Trójfazowe silniki indukcyjne

Program ćwiczenia.

I. Silnik pierścieniowy

- 1. Wyznaczenie charakterystyk rozruchowych prądu stojana i momentu:
- a bez oporów dodatkowych w obwodzie wirnika,
- b z oporami dodatkowymi w obwodzie wirnika.

2a. Wyznaczenie charakterystyk obciążeniowych

- pomiar prądu, napięcia, prędkości, mocy pobranej w zależności od obciążenia
- wyznaczenie sprawności silnika η(P_{odd}),

lub:

2b. Próba biegu jałowego

- pomiar mocy pobranej w zależności od napięcia w celu wyznaczenia strat mechanicznych
- II. Silnik klatkowy.
- 1. Wyznaczenie charakterystyk rozruchowych prądu i momentu.

Literatura

J.Rusek "*Elektrotechnika z elementami napędów*" Wyd.AGH, 1993 r. str. 125 - 140 A. M. Plamitzer "*Maszyny elektryczne*" Wyd. Nauk.-Tech., 1986 r. str. 296 - 400 J. Skwarczyński, Z. Tertil "*Maszyny elektryczne cz.IV*", 1994 r. Str. 84 –106.

3-fazowe silniki indukcyjne

1. Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest poznanie budowy, zasady działania, własności oraz sposobów rozruchu i regulacji silników indukcyjnych trójfazowych. Silniki te są najbardziej rozpowszechnione jako napędy średniej i dużej mocy. Ze względu na budowę wirnika dzielą się na pierścieniowe - w żłobkach wirnika znajdują się uzwojenia, których początki połączone są z pierścieniami ślizgowymi i klatkowe (jedno - lub wieloklatkowe, głębokożłobkowe) - uzwojenie wirnika zbudowane z prętów (klatki) zwartych pierścieniami zwierającymi na czołach (najprościej ujmując).Podczas ćwiczenia mierzone są podstawowe charakterystyki silników i określane są zależności pomiędzy poszczególnymi wielkościami elektrycznymi i mechanicznymi.

2. Program ćwiczenia

Na program pomiarów w ćwiczeniu składa się pomiar charakterystyk mechanicznych z rozruchu oraz pomiar charakterystyk obciążeniowych lub biegu jałowego (do wyboru przez prowadzącego).

3. Wykonanie ćwiczenia

W celu wyznaczenia **charakterystyki mechanicznej** z rozruchu należy zarejestrować prędkość, (oraz prąd i napięcie) podczas rozruchu. Pomiary należy wykonać z nawrotu (tzn najpierw rozpędzić silnik w jedną stronę a następnie (przy ok 1/3 prędkości) załączyć w stronę przeciwną i rozpocząć rejestracje pomiarów. Sposób konfiguracji pomiaru jest podany w instrukcji na stanowisku (w punkcie "charakterystyki rozruchowe"). Następnie (opracowując wyniki) należy: przeliczyć prędkość w obr/min na rad/s policzyć pochodną prędkości kątowej (jako stosunek przyrostu prędkości do przyrostu czasu), a następnie obliczyć moment ze wzoru:

$$T_{siln} + T_{obc} = J \cdot \frac{d\omega}{dt}$$

U nas T_{obc} podczas rozruchu wynosi zero, J - to moment bezwładności układu

Ponieważ pomiary wykonuje się przy obniżonym napięciu (w celu wydłużenia rozruchu) oraz napięcie zmienia sie nieznacznie podczas rozruchu (nie jest sztywne) otrzymaną charakterystykę należy przeliczyć na poziom napięcia znamionowego:

$$T(n)_{znamionowe} = T(n)_{zmierzone} \cdot \left(\frac{U_N}{U_{pom}}\right)^2$$

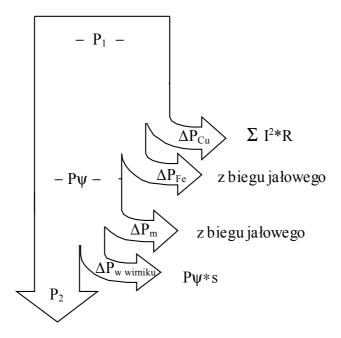
Rejestracja danych do charakterystyk **obciążeniowych** jest wykonywana zgodnie z wytycznymi w instrukcji na stanowisku (punkt "obciążenie") i polega na jednoczesnej rejestracji prądów, napięć, $\cos(\varphi)$, mocy pobranej i prędkości w zależności od obciążenia badanej maszyny. Następnie (opracowując wyniki) należy obliczyć moc oddaną (P_2) przez silnik korzystając ze wzorów:

$$P_2 = P_1$$
- $\Sigma \Delta P$
 $\Sigma \Delta P = \Delta P_{Fe} + \Delta P_m + \Delta P_{Cu} + \Delta P_{w wirniku} + \Delta P_{dodatkowe}$
 $\Delta P_{Cu} = 3 * R_s * I^2$
 $\Delta P_{w wirniku} = (P_1 - \Delta P_{Cu} - \Delta P_{Fe}) * S$
 $\Delta P_{dodatkowe} = 0.005 * P_1$

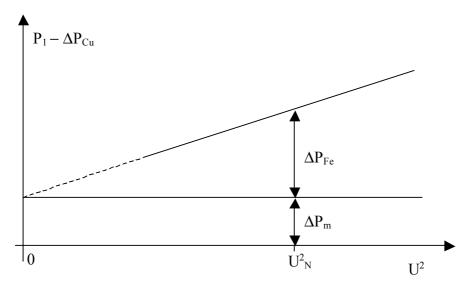
 P_1 - to wartość mocy pobranej, $\Sigma\Delta P$ - to suma strat, s - to poślizg, R_s - to rezystancja fazy stojana. Wartości: ΔP_{Fe} (straty w żelazie) oraz ΔP_m (starty mechaniczne) należało by wyliczyć z próby biegu jałowego. Jeśli próby biegu jałowego nie przeprowadzano to należy przyjąć: ΔP_m =0.236 kW ΔP_{Fe} =0.156 kW

Mając obliczoną moc oddaną i zmierzoną moc pobraną wyliczenie sprawności jest oczywiste, w sprawozdaniu należy umieścić zależność sprawności od mocy oddanej.

Rejestracja danych do próby biegu jałowego polega na pomiarze mocy pobranej w zależności od napięcia zasilania w zakresie od 1.2 Un do ok 0.2 Un (tak aby prędkość była mniej więcej stała). Z otrzymanych wyników można określić straty mechaniczne (ΔP_m) oraz straty w żelazie (ΔP_{Fe}). Ogólny bilans mocy dla silnika asynchronicznego przedstawiony jest na rysunku:



Podczas biegu jałowego moc oddana P_2 jest równa zero, a poślizg (s) jest również bliski zeru tak więc straty w wirniku są też bliskie zero. Pozostaje problem rozdzielenia strat mechanicznych i strat w żelazie. Aby tego dokonać należy zmierzyć charakterystykę biegu jałowego P_1 =f(U), I = f(U), a następnie dokonać rozdziału strat w sposób schematycznie przedstawiony na rysunku:



Starty mechaniczne są niezmienne (o ile niezmienna jest prędkość podczas pomiaru) natomiast straty w żelazie są proporcjonalne do kwadratu napięcia. Tak więc wykreślając charakterystykę w funkcji kwadratu napięcia można wyniki przybliżyć prostą. Straty w miedzi wyliczamy ze wzoru:

$$\Delta P_{Cu} = 3 * R_s * I^2$$

KATEDRA MASZYN ELEKTRYCZNYCH LABORATORIUM Elektrotechnika z napędami II rok Automatyka i Robotyka A3 Silnik indukcyjny Ćwiczenie Data wykonania ćwiczenia Grupa studencka......Grupa lab..... Data zaliczenia Imię i nazwisko Ocena 1. 2. 3. 4. 5. 6. 7.

1.	Zapoznanie się z układem i programem	LABMOT	obsługującym	pomiary.
	a) dane znamionowe silników:			

b) narysować schemat układu