

- Зависимост  $I_1 = f(P_2)$

Моментът, развиван от асинхронния двигател, се дава с израза

$$M = c\Phi I_2 \cos \psi_2,$$

където  $c$  е константа;  $\Phi$  – основният магнитен поток;  $I_2$  – вторичният ток;  $\psi_2$  – ъгълът на дефазиране между вторичния ток и вторичното е.д.н.

При снемане на работните характеристики напрежението  $U_1 = \text{const}$  може да се счита, че при изменение на натоварването от празен ход до номинал може да се счита, че при изменение на натоварването от празен ход до номиналното магнитният поток е  $\Phi \approx \text{const}$ , а освен това ъгълът  $\psi_2$  е твърде малък и се изменя слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ . Тъй като става изменение слабо. Следователно  $I_2 \equiv M$ , а понеже  $M \equiv P_2$ ,  $I_2 \equiv P_2$ .

- Зависимост  $P_1 = f(P_2)$

Консумираната мощност е  $P_1 = \frac{P_2}{\eta}$ . Тъй като в първоначално к.п.д.  $\eta$  бързо нараства, а след това се изменя незначително, кривата  $P_1 = f(P_2)$  в началото си е изпъкната към абсцисната ос, а след това се доближава до права линия.

## УПРАЖНЕНИЕ 7

### ЕДНОФАЗЕН АСИНХРОНЕН ДВИГАТЕЛ С РАБОТЕН КОНДЕНЗАТОР

#### I. Програма на работа

##### A. Опитни изследвания:

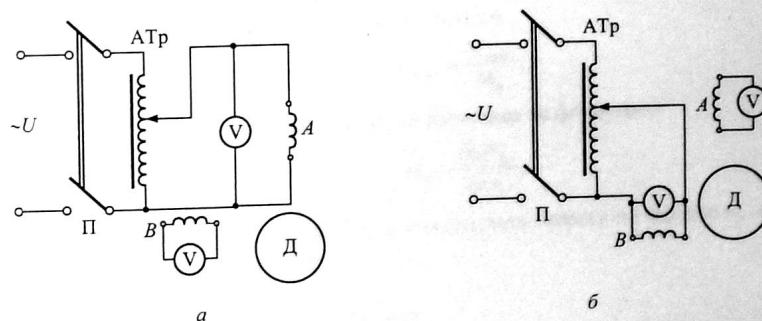
1. Определяне на коефициента на трансформация.
2. Определяне на максималния момент.
3. Определяне на пусковия момент и пусковия ток.
4. Снемане на работните характеристики.

##### B. Изчисления и построения:

1. Изчисляване на коефициента на трансформация.
2. Изчисляване на кратността на максималния момент.
3. Изчисляване на кратностите на пусковия момент и пусковия ток.
4. Построяване на работните характеристики.
5. Построяване на векторната диаграма при номинален режим.

#### II. Схема на опитната постановка

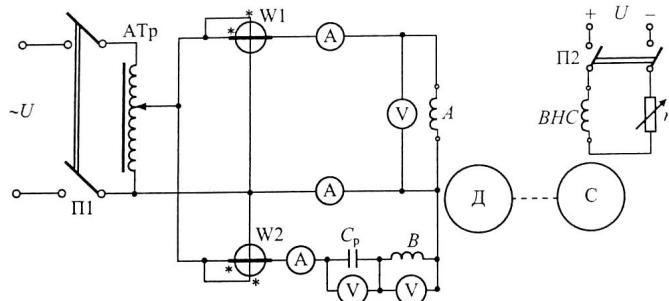
За определяне на коефициента на трансформация се свързват схемите, показани на фиг. 7.1, а за всички останали изследвания – схемата на фиг. 7.2.



Фиг. 7.1

Изследваният двигател  $D$  се захранва посредством автотрансформатор  $ATr$ . Натоварването на  $D$  се осъществява с електромагнитна спирачка  $C$ , чиято

възбудителна намотка  $BHC$  се захранва с постоянно напрежение, а токът през нея се регулира с реостата  $r_c$ . Пояснения за работата на електромагнитната спирачка са дадени в първа глава. Удобно е скоростта на въртене да се измерва с цифров оборотомер.



Фиг. 7.2

### III. Начин на провеждане на упражнението, обработка и анализ на резултатите

Статорният пакет и накъсосъединеният ротор на еднофазния кондензаторен двигател не се различават от тези на трифазния асинхронен двигател. Характерното тук е, че в статора са поставени две намотки  $A$  и  $B$ , заемащи еднакъв брой канали и изместени една спрямо друга на 90 електрически градуса. Последователно на намотка  $B$  е включен работен кондензатор  $C_p$ . Захранването е еднофазно, но по принцип на работа тези двигатели са двуфазни. Проектират се така, че да имат кръгово въртящо се магнитно поле при номинално захранване. Технико-икономическите им показатели са близки до тези на трифазните двигатели.

#### 1. Коефициент на трансформация

Коефициентът на трансформация представлява отношението

$$k = \frac{w_B k_{wB}}{w_A k_{wA}},$$

където  $w_A$  и  $w_B$  са броят на навивките на фази  $A$  и  $B$ ;  $k_{wA}$  и  $k_{wB}$  – съответните кофициенти на намотките. Определя се опитно при празен ход по следния начин. Свързва се схемата, показана на фиг. 7.1a. На намотка  $A$  се подава напрежение  $U_A = U_n$  и се измерва е.д.н.  $E_B$ , индукирано в намотка  $B$ . След това се свързва схемата от фиг. 7.1b, при която на намотка  $B$  се подава напрежение  $U_B = 1,2E_B$  и се измерва е.д.н.  $E_A$ , индукирано в намотка  $A$ . Резултатите се нанасят в табл. 7.1.

Таблица 7.1

$U_A = U_n$			$E_B$			$U_B = 1,2E_B$	$E_A$			$k$
дел	V/дел	V	дел	V/дел	V	V	дел	V/дел	V	-

Коефициентът на трансформация се изчислява по формулата

$$k = \sqrt{\frac{U_B E_B}{U_A E_A}}.$$

Трябва да се подчертава, че при първото и второто измерване валът на двигателя трябва да се завърти на ръка едновременно с подаването на напрежение на съответната намотка. По този начин роторът на двигателя ще се развърти, след което се правят измерванията. Това е необходимо, тъй като захранената намотка създава пулсиращо магнитно поле и пусковият момент на двигателя е равен на nulla.

#### 2. Максимален момент

Максималният момент е най-големият момент, който може да развие двигателят. При опитното му определяне се свързва схемата, показана на фиг. 7.2. На двигателя се подава номиналното му напрежение. Затваря се  $P2$  и чрез намаляване на  $r_c$  постепенно се увеличава захранването. Следи се стойността на момента по скалата на спирачката и се отчита достигнатата най-голяма стойност  $M_{max}$ . Когато товарният момент надвиши  $M_{max}$ , двигателят преминава в нестабилния участък на механичната си характеристика, моментът му и скоростта на въртене започват бързо да намаляват. Необходимо е двигателят да бъде своевременно разтоварен чрез отваряне на  $P2$ .

Кратността на максималния момент е

$$m_{max} = \frac{M_{max}}{M_n}.$$

Номиналният момент  $M_n$  се изчислява по формулата

$$M_n = \frac{60P_{2n}}{2\pi n_n},$$

като номиналната мощност  $P_{2n}$  и номиналната скорост на въртене  $n_n$  се вземат от табелката на двигателя.

#### 3. Пускови характеристики

При опитното определяне на пусковия момент  $M_n$  и пусковия ток  $I_n$  се свързва схемата, показана на фиг. 7.2. Дискът на електромагнитната спирачка се фиксира към полюсната ѝ система с щифт. На двигателя се подава  $U_n$  и по ска-

лата на спирачката се отчита  $M_n$ , а от амперметъра, измерващ общия ток, се отчита  $I_n$ . Изчисляват се кратностите на пусковия момент и пусковия ток:

$$m_n = \frac{M_n}{M_h}, \quad i_n = \frac{I_n}{I_h}.$$

Номиналният ток  $I_h$  се взема от табелката на двигателя. Измерванията трябва да се направят достатъчно бързо, тъй като пусковият ток надвишава няколкократно номиналния.

#### 4. Работни характеристики

Работните характеристики представляват зависимостите на: скоростта на въртене  $n$ , консумирания ток  $I$ , консумираната мощност  $P_1$ , полезната мощност  $P_2$ , коефициента на полезно действие  $\eta$  и фактора на мощността  $\cos \varphi$  от полезнния момент  $M_2$  при постоянна стойност на захранващото напрежение

$$n, I, P_1, P_2, \eta, \cos \varphi = f(M_2) \text{ при } U = U_A = U_h.$$

При снемане на характеристиките на двигателя (фиг. 7.2) се подава  $U_h$  и чрез електромагнитната спирачка се задават поредица стойности на момента. Измерванията започват от  $M_2 = 0$  (пр.х.) и завършват при  $M_2 = (0,8 \div 0,9)M_{max}$ . Задължително се прави измерване при номиналния момент.

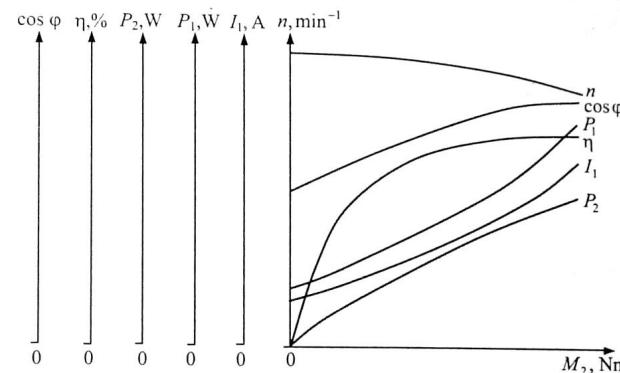
Таблица 7.2

Отчитат се											
$M_2$		$n$		$I_A$		$I_B$		$I$			
дел	Nm/дел	min <sup>-1</sup>	дел	A/дел	A	дел	A/дел	A	дел	A/дел	A
$U_B^*$			$U_C$			$P_A$		$P_B$			
дел	V/дел.	V	дел	V/дел	V	дел	W/дел	дел	W/дел		
Изчисляват се											
$M_2$	$P_1$	$P_2$	$\eta$	$\cos \varphi$							
Nm	W	W	%	—							

Резултатите се нанасят в табл. 7.2, като за изчисленията се използват формулите:

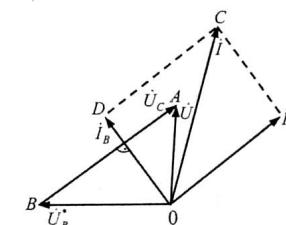
$$P_1 = P_A + P_B; \quad P_2 = M_2 \frac{2\pi n}{60}; \quad \eta = \frac{P_2}{P_1} 100; \quad \cos \varphi = \frac{P_1}{UI}.$$

По данните от табл. 7.2 се построяват работните характеристики, показани на фиг. 7.3.



Фиг. 7.3

Векторната диаграмма на фиг. 7.4 се построява по данните от табл. 7.2 за номиналния режим по следния начин. Избират се подходящи мащаби за напрежението  $U_h$  и за тока  $I_h$ . Построява се напрежението  $U = U_A$ , а след него триъгълникът OAB по дадени три страни ( $U$ ,  $U_B^*$ ,  $U_C$ ). Перпендикулярно на напрежението  $U_C$  се построява токът  $I_B$ . След това се построява триъгълник OCD по три страни ( $I_B$ ,  $I_A$ ,  $I$ ).



Фиг. 7.4

Проверява се доколко са изпълнени условията за получаване на кръгово поле. Както е известно от теорията на електрическите машини трябва:

$$\frac{I_A}{I_B} = k \quad \text{и} \quad I_A^2 + I_B^2 = I^2, \quad \text{или} \quad \frac{U_B^*}{U} = k \quad \text{и} \quad U^2 + U_B^2 = U_C^2.$$

**Работни характеристики на БЕЗКОНТАКТЕН ДВИГАТЕЛ ЗА ПОСТОЯНЕН ТОК С ЕЛЕКТРОННА КОМУТАЦИЯ**

P'₀ [W]	0,98	1,92	2,81	3,74	4,72	5,65	6,82	8,10
n [min⁻¹]	500	1000	1500	2000	2500	3000	3500	4000

$y_0 = F(0)[1]$  "Auto {{previous: 0.0894545}}

$a = F(0)[2]$  "Auto {{previous: 0.00166413}}

$b = F(0)[3]$  "Auto {{previous: 7.80519e-008}}

[Equation]

$f=y_0+a*x+b*x^2$

Таблица 1

Снемат се при  $U_{захр.} =$ 

[V]

N	Отчитат се						Отчитат се						n min⁻¹	
	U <sub>Г</sub>			I <sub>Г</sub>			U <sub>д</sub>			I <sub>д</sub>				
	дел.	V/дел	V	дел.	A/дел	A	дел.	V/дел	V	дел.	A/дел	A		
1.														
2.														
3.														
4.														
5.														

Ra = 2,6 Ω

N	Изчисляват се						
	P'₀ W	U <sub>Г</sub> I <sub>Г</sub> W	P <sub>ел Г</sub> W	P <sub>2</sub> W	P <sub>1</sub> W	η %	M <sub>2</sub> Nm
1.							
2.							
3.							
4.							
5.							

Ft\_Upr\_09\_b\_Pr

## А ПОСТОЯНЕН ТОК С ЕЛЕКТРОННА КОМУТАЦИЯ

6,82	8,10
3500	4000

## Отчитат се

U <sub>д</sub>		I <sub>д</sub>		n
V/дел	V	дел.	A/дел	min <sup>-1</sup>

сляват се

5

Ft\_Upr\_08\_b\_pr

$M_a$	$M_{ax}$	$M_{izx}$	$K_m$	$I_n$	$K_b$	$I_n$	$M_n$	$M_{bx}$	$M_{izx}$	$I_n$	$M_n$	$m_n$	$m_{bx}$	$m_{izx}$	$i_b$
дел.	дел.	дел.	m/дe	дел.	A/дел	A	Nm	Nm	Nm	A	Nm	-	-	-	-

$$P_2 = w$$

### Работни характеристики на СР

Снемат се при  $U_{захд} =$