

TECHNICKÁ UNIVERZITA V KOŠICIACH
FAKULTA ELEKTROTECHNIKY A INFORMATIKY
KATEDRA ELEKTROTECHNIKY A MECHATRONIKY

Meranie na synchrónnom stroji

Meranie č. 2

Meno a priezvisko:

Skupina:

Akademický rok:

1 Úvod

Merania a vyhodnotenia, ktoré sa urobia na synchrónnom stroji:

- Meranie odporov vinutí.
- Meranie charakteristík naprázdno a nakrátko.
- Určenie parametrov náhradnej schémy.
- Pripojenie a zaťažovanie synchrónneho stroja na tvrdej sieti.

Merania sa urobia na synchrónnom stroji, pričom z výrobného štítku motora určíme:

a) zdánlivý výkon:

$$S_N =$$

b) počet párov pólov:

$$2p =$$

c) nominálne napätie statora:

$$U_{1N} =$$

d) nominálne napätie rotora:

$$U_{2N} =$$

e) nominálny činný výkon:

$$P_N =$$

f) frekvencia motora:

$$f =$$

g) nominálny prúd statora:

$$I_{1N} =$$

h) nominálny prúd rotora:

$$I_{2N} =$$

i) nominálny účinník:

$$\cos \varphi_N =$$

j) synchrónne otáčky:

$$n_s =$$

2 Meranie odporov vinutí

Odporov vinutí meriame miliohmometrom. Statorové vinutia meriame voči nulovému bodu. Výsledky meraní zapisujeme do Tab. 1.

Tab. 1: Meranie odporov vinutia

Vinutie	R (Ω)	R_S (Ω)	R_R (Ω)
U			
V			
W			

Z nameraných hodnôt odporov statora určíme:

a) odpor fázy statora:

$$R_S = \frac{R_U + R_V + R_W}{3} = \tag{1}$$

Z nameraných hodnôt vypočítame:

a) straty naprázdno:

$$\Delta P_0 = M\omega_s = \quad (3)$$

b) straty mechanické¹:

$$\Delta P_m = \quad (4)$$

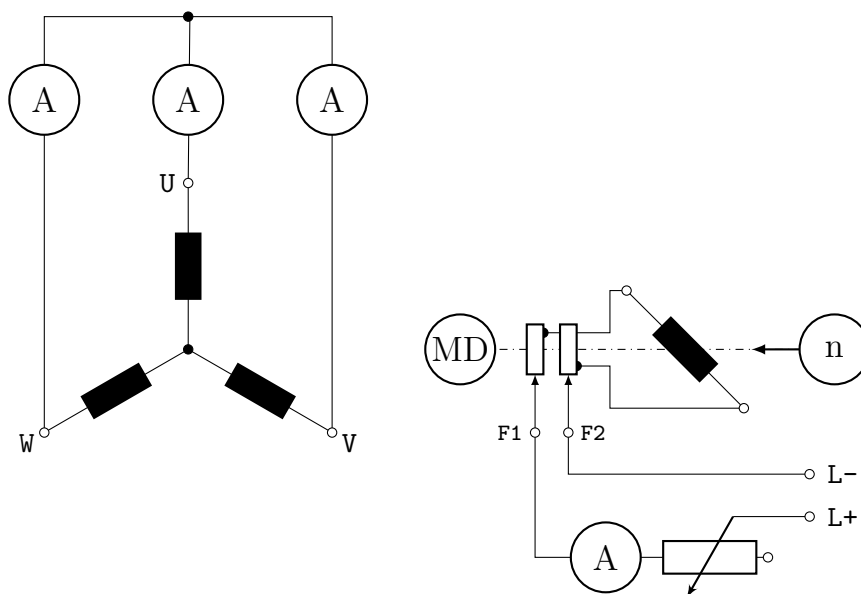
c) straty v železe:

$$\Delta P_{Fe} = \Delta P_0 - \Delta P_m = \quad (5)$$

Priebeh charakteristiky naprázdno vynesieme do rastra na Obr. 3. Na Obr. 4 je uvedený typický priebeh charakteristiky naprázdno synchronného stroja (charakteristika U_0).

4 Meranie synchronného stroja nakrátko

Statorové vinutie skratujeme tromi ampérmetrami, tak ako je to uvedené na Obr. 2. Rotor synchronného stroja otáčame dynamometrom rýchlosťou ω_s . Postupne zvyšujeme prúd budiaceho vinutia I_2 až do hodnoty odpovedajúcej $I_{1k} \approx 1,2 I_{1N}$. Súčasne odčítame moment dynamometra. Namerané hodnoty zapisujeme do Tab. 3. Charakteristika nakrátko je lineárna, nie je potrebný veľký počet meracích bodov. Priebeh charakteristiky nakrátko vynesieme do rastra na Obr. 3.



Obr. 2: Schéma zapojenia synchronného stroja pri meraní nakrátko

¹Mechanické straty ΔP_m sú rovné stratám naprázdno ΔP_0 pre $I_2 = 0$.

Tab. 3: Tabulka nameraných a vypočítaných hodnôt z merania nakrátko

I_2 (A)	I_U (A)	I_V (A)	I_W (A)	M (Nm)	I_k (A)	ΔP_k (W)	ΔP_{Cu} (W)	ΔP_{Cu75} (W)

Z nameraných hodnôt vypočítame:

a) straty nakrátko:

$$\Delta P_k = M\omega_s = \quad (6)$$

b) straty mechanické²:

$$\Delta P_m = \quad (7)$$

c) straty vo vinutí pri teplote okolia $\vartheta_0 = \text{_____}^\circ\text{C}$:

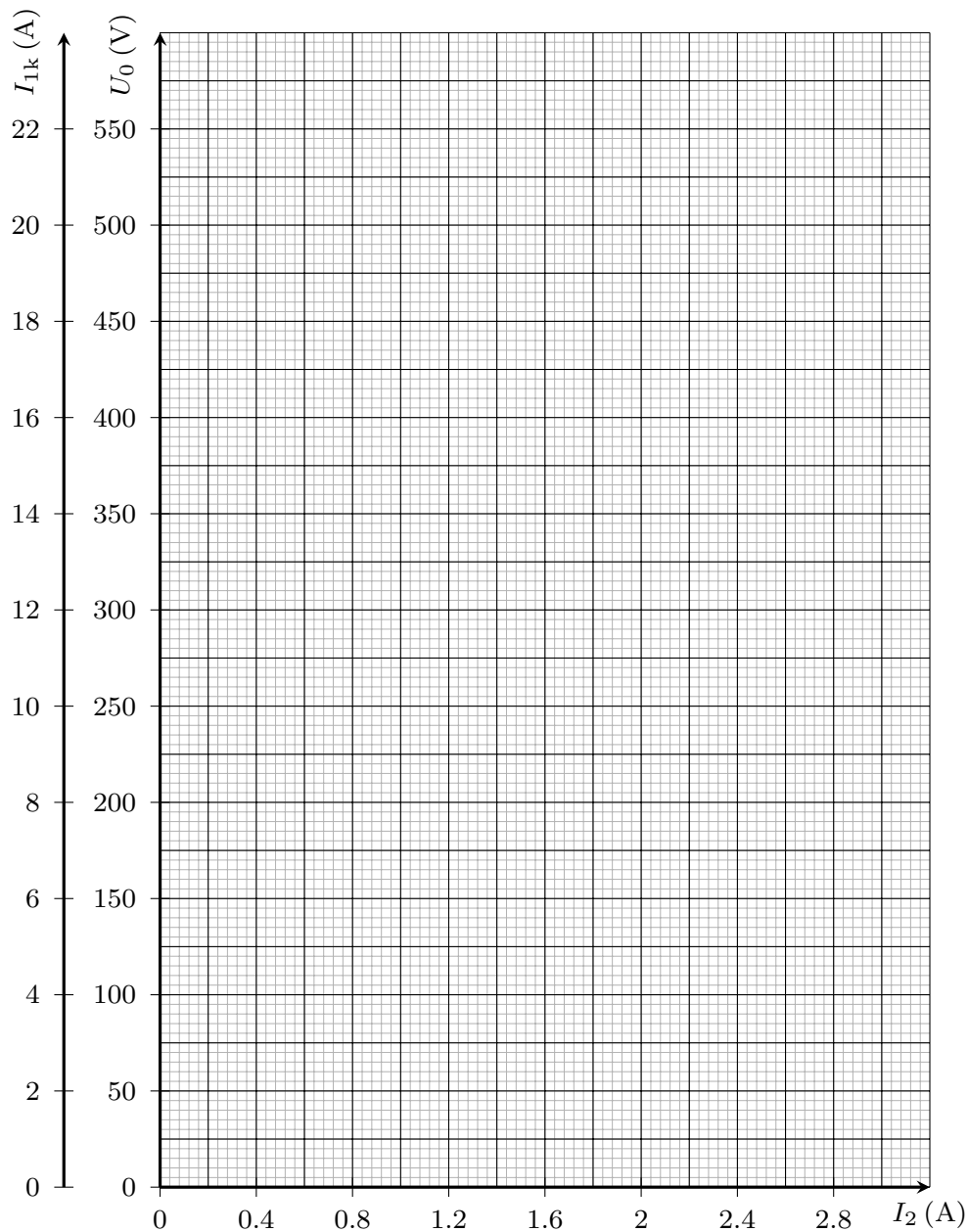
$$\Delta P_{Cu} = \Delta P_k - \Delta P_m = \quad (8)$$

d) straty v medi prepočítané na teplotu $\vartheta = 75^\circ\text{C}$:

$$\Delta P_{Cu75} = \Delta P_{Cu} \frac{235 + 75}{235 + \vartheta_0} = \quad (9)$$

Na Obr. 4 je uvedený typický priebeh charakteristiky nakrátko synchronného stroja (charakteristika I_{1k}).

²Mechanické straty ΔP_m sú rovné stratám nakrátko ΔP_k pre $I_2 = 0$.



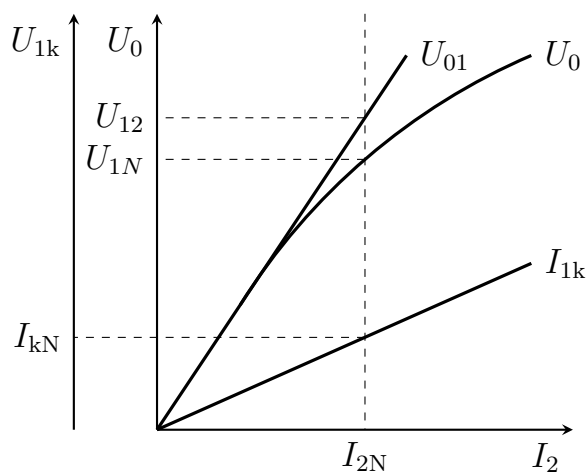
Obr. 3: Meranie naprázdno a nakrátko

5 Určenie synchronnej reaktancie

Z charakteristiky naprázdno $U_0 = f(I_2)$ a z charakteristiky nakrátko $I_{1k} = f(I_2)$ meraní pri súmernom skrate môžeme priamo určiť synchronnú reaktanciu X_s (Obr. 3). Postupujeme tak, ako je to uvedené na Obr. 4.

Pre hodnotu nominálneho napätia U_{1N} odčítame odpovedajúcu hodnotu budiaceho prúdu I_{2N} . Tejto hodnote odpovedá hodnota prúdu nakrátko I_{kN} . Častejšie sa používa synchronná reaktancia v nenasýtenom stave. Charakteristiku naprázdno linearizujeme

dotýčnicou v počiatku ($U_{01} = f(I_2)$). Pre hodnotu budiaceho prúdu I_{2N} odčítame na linearizovanej charakteristike fiktívnu hodnotu napätia U_{12} .



Obr. 4: Určenie synchronnej reaktancie

Z odčítaných hodnôt vypočítame:

a) Impedanciu nakrátko v nasýtenom stave:

$$Z_{ks} = \frac{U_{1N}}{\sqrt{3}I_{kN}} = \quad (10)$$

b) Synchronnú reaktanciu v nasýtenom stave:

$$X_{ss} = \sqrt{Z_{ks}^2 - R_S^2} = \quad (11)$$

c) Impedanciu nakrátko v nenasýtenom stave:

$$Z_k = \frac{U_{12}}{\sqrt{3}I_{kN}} = \quad (12)$$

d) Synchronnú reaktanciu v nenasýtenom stave:

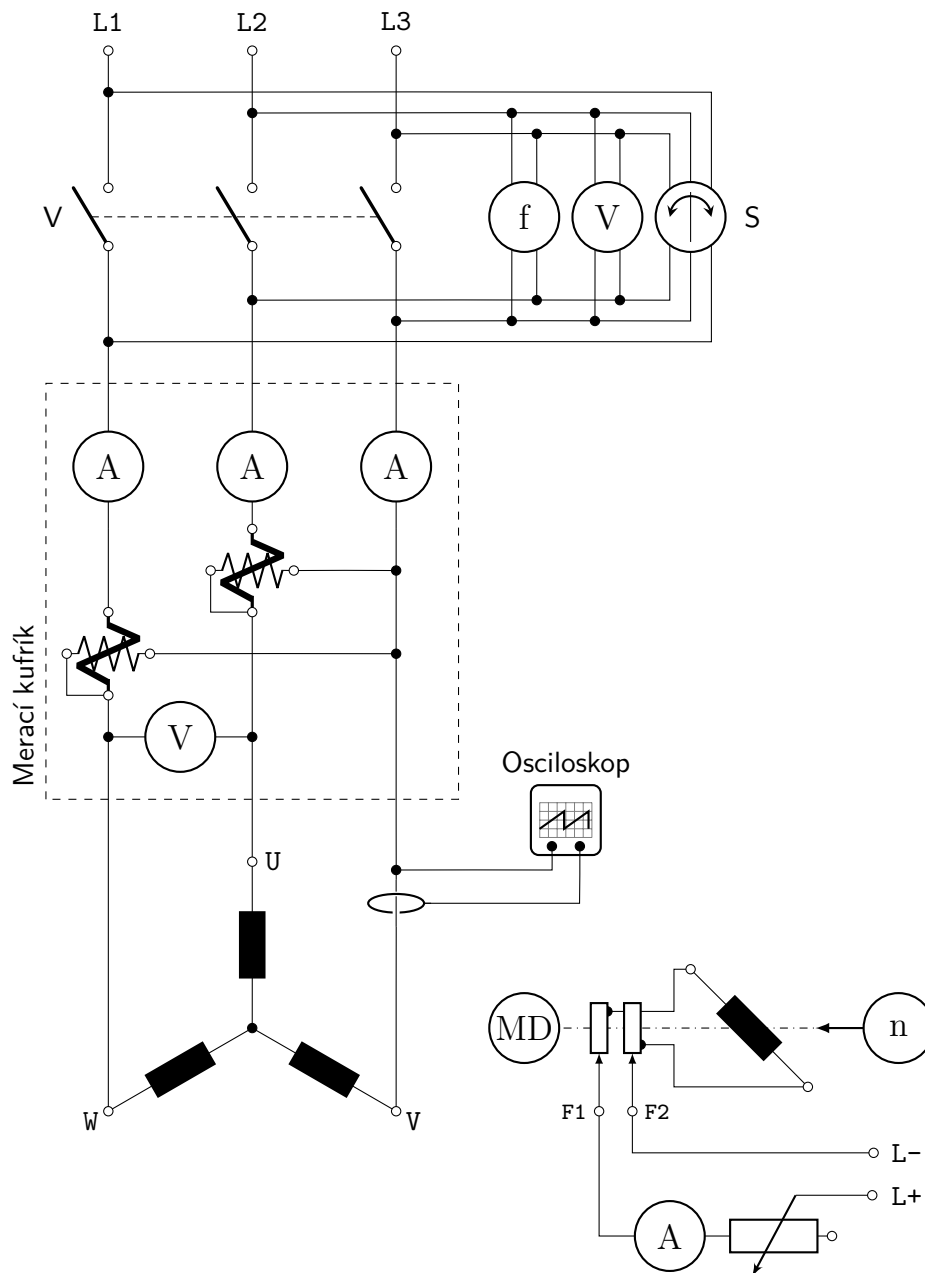
$$X_s = \sqrt{Z_k^2 - R_S^2} = \quad (13)$$

6 Zaťažovanie synchronného stroja na tvrdej sieti

Synchronný stroj môžeme pripojiť do siete, len pri splnení nasledovných podmienok:

- Rovnosť frekvencie napätia siete a stroja.
- Rovnosť efektívnych hodnôt napätí a siete.
- Rovnosť sledu fáz napätí siete a stroja.
- Nulový fázový posun medzi napäťovým systémom siete a stroja.

Synchronný stroj zapojíme tak, ako je to uvedené na Obr. 5.



Obr. 5: Schéma zapojenia synchronónneho stroja pri fázovaní

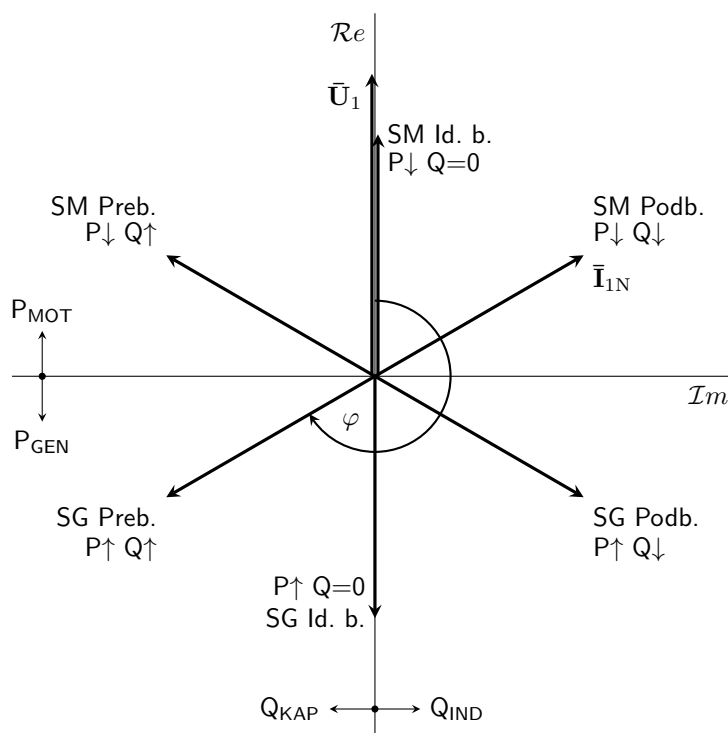
Postup pri fázovaní

- Stroj roztočíme dynamometrom na synchronnú rýchlosť ω_s (n_s).
- Stroj vybudíme tak, aby svorkové napätie stroja bolo rovné napätiu siete.
- Ukazovateľom sledu fáz (malý indukčný motorček) skontrolujeme sled fáz napätia na svorkách stroja a na svorkách siete.
- Synchronný stroj pripojíme na sieť pri nulovom fázovom posune medzi napätovými systémom siete a stroja. Vhodný okamih určíme pomocou elektrodynamického synchronoskopu.

7 Prevádzkové stavy synchronného stroja

Po pripojení synchronného stroja na sieť môžeme vyšetrovať jeho chovanie v jednotlivých režimoch (Obr. 6):

- Generátorický a motorický chod meníme mechanickým momentom na hriadeli synchronného stroja t.z. pohonným strojom (dynamometrom). V generátorickom chode synchronný stroj dodáva do siete činný výkon $P \uparrow$, v motorickom chode odoberá činný výkon $P \downarrow$.
- Podľa stavu vybudenia synchronného stroja, ktorý sa mení budiacim prúdom, je synchronný stroj – prebudený, ideálne budený a podbudený. Prebudený synchronný stroj dodáva do siete jalový výkon $Q \uparrow$, podbudený synchronný stroj jalový výkon zo siete odoberá $Q \downarrow$. Ideálne budený synchronný stroj má $Q = 0$.
- Fázový posun medzi napätím a prúdom stroja φ , a teda aj účinník $\cos \varphi$ závisí od pracovného stavu stroja a mení sa jednak s mechanickým momentom na hriadeli ako aj a vybudením stroja. Ak je stroj ideálne budený ($Q = 0$) potom je $\varphi = 0^\circ$ alebo $\varphi = 180^\circ$ a účinník $\cos \varphi = 1$.



Obr. 6: Prevádzkové stavy synchronného stroja

Synchronný kompenzátor je silne prebudzovaný nezatažený synchronný motor. Kompenzuje účinník siete tým, že dodáva do siete jalový výkon.

8 Meranie záťažových charakteristík synchronného stroja

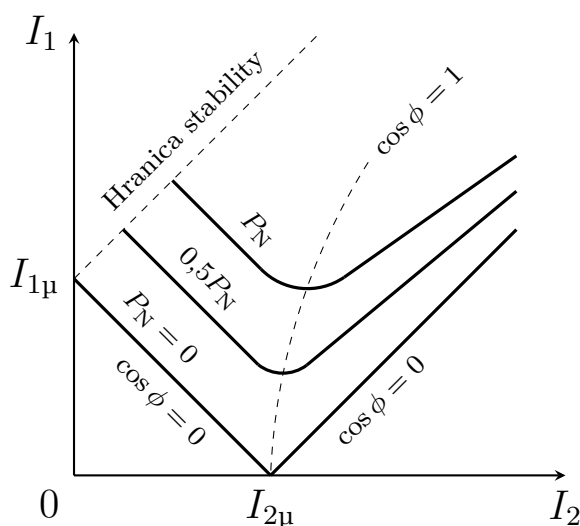
Záťažové charakteristiky (V – krivky, tiež Mordey-ove krivky) sú závislosti prúdu statora I_1 od budiaceho rotorového prúdu I_2 , pri konštantnom napätí, frekvencii ($U_1, f = cst.$) a výkone ($P = cst.$). Záťažové charakteristiky meriame pre $P = 0$, $P = 0,5P_N$ a $P = P_N$. Môžeme ich merať v motorickom, ale aj v generátorickom chode.

Po pripojení synchronného stroja na sieť, zvolíme režim a nastavíme výkon $P = P_N$ a podobne pri ďalších meraniach $P = 0,5P_N$ a $P = 0$. Budiaci prúd I_2 zvyšujeme tak, aby prúd statora neprekročil hodnotu $1,2 I_{1N}$. Ďalej postupne znižujeme budiaci prúd s uvážením hodnoty statorového prúdu. Pri $P = 0$ znížime budiaci prúd až na nulovú hodnotu $I_2 = 0$ (odpojením budenia od napájania).

Účinník vypočítame vypočítať pomocou nasledujúceho vzťahu:

$$\cos \phi = \frac{P}{\sqrt{3}U_1 I_1}$$

Namerané hodnoty zapisujeme do Tab. 4, Tab. 5 a Tab. 6. Na Obr. 7 je uvedený typický tvar záťažových charakteristík.



Obr. 7: Záťažové charakteristiky synchronného stroja

Tab. 4: Tabuľka nameraných hodnôt

$P = 0$					$U_1 = V$				
I_2 (A)									
I_1 (A)									

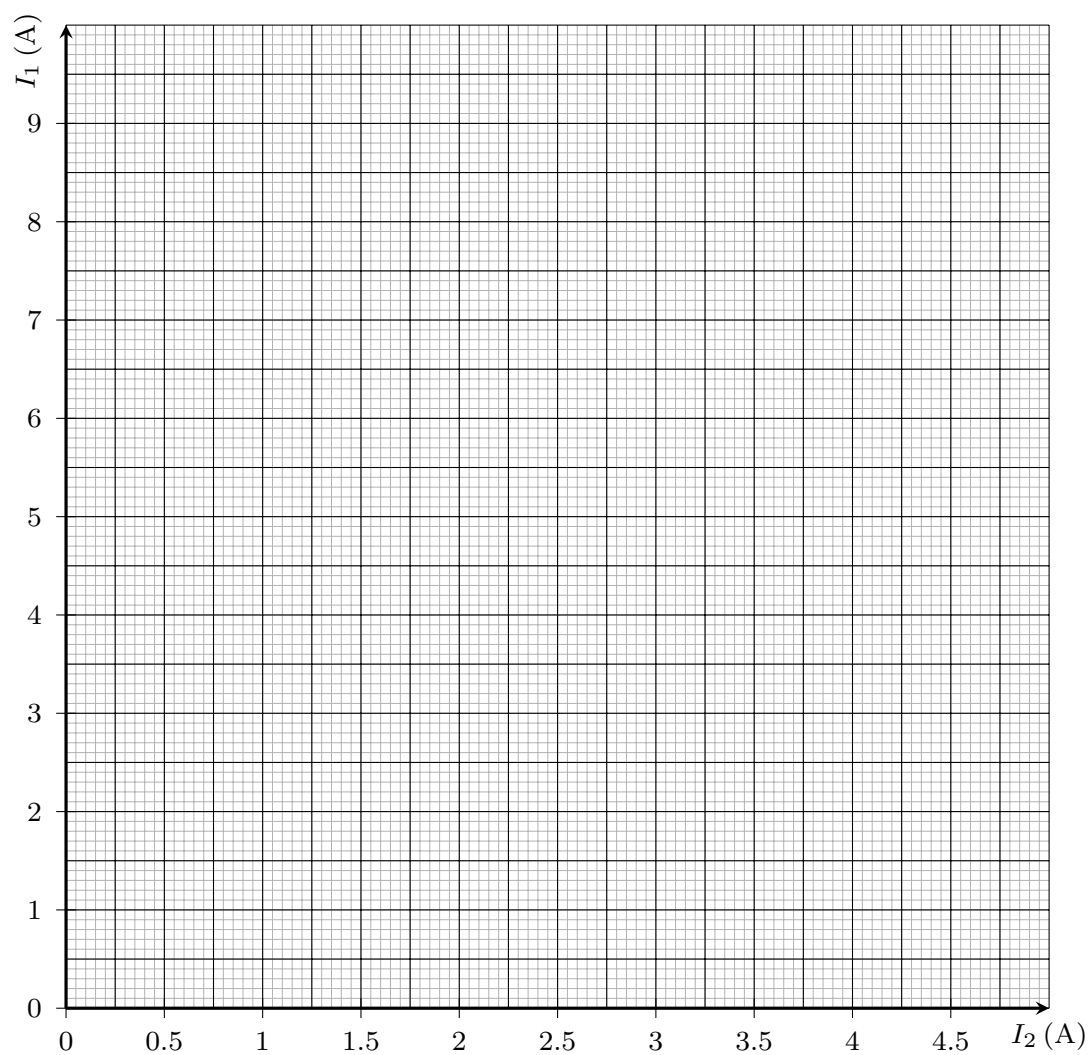
Tab. 5: Tabuľka nameraných hodnôt

$P = 0,5P_N$					$U_1 = V$				
I_2 (A)									
I_1 (A)									
$\cos \varphi$ (-)									

Tab. 6: Tabuľka nameraných hodnôt

$P = P_N$					$U_1 = V$				
I_2 (A)									
I_1 (A)									
$\cos \varphi$ (-)									

Priebehy záťažových charakteristík vynesieme do rastra na Obr. 8.



Obr. 8: Namerané záťažové charakteristiky synchronného stroja

Poznámka o úprave

Tento dokument vznikol ako revízia pôvodného dokumentu:

Názov: **Návody na cvičenia z elektrických strojov**
Autori: prof. Ing. Pavel Záskalický, CSc., Ing. Ján Kaňuch, PhD.
Vydavateľ: Technická univerzita v Košiciach
Rok: 2016
ISBN: 978-80-553-2579-8

Revízia zahŕňa opravy chýb a malé úpravy obsahu pôvodného dokumentu.