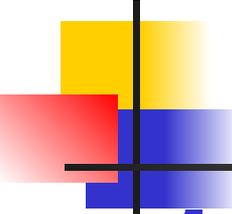


Дисциплина:

**Электропитание и
элементы
электромеханики**



Учебные вопросы

- **1. Дроссели источников вторичного электропитания**
- **2. Назначение, классификация и принцип действия трансформатора**
- **3. Режим холостого хода трансформатора**

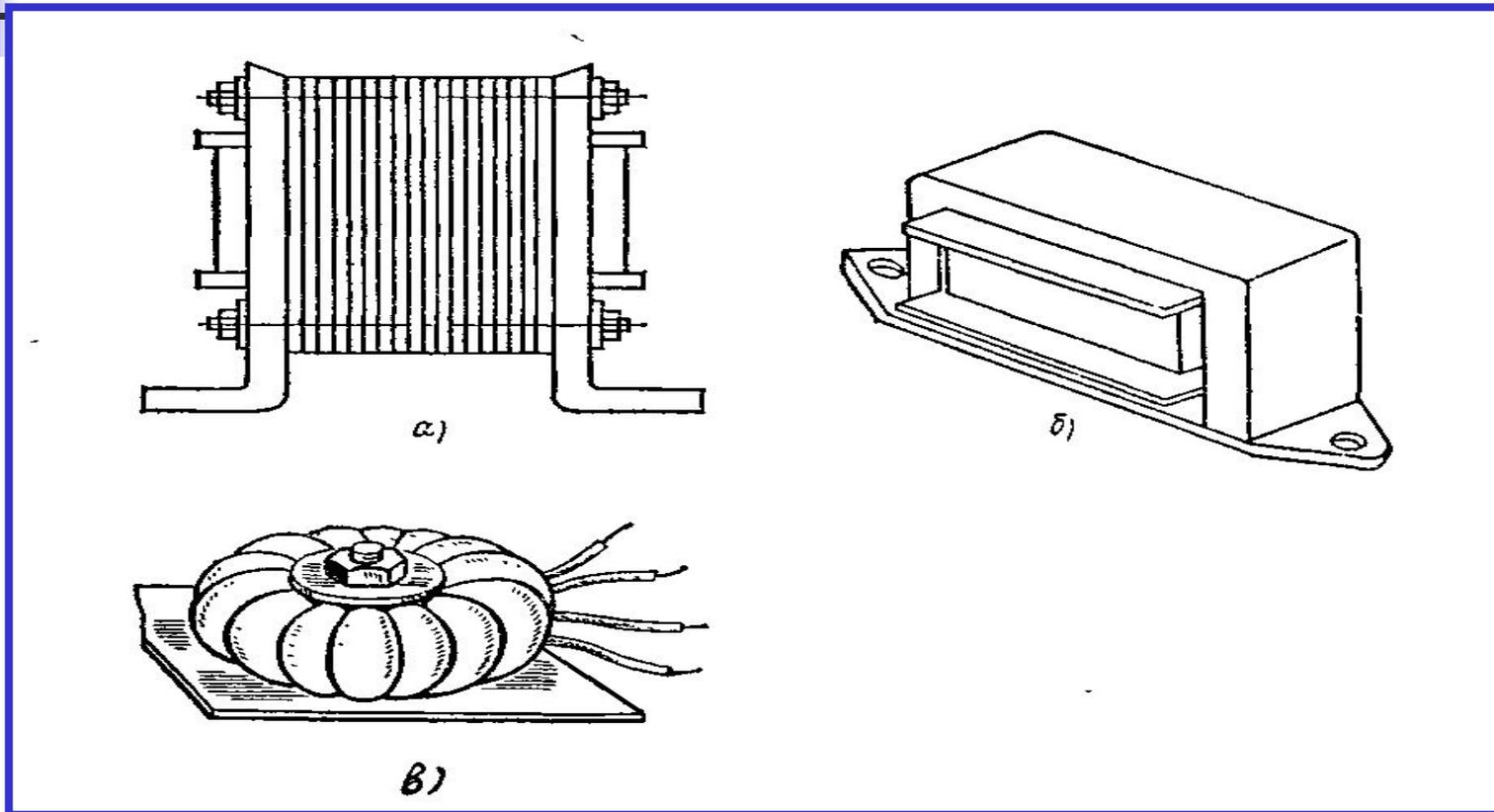


Литература

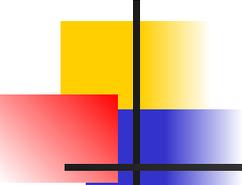
1. Немцов М.В.

**Электротехника и
электроника: Учебник для
вузов. – М.: Высш. шк.
2007, с.183-193, с.196-207**

Конструкции дросселей



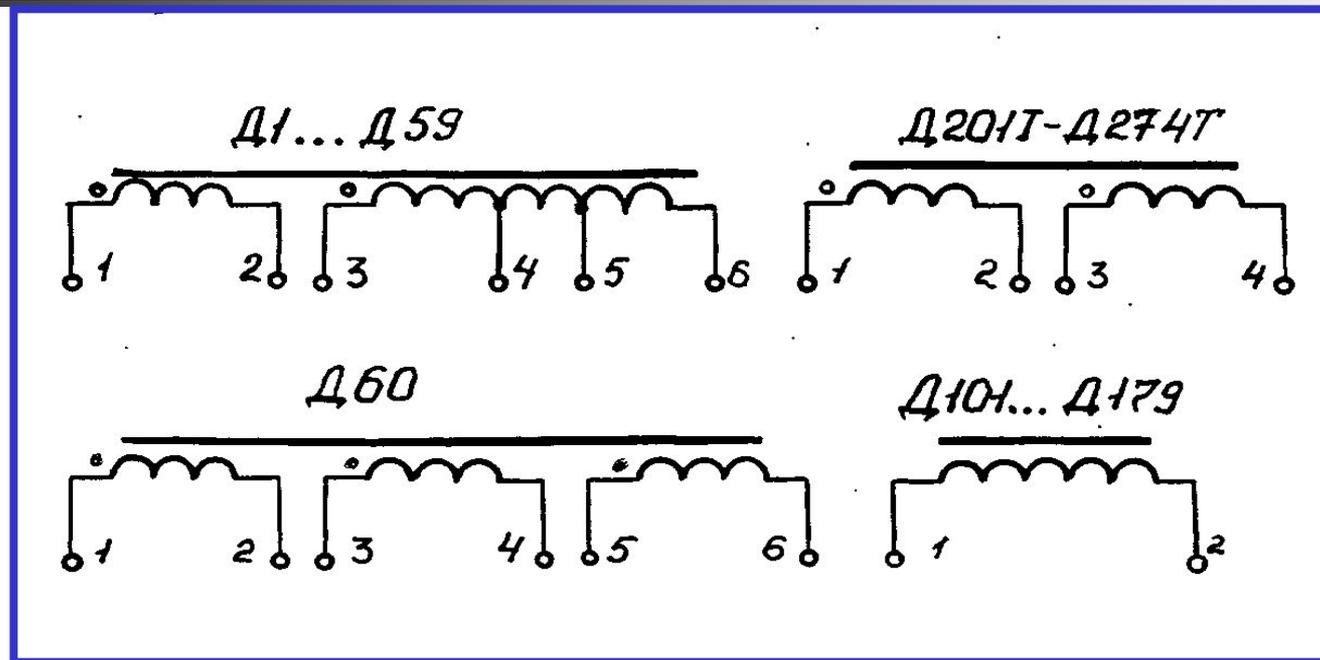
а, б - прямоугольная форма;
в - тороидальная форма.



Дроссели в ИВЭ РЭСБН применяются:

- в цепях переменного тока в устройствах защиты ИВЭ от коротких замыканий;
- в цепях выпрямленного (пульсирующего) тока с целью уменьшения пульсаций выпрямленного тока в качестве элементов сглаживающих фильтров;
- в цепях управления работой ИВЭ в качестве управляемых реакторов (или дросселей насыщения) если снабжены дополнительными обмотками подмагничивания постоянным током.

Обмотки унифицированных дросселей

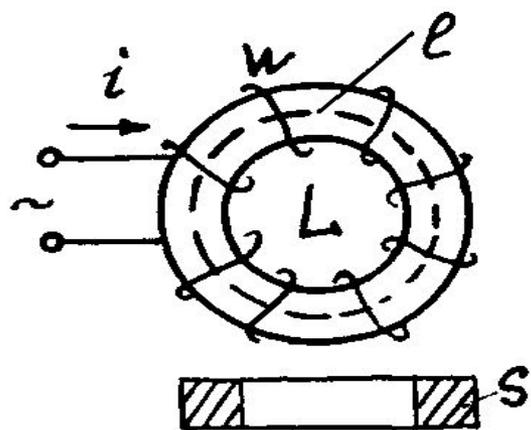


Разнообразие обмоток позволяет включать все обмотки последовательно с исходной основной, согласно (индуктивность дросселя увеличивается) или встречно (индуктивность дросселя уменьшается). Это один из способов подбора (настройки) дросселя по индуктивности.

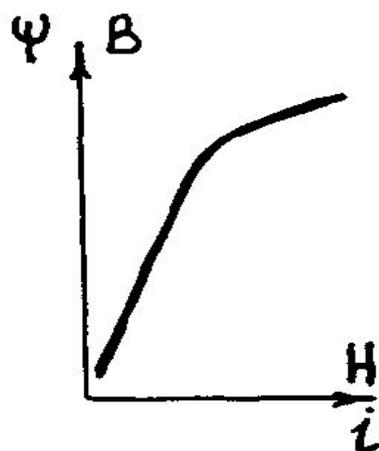
Рассмотрим дроссель тороидальной формы при следующих допущениях:

- электрическое сопротивление проводника катушки r пренебрежимо мало;**
- витки обмотки намотаны так плотно, что рассеяние магнитного потока отсутствует;**
- ферромагнетик магнитопровода имеет узкую петлю гистерезиса, а значит можно вместо нее использовать основную кривую намагничивания;**
- ток изменяется достаточно медленно, а, значит можно использовать статическую кривую намагничивания.**

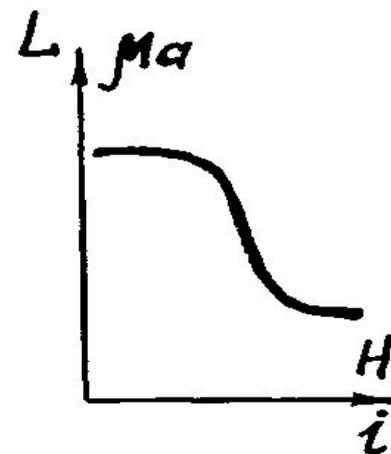
Индуктивность дросселя



а)



б)



в)

а – схема дросселя, б – кривая намагничивания и вебер-амперная характеристика, в – графики μ_a и L в функции тока

Индуктивность дросселя

$$e = -\frac{d\Psi}{dt} = -w \frac{d\Phi}{dt} = -L \cdot \frac{di}{dt}.$$

$$\Psi = w\Phi$$

$$\Psi = L \cdot i$$

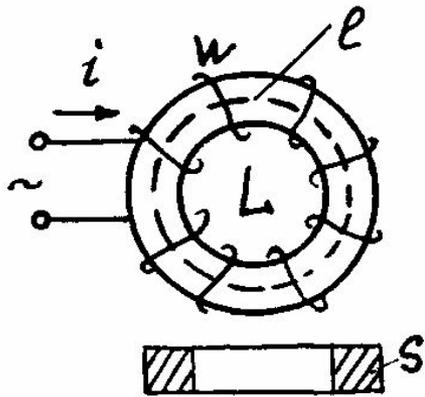
Основная формула для индуктивности L имеет вид:

$$L = \frac{\Psi}{i} = \frac{w\Phi}{i}.$$

По закону полного тока циркуляция вектора напряженности магнитного поля H по замкнутому контуру l , совпадающему с длиной средней магнитной линии равна полному току (то есть магнитодвижущей силе wi), охваченному этим контуром:

$$\oint_l H \cdot dl = H \cdot l = wi.$$

ИНДУКТИВНОСТЬ ДРОССЕЛЯ



$$L = \frac{w\Phi}{i} = \frac{wB \cdot S}{i} = \frac{w\mu_a \cdot H \cdot S}{i \cdot l} = w^2 \cdot \frac{S}{l} \cdot \mu_a$$

$$L = w^2 \cdot \frac{S}{l} \cdot \mu_a = L(g, \mu_a),$$

$$H = \frac{wi}{l}; \quad \Phi = B \cdot S$$

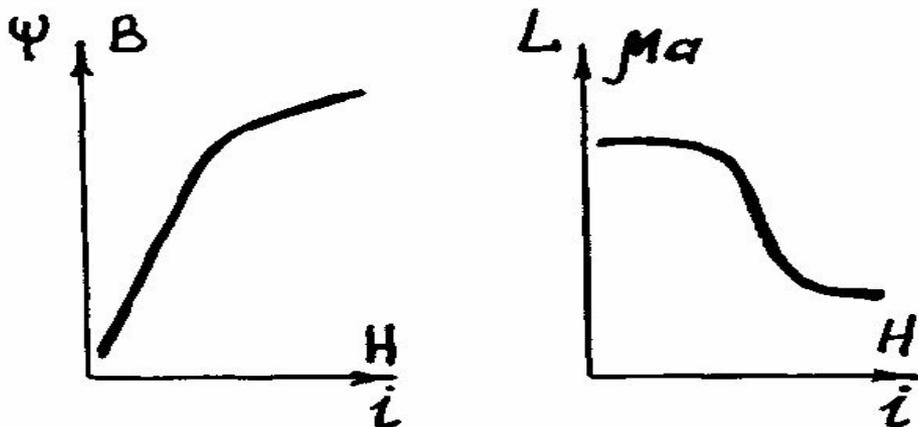
$$B = \mu_a \cdot H$$

где μ_a - абсолютная магнитная проницаемость ферромагнетика магнитопровода.

Средства увеличения индуктивности дросселя:

- увеличение числа витков (согласно включение нескольких обмоток);
- оптимальным соотношением поперечных и продольных размеров магнитопровода;
- увеличение магнитной проницаемости материала магнитопровода μ_a .

Линейный и нелинейный режимы дросселя



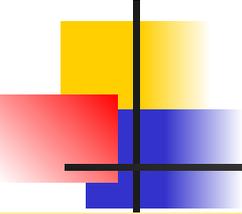
$$B = f(H),$$

$$\Psi = f_1(i)$$

$$L = \Psi / i \text{ и } \mu a = B / H$$

Вывод: линейаризация дросселя осуществляется введением в магнитопровод немагнитного ("воздушного") зазора; при этом магнитное сопротивление магнитопровода с зазором возрастает, магнитный поток уменьшается и рабочая точка на вебер-амперной характеристике перемещается на линейный участок.

Таким образом, регулируя ширину воздушного зазора, можно дополнительно регулировать величину индуктивности дросселя.

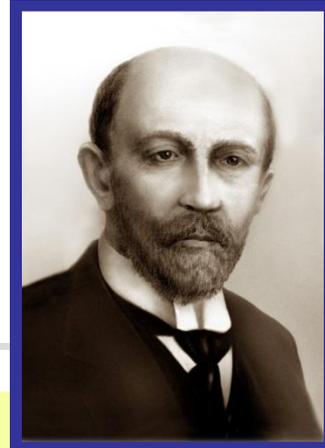


Назначение трансформаторов

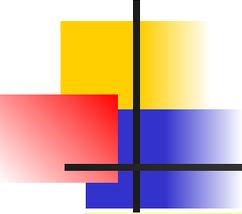
- **Трансформатором** называется статическое электромагнитное устройство, предназначенное для преобразования посредством электромагнитной индукции электрической энергии переменного тока одного напряжения в электрическую энергию переменного тока другого напряжения одной и той же частоты.



Изобретатели трансформаторов



- Приоритет в изобретении первого однофазного трансформатора с разомкнутым магнитопроводом принадлежит **П.Н. Яблочкову**, который создал такой трансформатор в 1875 году для питания электрических свечей. Конструкции первых трехфазных трансформаторов разработал другой русский инженер-изобретатель **М.О. Доливо-Добровольский** в 1890 году.



Классификация трансформаторов

- **- по назначению** - силовые, измерительные и специальные;
- **- по числу обмоток** - двухобмоточные и многообмоточные;
- **- по способу охлаждения** - сухие и масляные;
- **- по конструкции магнитопровода** - стержневые, броневые и тороидальные ;
- **- по числу фаз** - однофазные и многофазные.

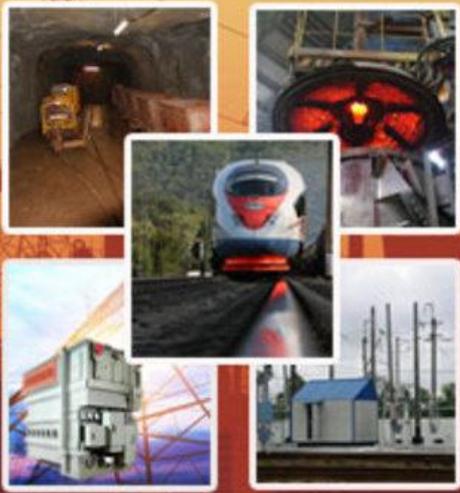
Силовые трансформаторы



Измерительные трансформаторы

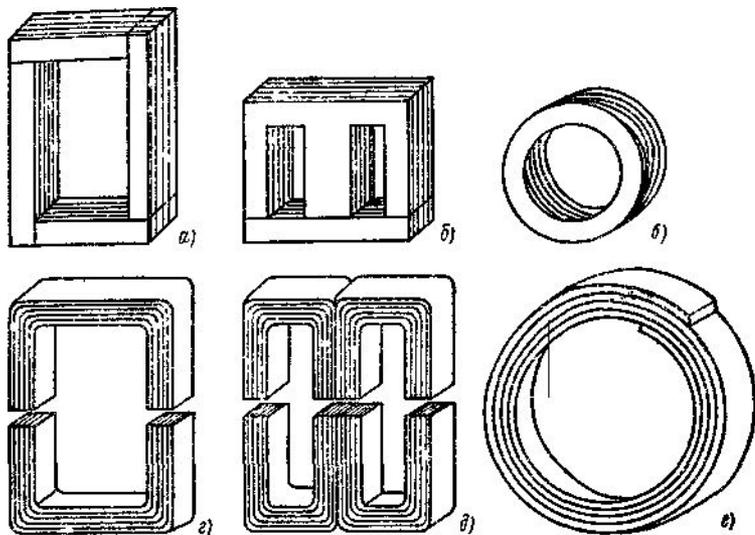


Специальные трансформаторы

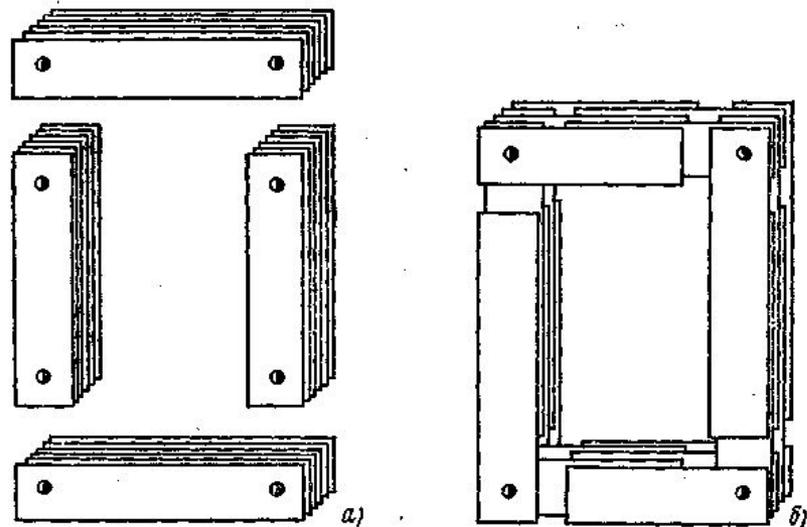


- 1. Применяются в составе оборудования для питания электродуговых сталеплавильных печей, карбидных печей и сварочных аппаратов и приспособленных для работы в закрытых помещениях, защищенных от атмосферных осадков.**
- 2. Предназначены для преобразования напряжения с целью передачи его в контактную сеть для обеспечения электрической энергией поездов и подвижного состава железных дорог и распределения для собственных нужд.**
- 3. Преобразуют напряжение воздушной контактной линии до уровней необходимых для тяговых двигателей или других устройств.**

Конструкция трансформаторов

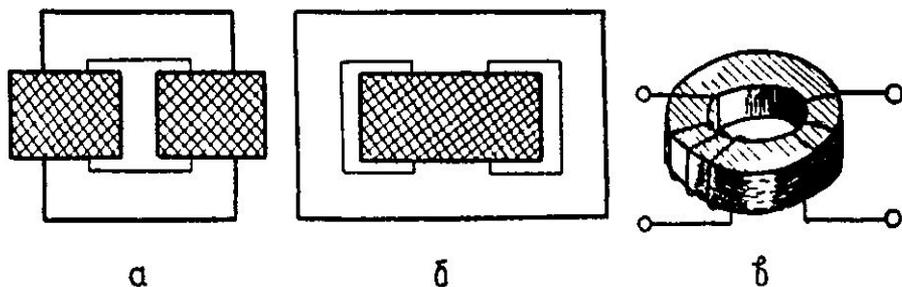


Конструкция магнитопроводов трансформаторов

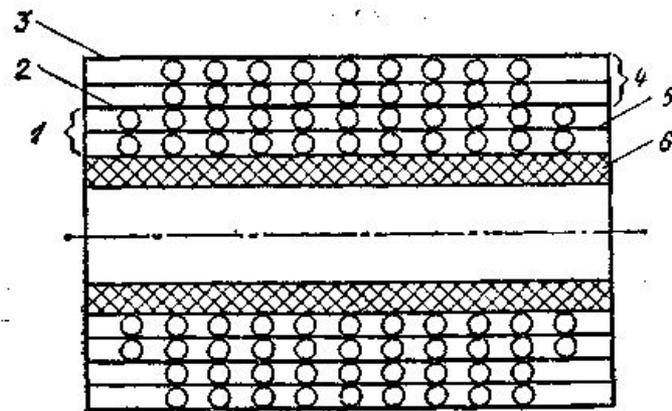
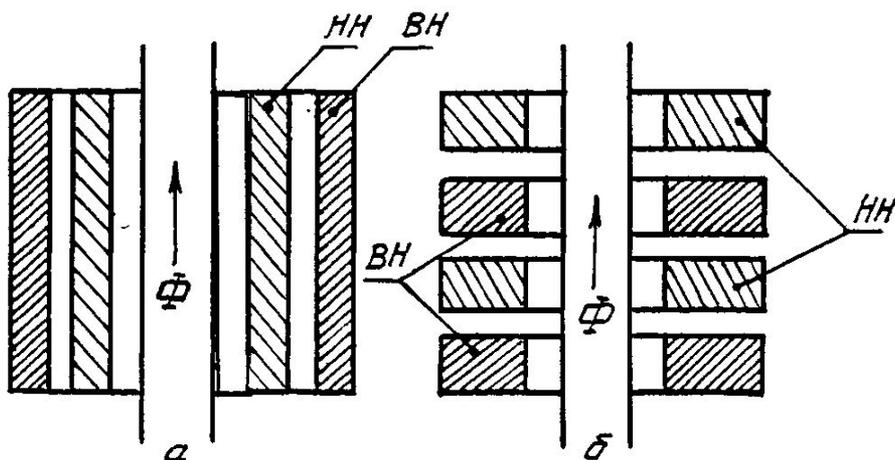


Сборка магнитопровода встык (а) и вперекрышку (б)

Конструкция трансформаторов

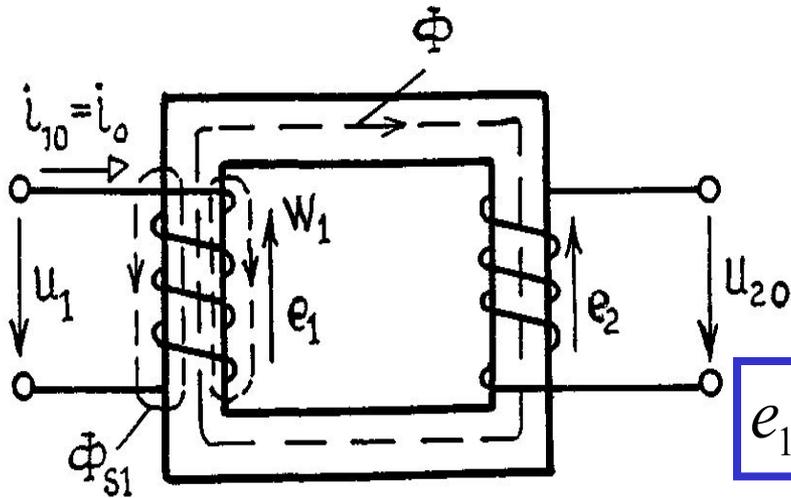


Основные виды однофазных трансформаторов:
а - стержневой; б - броневой;
в - тороидальный



Расположение обмоток на гильзе каркаса

Режим холостого хода трансформатора



$$e_1 = -w_1 \frac{d\Phi}{dt}$$

$$e_2 = -w_2 \frac{d\Phi}{dt}$$

$$\Phi = \Phi_m \sin \omega t$$

$$e_1 = -\omega w_1 \Phi_m \cos \omega t \quad e_2 = -\omega w_2 \Phi_m \cos \omega t$$

$$E_1 = 4,44 f \omega_1 \Phi_m$$

$$E_2 = 4,44 f \omega_2 \Phi_m$$

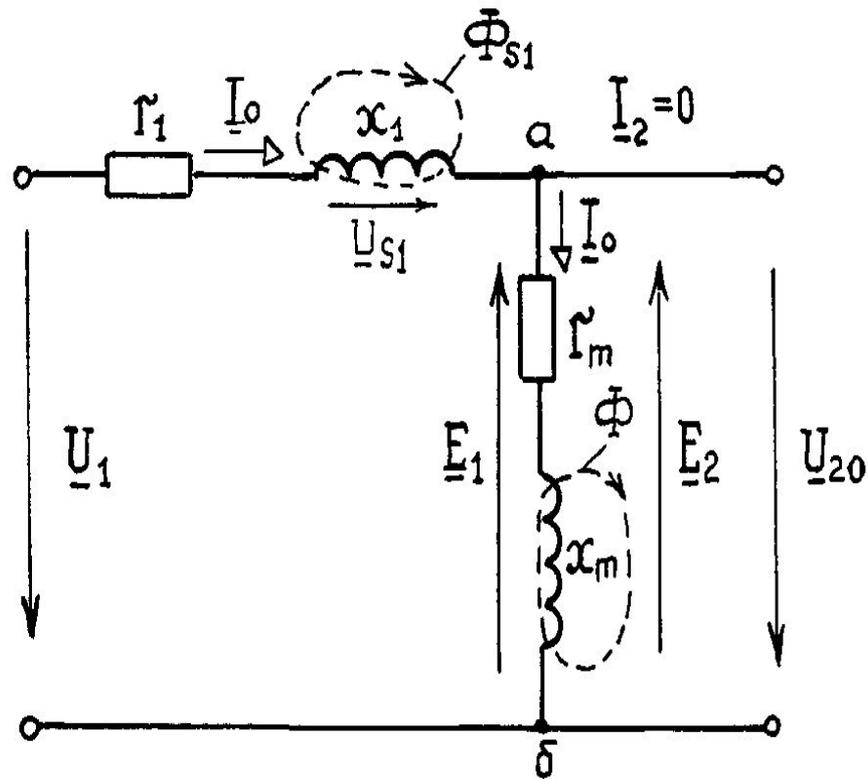
$$\left. \begin{aligned} e_1 &= \omega w_1 \Phi_m \sin \left(\omega t - \frac{\pi}{2} \right) \\ e_2 &= \omega w_2 \Phi_m \sin \left(\omega t - \frac{\pi}{2} \right) \end{aligned} \right\}$$

$$E_{1m} = \omega w_1 \Phi_m$$

$$E_{2m} = \omega w_2 \Phi_m$$

$$n = \frac{E_1}{E_2} = \frac{w_1}{w_2}$$

Эквивалентная схема замещения трансформатора в режиме холостого хода



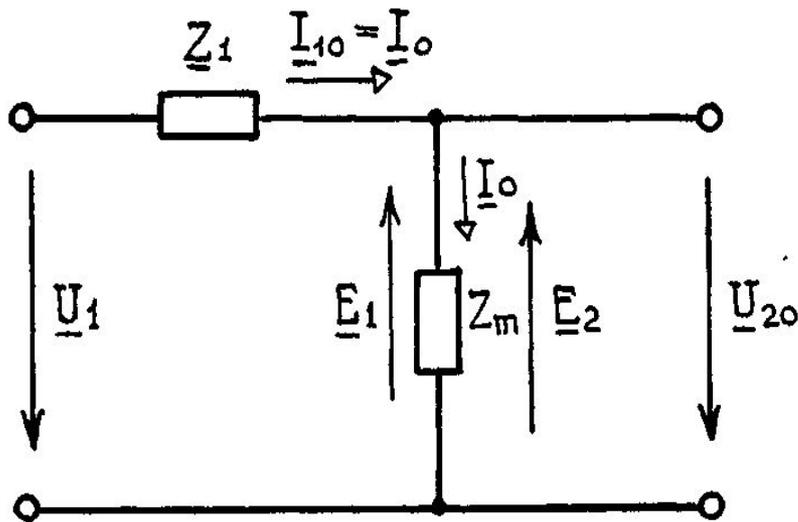
$$\underline{U}_1 = -\underline{E}_1 - \underline{E}_{1s} + \underline{I}_{1x} r_1$$

$$-\underline{E}_1 = \underline{I}_0 \cdot \underline{Z}_m = \underline{I}_0 \cdot r_m + j \cdot \underline{I}_0 \cdot x_m$$

$$z_m = |\underline{Z}_m| = \sqrt{r_m^2 + x_m^2}$$

$$-\underline{E}_{s1} = \underline{U}_{s1} = j \underline{I}_0 x_1,$$

Уравнения равновесия напряжений



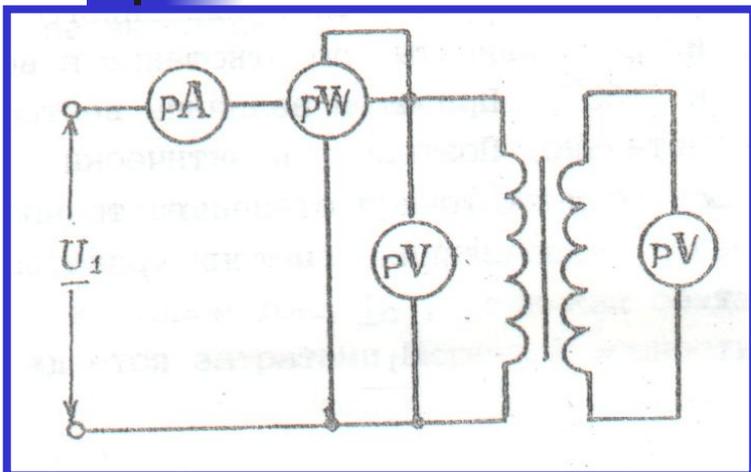
$$\underline{U}_1 = -\underline{E}_1 + j\underline{I}_0 x_1 + \underline{I}_0 r_1 = -\underline{E}_1 + \underline{I}_0 \underline{Z}_1;$$

$$\underline{Z}_1 = r_1 + jx_1$$

$$\underline{E}_2 = \underline{U}_{20}$$

ВЫВОД: по отношению к сети трансформатор представляет комплексную нагрузку почти индуктивного характера, при котором приложенное напряжение \underline{U}_1 опережает ток холостого хода \underline{I}_0 на угол, близкий к 90° . Работа трансформатора в этом режиме из-за значительной потребляемой из сети реактивной мощности является нежелательной.

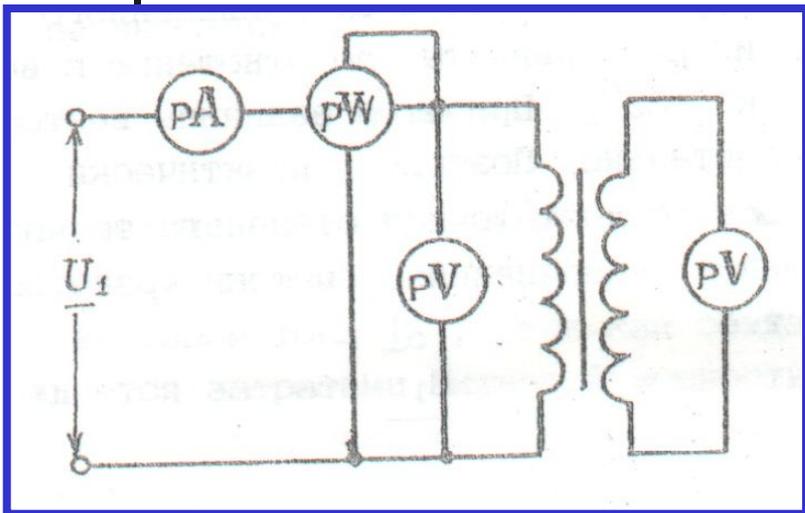
В опыте холостого хода определяются:



- а) ток холостого хода I_0 (по показанию амперметра, включенного в первичную цепь). При $U_{10} = U_{1H}$ ток I_0 не должен превышать (3-10%) I_{1H} ;
- б) потери в стали магнитопровода трансформатора $P_{ст}$ (по показаниям ваттметра) $P_0 = I_0^2 r_1 + P_{ст} \approx P_{ст}$, так как потерями в меди первичной обмотки ввиду малости тока I_0 и сопротивления r_1 можно пренебречь ;
- в) коэффициент трансформации n (по показаниям вольтметров в первичной и вторичной цепях)

$$n \approx U_{1H} / U_{20}$$

В опыте холостого хода определяются:



$$r_0 = r_1 + r_m = P_0 / I_0^2, \approx r_m;$$

$$z_0 = |\underline{Z}_1 + \underline{Z}_m| = U_{10} / I_{10} \approx Z_m;$$

г) коэффициент мощности $\cos\phi$ (по показаниям вольтметра, амперметра и ваттметра в первичной цепи);

$$\cos\phi = P_0 / U_{10} \cdot I_{10}$$

д) параметры схемы замещения трансформатора при холостом ходе:

$$X_0 = X_1 + X_m = \sqrt{Z_m^2 - r_m^2} \approx X_m.$$