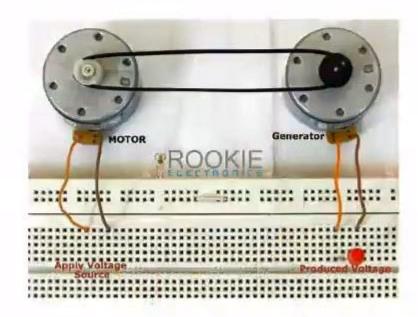
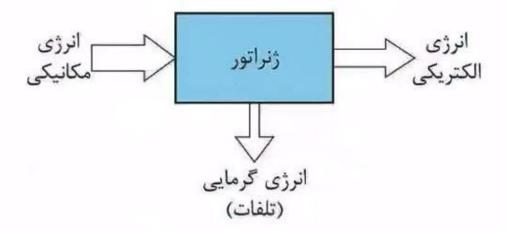
# فصل سوم ژنراتورهای جریان مستقیم



### ژنراتور جریان مستقیم

• انرژی مکانیکی را به انرژی الکتریکی تبدیل میکنند.



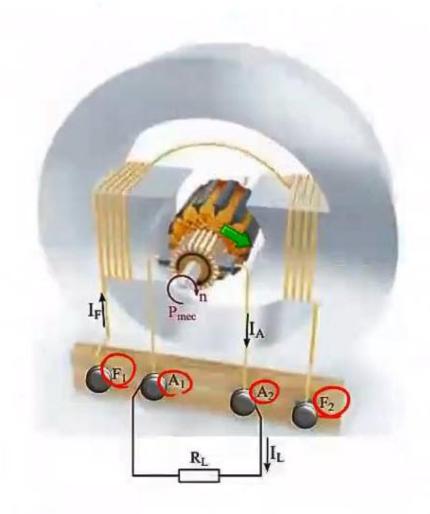
#### مزایای ژنراتور جریان مستقیم

- ساختار ساده
- كنترل راحت
- با تغییر چند اتصال، ژنراتور با مشخصه منحصر به فرد دیگری ایجاد می شود.

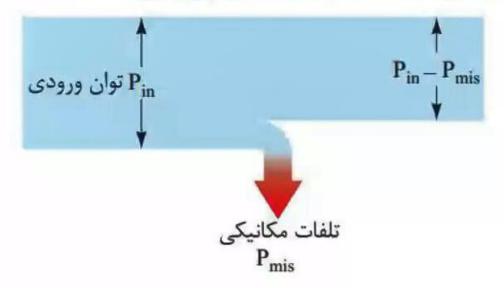


• توان مکانیکی برای چرخش روتور توسط موتور دیزلی یا بنزینی و یا هر محرک دیگری تامین میشود.





- بخشی از توان مکانیکی ورودی صرف تلفات مکانیکی میشود.
  - تلفات مكانيكي شامل تلفات اصطكاك مكانيكي و فن است.



• همچنین بخشی دیگر از توان مکانیکی ورودی صرف تلفات فوکو و هیسترزیس

 $P_{conv} = P_{in} - (P_{mis} + P_{core})$  تلفات هسته  $P_{core}$  تلفات مکانیکی  $P_{core}$ 

• توان تبدیل شده توانی است که در نهایت به توان الکتریکی تبدیل میشود.

 $P_{conv} = E_A \cdot I_A$ 

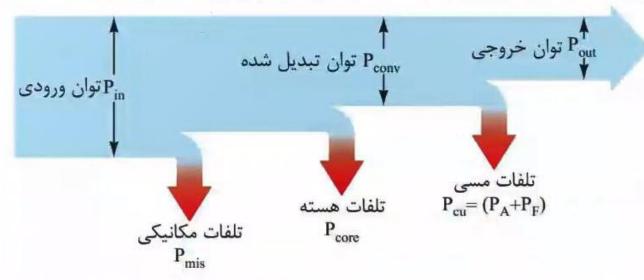
در این رابطه:

[w] توان تبدیل شده  $P_{conv}$ 

[V] نيروى محركه القايى آرميچر  ${
m E}_{
m A}$ 

[A] جریان آرمیچر  $I_A$ 

- بخشى از توان الكتريكي صرف تلفات مسى مىشود.
- تلفات مسى شامل تلفات مقاومت الكتريكي سيم پيچهاى روتور و استاتور است.



• توان خروجی در نهایت به بار ژنراتور تحویل داده میشود.

 $P_{out} = V_T \cdot I_L$ 

که در این رابطه:

[W] توان خروجی  $P_{out}$ 

 $\left[ V
ight]$  ولتاژ ترمینالهای ژنراتور  $\left[ V
ight]$ 

[A] جریان بار  $I_T$ 

#### مثال

• توان ورودی یک ژنراتور ۲۵۰ ولت، برابر ۱۰ کیلووات است. اگر تلفات مکانیکی، هسته و مسی به ترتیب برابر ۲۰۰، ۵۰۰ و ۳۰۰ وات باشد، آنگاه جریان آرمیچر را محاسبه کنید.

$$P_{oat} = P_{in} - P_{mis} - P_{core} - P_{cu}$$

$$= 10000 - Y_{00} - \delta_{00} - Y_{00} = 9_{000} W$$

$$P_{oat} = V_T I_L = V_T I_A = Y_{00} I_A = 9_{000} \Rightarrow I_A = Y_{00} A$$

### تلفات کل ژنراتور جریان مستقیم

• مجموع كل تلفات را تلفات كل مي گويند.

- تلفات مسی (تلفات مقاومت آرمیچر و تحریک) را تلفات متغیر می گویند. چرا؟  $P_{ca} = R_A I_A^Y$

# بازده ژنراتور جریان مستقیم

• نسبت توان خروجی به ورودی را بازده می گویند.

$$\eta = \frac{P_{\text{out}}}{P_{\text{in}}} \qquad \% \eta = \frac{P_{\text{out}} \times 1 \circ \circ}{P_{\text{in}}}$$

$$\Delta P = P_{\text{in}} - P_{\text{out}} \Rightarrow P_{\text{in}} = P_{\text{out}} + \Delta P$$

$$\circ \langle \gamma = \frac{P_{\text{out}}}{P_{\text{out}}} \times 1 \circ \circ$$

#### مثال

• یک ژنراتور جریان مستقیم ۴ کیلو وات، ۲۰۰ ولت دارای بازده ۸۰ درصد است. توان ورودی، تلفات کل و جریان بار را محاسبه کنید.

$$P_{out} = \Sigma_{ooo} W \qquad V_{T} = Y_{oo} V$$

$$P_{out} = V_{T}I_{T} \Rightarrow \qquad I_{T} = \frac{P_{out}}{V_{T}} = \frac{\Sigma_{ooo}}{Y_{oo}} = Y_{o}A$$

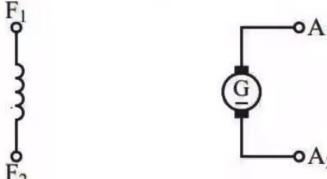
$$M = \frac{P_{out}}{P_{in}} \Rightarrow P_{in} = \frac{P_{out}}{P_{in}} \Rightarrow P_{in} = \frac{\Sigma_{ooo}}{P_{in}} = \lambda_{ooo}$$

$$\Delta P = P_{in} - P_{out} = \lambda_{ooo} - \Sigma_{ooo} = \lambda_{ooo} W$$

### مدار معادل الكتريكي ژنراتور جريان مستقيم

• بصورت خلاصه ژنراتور جریان مستقیم شامل سیم پیچ تحریک و سیم پیچ آرمیچر است.

• برای نمایش ساده تر و تحیل راحت تر از نمادهای مناسب برای اجزای مختلف  $F_{i}$  استفاده می شود.



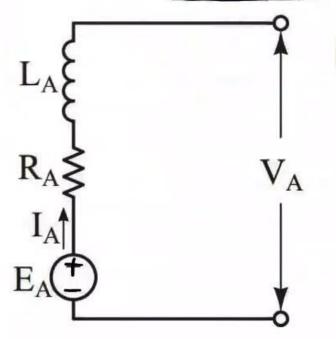
# مدار معادل الكتريكي ژنراتور جريان مستقيم

• سیم پیچ تحریک، شامل یک سلف و مقاومت است.



### مدار معادل الكتريكي ژنراتور جريان مستقيم

• سیم پیچ آرمیچر نیز، شامل یک سلف و مقاومت و یک منبع تغذیه است.



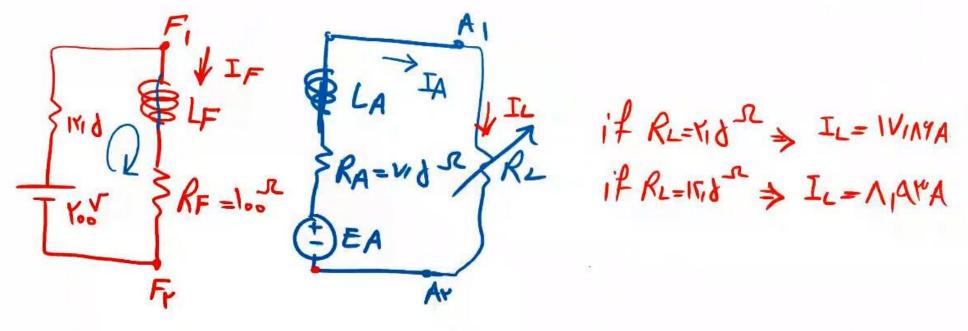
[V] معادل نیروی محرکه القایی در سیمپیچ آرمیچر  $E_A$   $R_A$  معادل مقاومت اهمی سیمپیچی آرمیچر  $R_A$   $E_A$  ضریب خود القایی سیمپیچی آرمیچر  $E_A$   $E_A$  خریان سیمپیچی آرمیچر  $E_A$   $E_A$   $E_A$   $E_A$  ولتاژ دو سر آرمیچر  $E_A$ 

#### مثال

یک ژنراتور DC توسط یک موتور دیزل با سرعت ۲۰۰۰ دور بر دقیقه راه اندازی می شود. مقاومت مدار تحریک ژنراتور برابر ۱۰۰ اهم و رابطه شار تحریک با جریان می شود. مقاومت مدار تحریک و نراتور برابر ۱۰۰ اهم و رابطه شار تحریک با جریان تحریک بصورت  $\varphi = 0.1 \, I_F$  است. اگر سیم پیچ استاتور به منبع ۲۰۰ ولت و یک مقاومت ۱۲.۵ اهم به پایانه ژنراتور متصل گردد آنگاه جریان بار در حالت دائمی را محاسبه کنید.

$$K = 3.2 \text{ 1/rad}$$
  $R_A = 7.5\Omega$ 

$$N = \text{NooRPM} = \text{No RPS}$$
  $R_F = 1.5$ 



$$E_{A} = K \varphi \omega = Y_{1}Y \times 0_{1} \times \frac{Y_{0}}{|Y_{1}d+|...} \times Y_{0} \times \frac{Y_{T}}{Y_{0}} = |V \wedge 1 / V$$

$$E_{A} = (R_{A} + R_{L})I_{A} \Rightarrow I_{L} = \frac{|V \wedge 1 / V|}{R_{L} + |V | d} A$$