada esta zona inestable, el motor consigue su velocidad nominal, funcionando en condiciones normales.

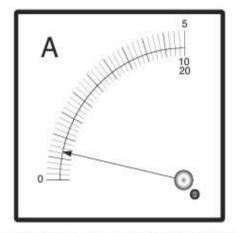
Vencer el par resistente en el momento del arranque, cuando el motor está a plena carga, produce una sobrecorriente, cuyo valor es muy superior a la corriente nominal del motor, que puede resultar enormemente perjudicial, tanto para la instalación como para la aparamenta que alimenta la máquina. Este efecto se enfatiza en los motores de gran potencia y por tanto es necesario tenerlo siempre en cuenta.



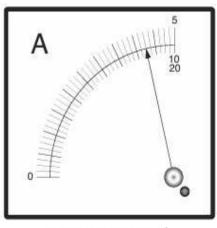


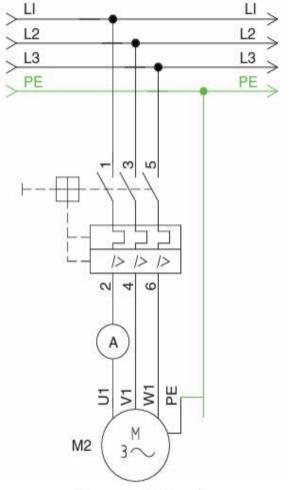


Corriente nominal.



Corriente en el momento del arranque.



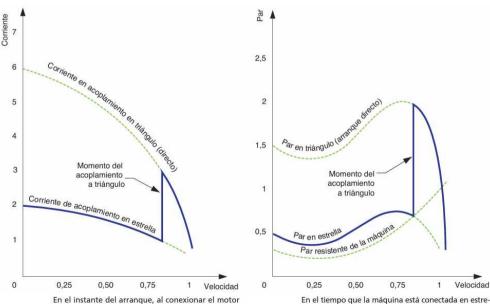


Esquema del circuito.

Arranque estrella/triángulo

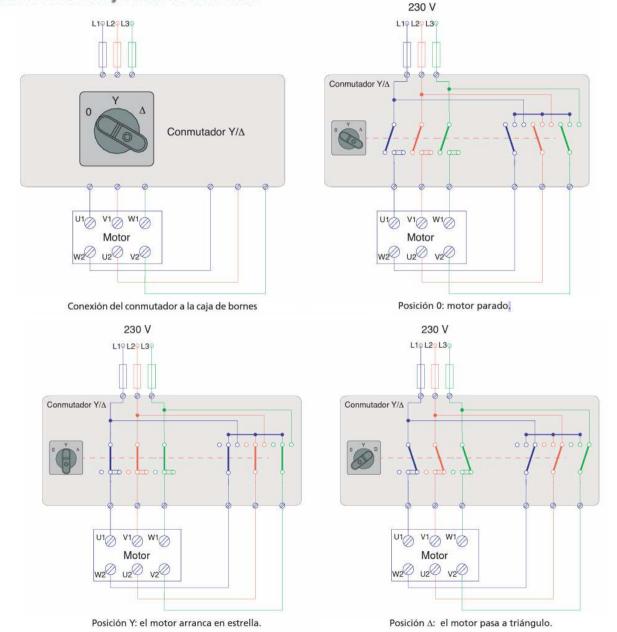
Existen varios métodos para evitar las sobrecorrientes en el instante del arranque de los motores trifásicos de jaula de ardilla, pero posiblemente, el más utilizado, por su sencilla implementación y bajo coste, es el denominado arranque estrella/triángulo.

El arranque estrella/triángulo consiste en poner en marcha el motor en dos tiempos. En el primero, que coincide con la conmutación a la red eléctrica, el motor funciona con sus bornes conectados en estrella, consumiendo así tres veces menos corriente que en funcionamiento nominal. En el segundo tiempo, que coincide cuando la máquina ya ha conseguido la velocidad y corriente nominales, la caja de bornes se conmuta al modo triángulo, trabajando así en las condiciones de marcha normal para las que ha sido diseñado.



En el instante del arranque, al conexionar el motor en estrella, la corriente disminuye 3 veces la que consumiría si el arranque se hiciera de forma directa.

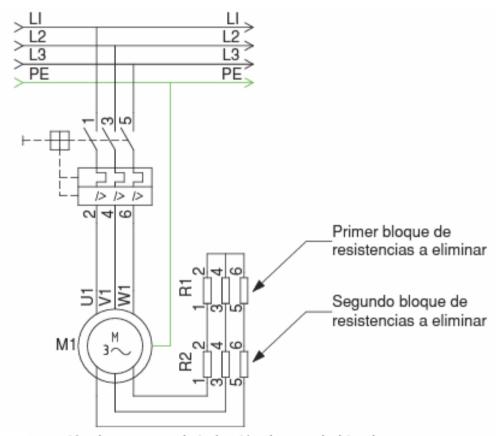
En el tiempo que la máquina está conectada en estrella, el par motor también disminuye de forma considerable. En este caso, si la carga en el eje (par resistente) es muy grande, el motor no



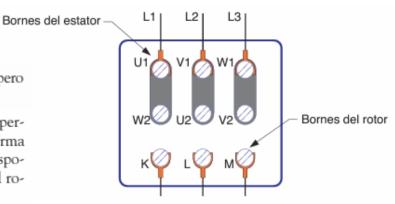
Motores de inducción con rotor bobinado

Su uso no está tan extendido como los de rotor en jaula de ardilla o cortocircuito, pero se utilizan para aplicaciones muy concretas que requieren un gran par motor.

La caja de bornes tiene los seis bornes habituales en los motores trifásicos, que permiten conectar los devanados del estator en estrella y triángulo, de igual forma que se ha visto para los motores de rotor en jaula de ardilla. Pero además, dispone de tres bornes adicionales para el conexionado externo del devanado del rotor, etiquetados como K,L,M.



Conexión de un motor de inducción de rotor bobinado.

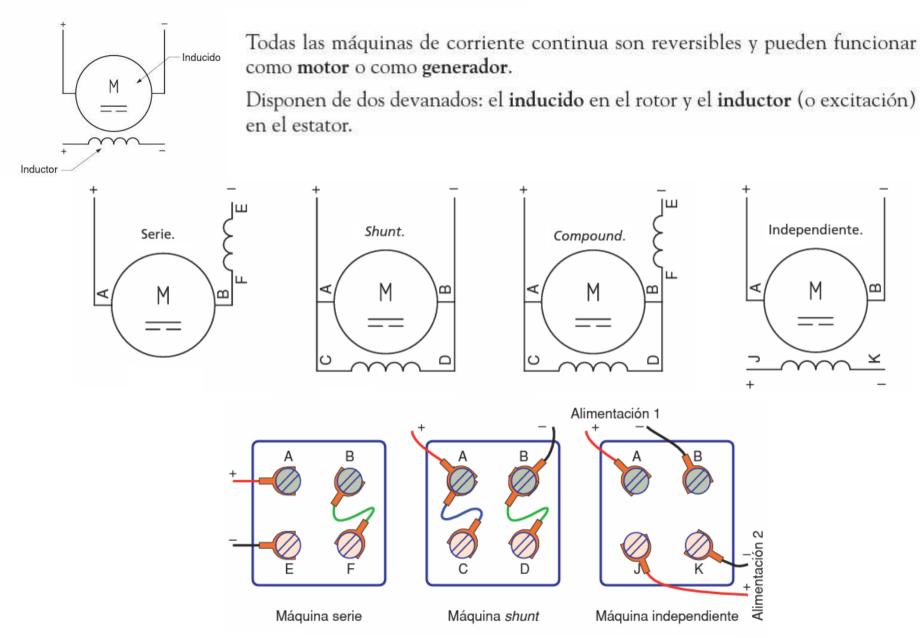


Caja de bornes de un motor con rotor bobinado.



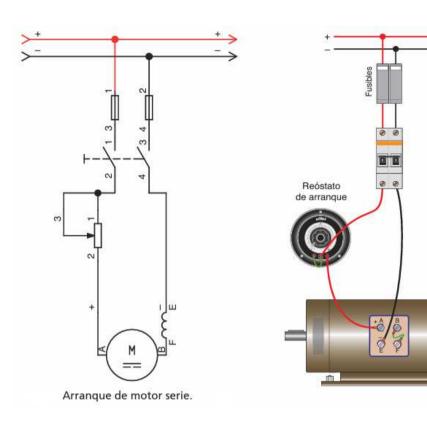
Detalle de un rotor bobinado.

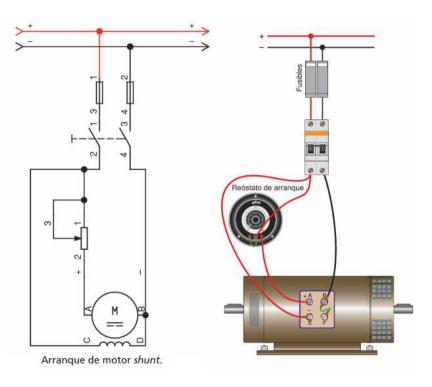
Motores de corriente continua



Cajas de bornes de los diferentes tipos de motores de corriente continua

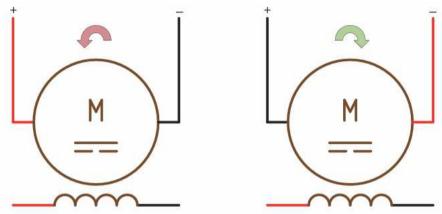
Arranque directo de motores de corriente continua



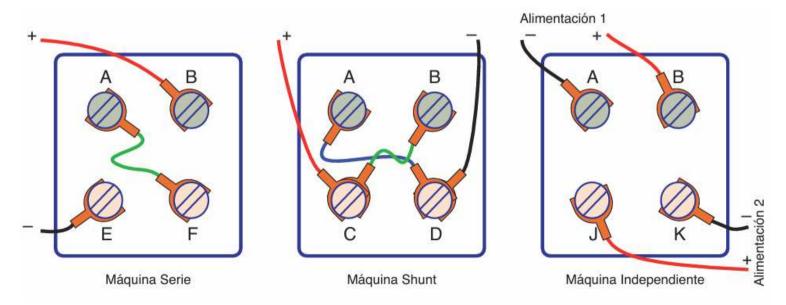


Inversión del sentido de giro de los motores de CC

Para invertir el sentido de giro de un motor de CC, se debe cambiar el sentido de la corriente en uno de sus devanados.

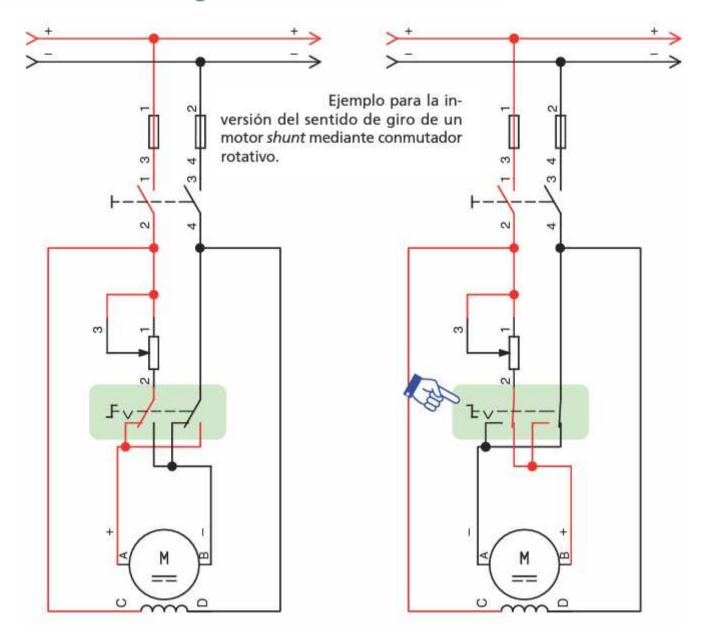


Cambio de polaridad en uno de los devanados para inversión sentido de giro.



Conexión de bornes para la inversión del sentido de giro.

Inversión del sentido de giro de los motores de CC



EN **RESUMEN**

