Máquinas e instalaciones eléctricas Resumen para el final Año: 2012 lianjosho opasdí hjklzxcvbnmqwertyulopasargnjklzxc

Índice

	Capítulo 1: CIRCUITOS MAGNÉTIC	os
1 –	GENERALIDADES	
2 –	EXPRESIONES DE CÁLCULO EN LOS CIRCUITOS MAGNÉTICOS	
3 –	CÁLCULO DE CIRCUITOS MAGNÉTICOS	
4 -	FLUJO DISPERSO Y FACTOR DE DISPERSIÓN	.12
	Capítulo 2: TRANSFORMADOR	ES
1 –	GENERALIDADES	_
2 –	ESTADOS DEL TRANSFORMADOR	.16
	2.1 – Transformador en vacío	. 16
	2.1 – 1: Diagrama vectorial de un transformador en vacío	. 18
	2.2 – Transformador en carga	
	2.2 – 2: Diagrama vectorial del transformador en carga	20
	2.3 – Transformador en cortocircuito	.21
	2.3 – 1: Tensión de cortocircuito	
3 –	CARACTERÍSTICAS Y PROPIEDADES DE LOS TRANSFORMADORES	
	3.1 – Variación de la tensión. Coeficiente de regulación	23
	3.2 – Rendimiento	23
	3.2 – 1: Pérdidas	
	3.3 – Aspectos constructivos del transformador	. 25
	3.3 – 1: Columnas	
	3.3 – 2: Devanados	26
	3.3 – 3: Núcleos	•
	3.3 – 4: Generación de un transformador trifásico	
	3.3 – 5: Conexión de los devanados en un transformador trifásico	
	3.4 – Cuba de aceite del transformador	_
	3.4 – 1: Tapa de la cuba y terminales	-
	3.4 – 2: Aceite para transformadores	-
	3.4 – 3: Otros elementos que hacen a la cuba	_
4 -	ENSAYOS DE TRANSFORMADORES	_
	4.1 – Ensayos de rutina	_
	4.1 – 1: De aislamiento	_
	4.1 – 2: De tensión aplicada	.31

	4.1 – 3: De tensión inducida	
	4.1 – 4: De relación de transformación	
	4.1 – 5: De resistencia óhmica de los arrollamientos	
	4.1 – 6: De pérdidas (en el cobre y en el hierro)	
	4.1 – 7: De rigidez dieléctrica del aceite	34
	4.1 – 8: De hermeticidad	
	4.1 – 9: De nivel de ruido	
	4.2 – Ensayos de tipo	35
	4.2 – 1: De calentamiento	35
	4.2 – 2: De impulso	36
	4.2 – 3: De cortocircuito electrodinámico	36
5 –	OTROS TIPOS DE TRANSFORMADORES	
	5.1 – Transformadores de distribución	36
	5.1 – 1: Aisladores	
	5.1 – 2: Placa característica	
	5.1 – 3: Componentes del transformador y su función	
	5.2 – Autotransformadores	
	5.3 – Transformadores de medida	
	5.3 – 1: De tensión	_
	5.3 – 2: De intensidad	39
		AS DE CORRIENTE CONTINUA
1 –	INTRODUCCIÓN	
	1.1 – Conceptos básicos	
	1.2 – Aspectos constructivos	
_	1.3 – Principio de funcionamiento	
2 –	2.1 – Generación de una fem	
	2.1 – Generación de una fem	
	2.3 – Conmutación	-
	2.4 – Formas de excitación y curvas características	
2 –	FUNCIONAMIENTO COMO MOTOR	=
)	3.1 – Cupla motora	= =
	3.2 – Formas de excitación y curvas características	
		IAS DE CORRIENTE ALTERNA
1 –	INTRODUCCIÓN	59
2 –	MÁQUINAS SÍNCRONAS	
	2.1 – Aspectos constructivos	
	2.2 – Funcionamiento	
	2.1 – 1: Fuerza electromotriz en los devanados	
	2.1 – 2: Campos rotantes	
	2.1 – 3: Funcionamiento y diagrama vectorial	
	2.3 – Acoplamiento en paralelo de generadores	
3 –	MOTORES ASÍNCRONOS	_
	3.1 – Aspectos constructivos	_
	3.2 – Funcionamiento	
	3.2 – 1: Principio de funcionamiento	
	3.2 – 2: Régimen de funcionamiento	<i>c</i> –
		-
	3.2 – 3: Marcha y diagrama vectorial	68

1		3.3 – 1: Arranque del motor asíncrono con rotor bobinado (reóstato)	
1.1 - Características del par		Capítulo 5: MOT	ORES UNIVERSALES
1.2 - Funcionamiento	1 –		
2 - TIPOS DE MOTORES UNIVERSALES. 2.1 - Motor universal compensado			
2.1 – Motor universal compensado			
2.2 - Motor universal no compensado	2 –		
Capítulo 6: MOTORES PASO A PASO I. INTRODUCCIÓN 8 1.1 - Generalidades 8 1.2 - Definición del motor paso a paso 8 2. MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE 8 2.1 - E: Circuitos de excitación 8 2.1 - 1: Circuitos de excitación 8 2.1 - 2: Consideraciones sobre la aplicación en circuitos 8 2.1 - 3: Alimentación 8 2.1 - 4: Ángulo de paso 8 2.1 - 5: Precisión 8 2.2 - 1: Motor «SLO-SYN» 8 2.2 - 1: Motor «SLO-SYN» 8 2.2 - 2: Motor con dos estatores 8 2.2 - 2: Motor paso a paso de imán permanente en el estator 8 3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE 9 3.1 - Principio de funcionamiento 9 3.2 - 1: Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 - 2: Amortiguación resistiva 9 3.2 - 2: Amortiguación capacitiva 9 3.2 - 3: Amortiguación capacitiva 9 3.2 - 3: Amortiguación capacitiva 9 3.2 - 3: Amortiguación capacitiva 9 4. MOTOR PASO A PASO HIBRIDO 9			
1. INTRODUCCIÓN 8 1.1 − Generalidades 8 1.2 − Definición del motor paso a paso 9 2. MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE 8 2.1 − Características 8 2.1 − 1: Circuitos de excitación 8 2.1 − 2: Consideraciones sobre la aplicación en circuitos 8 2.1 − 3: Alimentación 8 2.1 − 3: Alimentación 8 2.1 − 4: Ángulo de paso 8 2.1 − 5: Precisión 8 2.2 − Otros tipos de motor paso a paso de imán permanente 8 2.2 − 1: Motor «SLO-SYN» 8 2.2 − 2: Motor con dos estatores 8 2.2 − 3: Motor paso a paso de imán permanente en el estator 8 3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE 9 3.1 − Principio de funcionamiento 9 3.2 − Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 2: Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 3: Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 3: Amortiguación for apacitiva 9 3.2 − 3: Amortiguación or paso a paso híbrido 9 4.1 − Nuevo motor paso a paso híbrido 9 9 1.1 − El entrehierro δ 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 4.1 − Nuevo motor paso a paso híbrido 9 2.2 − MOTOR ES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 2.1 − MOTOR ES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.2 − INTPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 − Motor lineal de corriente continua 9 2.2 − Motor lineal de corriente alterna sincrónico 9 3 − MOTOR LINEAL ASÍNCRONO 9	3 -	·	
1. INTRODUCCIÓN 8 1.1 − Generalidades 8 1.2 − Definición del motor paso a paso 9 2. MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE 8 2.1 − Características 8 2.1 − 1: Circuitos de excitación 8 2.1 − 2: Consideraciones sobre la aplicación en circuitos 8 2.1 − 3: Alimentación 8 2.1 − 3: Alimentación 8 2.1 − 4: Ángulo de paso 8 2.1 − 5: Precisión 8 2.2 − Otros tipos de motor paso a paso de imán permanente 8 2.2 − 1: Motor «SLO-SYN» 8 2.2 − 2: Motor con dos estatores 8 2.2 − 3: Motor paso a paso de imán permanente en el estator 8 3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE 9 3.1 − Principio de funcionamiento 9 3.2 − Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 2: Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 3: Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 − 3: Amortiguación for apacitiva 9 3.2 − 3: Amortiguación or paso a paso híbrido 9 4.1 − Nuevo motor paso a paso híbrido 9 9 1.1 − El entrehierro δ 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 4.1 − Nuevo motor paso a paso híbrido 9 2.2 − MOTOR ES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 − INTRODUCCIÓN 9 2.1 − MOTOR ES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.2 − INTPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 − Motor lineal de corriente continua 9 2.2 − Motor lineal de corriente alterna sincrónico 9 3 − MOTOR LINEAL ASÍNCRONO 9		Capítulo 6 : MO	TORES PASO A PASO
1.1 − Generalidades 1.2 − Definición del motor paso a paso 8 1.2 − Definición del motor paso a paso 8 2. MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE 8. 2.1 − 1: Circuitos de excitación 8. 2.1 − 1: Circuitos de excitación 8. 2.1 − 2: Consideraciones sobre la aplicación en circuitos 8. 2.1 − 3: Alimentación 8. 2.1 − 3: Alimentación 8. 2.1 − 4: Ángulo de paso 8. 2.1 − 5: Precisión 8. 2.2 − 1: Motor paso a paso de imán permanente 8. 2.2 − 1: Motor eSLO-SYN 8. 2.2 − 1: Motor con dos estatores 8. 2.2 − 2: Motor con dos estatores 8. 3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE 9. 3.1 − Principio de funcionamiento 9. 3.2 − 1: Amortiguación mediante embrague deslizante 9. 3.2 − 2: Amortiguación mediante embrague deslizante 9. 3.2 − 2: Amortiguación resistiva 9. 3.2 − 2: Amortiguación capacitiva 9. 3.2 − 3: Amortiguación de retropar 9. 4. MOTOR PASO A PASO HÍBRIDO 9. 4.1 − Nuevo motor paso a paso híbrido 9. 2.1 − INTRODUCCIÓN 9. 2.1 − INTRODUCCIÓN 9. 2.1 − INTRODUCCIÓN 9. 2.2 − INTPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9. 2.1 − Motor lineal de corriente continua 9. 2.2 − INTPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9. 2.1 − Motor lineal de corriente alterna sincrónico 9. 3 − MOTOR LINEAL ASÍNCRONO 9.	1.	·	
1.2 – Definición del motor paso a paso	••		_
2. MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE			
2.1 – 1: Circuitos de excitación	2.	MOTOR PASO A PASO DE IMÁN PERMANENTE	84
2.1 – 2: Consideraciones sobre la aplicación en circuitos		2.1 – Características	85
2.1 – 3: Alimentación			
2.1 – q: Ángulo de paso 8 2.1 – 5: Precisión 8 2.2 – Otros tipos de motor paso a paso de imán permanente 8 2.2 – 1: Motor «SLO-SYN» 8 2.2 – 2: Motor con dos estatores 8 2.2 – 3: Motor paso a paso de imán permanente en el estator 8 3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE 9 3.1 – Principio de funcionamiento 9 3.2 – Amortiguación 9 3.2 – Amortiguación mediante embrague deslizante 9 3.2 – 2: Amortiguación resistiva 9 3.2 – 3: Amortiguación capacitiva 9 3.2 – 3: Amortiguación de retropar 9 4. MOTOR PASO A PASO HÍBRIDO 9 4.1 – Nuevo motor paso a paso híbrido 9 1.1 – El entrehierro δ 9 2 – TIPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 – Motor lineal de corriente continua 9 2.2 – Motor lineal de corriente alterna sincrónico 9 3 – MOTOR LINEAL ASÍNCRONO 9		·	
2.1 – 5: Precisión			
2.2 - Otros tipos de motor paso a paso de imán permanente. 8 2.2 - 1: Motor «SLO-SYN»		. 0	
2.2 – 1: Motor «SLO-SYN»			
2.2 – 2: Motor con dos estatores		·	
2.2 – 3: Motor paso a paso de imán permanente en el estator			
3. MOTOR PASO A PASO DE RELUCTANCIA VARIABLE			
3.1 – Principio de funcionamiento	,	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
3.2 – Amortiguación	۶۰		•
3.2 – 1: Amortiguación mediante embrague deslizante		·	
3.2 – 2: Amortiguación resistiva			
3.2 – 3: Amortiguación capacitiva			
4. MOTOR PASO A PASO HÍBRIDO 9 4.1 – Nuevo motor paso a paso híbrido 9 INTRODUCCIÓN 9 1.1 – El entrehierro δ 9 2 – TIPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas) 9 2.1 – Motor lineal de corriente continua 9 2.2 – Motor lineal de corriente alterna sincrónico 9 3 – MOTOR LINEAL ASÍNCRONO 9		3.2 – 3: Amortiguación capacitiva	93
4.1 – Nuevo motor paso a paso híbrido			
Capítulo 7: MOTORES LINEALES 1 - INTRODUCCIÓN	4.		
1 - INTRODUCCIÓN		4.1 – Nuevo motor paso a paso híbrido	94
1 - INTRODUCCIÓN		Capítulo 7 :	MOTORES LINEALES
1.1 – El entrehierro δ	1 –		
2 - TIPOS DE MOTORES LINEALES (Formas constructivas)			
2.1 – Motor lineal de corriente continua	2 –		
2.2 – Motor lineal de corriente alterna sincrónico		2.1 – Motor lineal de corriente continua	98
·			
3.1 – Funcionamiento9	3 –		•
		3.1 – Funcionamiento	98

	3.2 – 1: En la técnica de transporte	101
	3.2 – 2: Alternativas en la técnica del tráfico	101
		Capítulo 8: SERVOMOTORES
1 –	INTRODUCCIÓN	103
	1.1 – Generalidades	103
	1.1 – 1: Sistemas de lazo abierto y lazo cerrado	103
	1.2 – Condiciones que debe reunir un servomotor	104
	1.3 – Características	
2 –	SERVOTOMORES PARA CORRIENTE ALTERNA	
	2.1 – Tipos de servomotores para corriente alterna	
	2.1 – 1: Servomotor de poca inercia (ordinario)	
	2.1 – 2: Servomotor con rotor tubular o acopado	·
	2.1 – 3: Servomotor con rotor macizo (sin jaula de ardilla)	
	2.1 – 4: Motor de histéresis	
	2.2 – Amortiguación en servomotores	
	2.2 – 1: Amortiguamiento interno	
	2.2 – 2: Amortiguamiento viscoso	-
	2.2 – 3: Amortiguamiento por inercia	
	2.2 – 4: Amortiguamiento por tacómetro	
3 –	SERVOMOTORES PARA CORRIENTE CONTINUA	
	3.1 – Generalidades 3.2 – Tipos de servomotores para corriente continua	
	3.2 – 1: Motores de corriente continua de circuito impreso	
	3.2 – 1: Motores de corriente continua de circuito impreso 3.2 – 2: Motores con inducido de superficie devanada	
	3.2 – 2: Motores con maucido de superficie devandad 3.2 – 3: Motores sin carcasa de acondicionamiento directo del par	
	3.2 – 4: Motores de bobina móvil	
	7. Motores de Bobilla Motiliania	
	Capítulo	9: INSTALACIONES ELÉCTRICAS
	INTRODUCCIÓN	
2 –	INSTALACIONES ELÉCTRICAS EN INMUEBLES	11
	2.1 – Instalación eléctrica elemental de fuerza motriz	
3 –	PROYECTO DE UNA INSTALACIÓN	116
	3.1 – Para una vivienda	116
	3.2 — Para una fábrica	
	3.2 – 1: Cálculo de la malla de puesta a tierra	
	CONTACTORES ELECTROMAGNÉTICOS	118
4 -	CONTROL ONLY ELECTROMITION TO SERVICE STATE OF THE	
4 -	4.1 – Aspectos constructivos	
4 -	4.1 – Aspectos constructivos	118
4 -	4.1 – Aspectos constructivos	118
4 -	4.1 – Aspectos constructivos	118 118 118
	4.1 – Aspectos constructivos	
	4.1 – Aspectos constructivos	
	4.1 – Aspectos constructivos 4.1 – Carcasa 4.1 – 2: Circuito electromagnético 4.1 – 3: Contactos 4.2 – Ventajas y elección de los contactores. CONSIDERACIONES ADICIONALES EN UNA VIVIENDA 5.1 – Circuitos eléctricos	
	4.1 – Aspectos constructivos	

INTRODUCCIÓN

Camítula	10. CODD	CCIÓN DE	FACTOR	DE DOTENCIA
Capituio	IU: COKK	ECCION DE	LFACIOR	DE POTENCIA

		-
	1.1 – Efectos del factor de potencia	124
	1.2 – Importancia del factor de potencia	124
2.	MEDICIÓN DEL FACTOR DE POTENCIA	125
	1.3 – 1: Medición en cargas monofásicas	
	1.3 – 2: Medición en cargas trifásicas	
3.	PROCEDIMIENTOS PARA MEJORAR EL FACTOR DE POTENCIA	
	3.1 – Métodos de compensación	127
	3.1 – 1: Compensadores síncronos	
	3.1 – 2: Capacitores de potencia en paralelo	
	3.1 – 3: Compensadores estáticos de energía reactiva a transductor	
	3.1 – 4: Capacitores estáticos conectados en serie	
	3.1 – 5: Compensadores electrónicos de potencia reactiva en media tensión	
	3.2 – El condensador como compensador	
	3.2 – 1: Sistemas de instalación de los condensadores	
		-
	Anexo: EJERCI	CIOS DE CLASE
1 –	CIRCUITO MAGNÉTICOS	135
-		

 Problema 1.2:
 136

 Problema 1.3
 138

 Problema 1.4
 138

 2 - TRANSFORMADORES
 140

 Ejercicio 2.1 (no resuelto)
 140

 Ejercicio 2.2
 140

 Ejercicio 2.3 (no resuelto)
 141

 Ejercicio 2.4 (no resuelto)
 141

 3 - MOTORES Y GENERADORES
 141

 Ejercicio 3.1
 141

 Ejercicio 3.2
 141

 Ejercicio 3.3
 142

 Ejercicio 3.4
 143

<u>Nota:</u> el único inconveniente de la parte práctica es que me faltaron de resolver 3 ejercicios y hacer algunos gráficos. De todas formas, en el final, Maxiamiani pide (si no estás promocionado) hacer un ejercicio cualquiera y sólo poner las fórmulas para luego que le expliques brevemente.