

# Macchine 3

Abbiamo asincrono trifase a motore a tre uno, polo, ha le seguenti caratteristiche in campo di funzionamento nominale: 220/380 di tensione a 50 Hz, perdite nel ferro e meccaniche trascurabile. Resto =  $R'_{rot} = 1,5 \text{ ohm}$  e Xesta  $X'_{rot} = 2$ . Determinare le prestazioni per una velocità di 1400 giri / min sistema operativo.,  $N_1 = 60^\circ F / p = 1500$ , dall'altro  $1500 - 1450 / 1500 = 0,06 \text{ s} = ZT = (1,5 + 1,5 / 0,06) + j4 = 26,80 \text{ } 8,58^\circ$  poi grado invece  $I = (380 / \sqrt{3}) / Z_t = 8,18 - j8,58$  grado  $P_1 = m_1 V_1 \cdot \cdot \cdot I_1 \cos \phi = 3.380 / \sqrt{3} \cdot 8,18 \cdot \cos -8,58^\circ = 5.323,65 = P_4$   $P_{mi} = m_1 \cdot R'^2 \cdot (1 / s - 1) I^2 = 4717,32$  poi rimanere performance =  $P_4 / P_1 = 0,88$  Una fase di induzione motore-tre di 5.152 W, 6 poli e 50 Hz, è collegato ad un 230 V, e la rete assorbe 7,2 KVA con un fattore di potenza di 0,844 pieno carico induttivo. Calcolare il rendimento del motore.  $P_u = P_1 = 7200,0 \text{ W}$  5.152, 844 quindi il rendimento è pari a  $= P_u / P_1 = 84,78\%$  A-motore a tre fasi di induzione a 4 poli, rotore avvolto, con i seguenti parametri per ogni fase del circuito equivalente : Resto  $R'_{rot} = 0,1$  e Xesta  $X'_{rot} = 0,5$ . I rami sono trascurate le perdite meccaniche e parallele. Il motore è collegato a triangolo e la tensione di linea 380 è 50 hz. Calcolare la velocità del rotore, quando la potenza è di 86 KW.  $N_1 = 60^\circ F / p = 1500$  e sul lato opposto  $s = s_1 - s / s_1$  quindi sapere il fatto che la  $P_{mi} = 86 \text{ KW}$  poi in secondo luogo  $I'^2 = I_1^2 = (380 / \sqrt{3})^2 \cdot \cos^2 \phi / (0,1 + 0,1 / s)$  poi come  $P_{mi} = m_1 \cdot R'^2 \cdot (1 / s - 1) \cdot 2 \cdot I'^2$  e sostituito calcolare S. **Metodi di frenatura dei motori asincroni:** Ci sono tre metodi per la produzione di motori asincroni frenata. Il recupero di energia di frenata (recupero) è funzionale al motore durante la frenatura a velocità superiore a quella di sincronismo. In questo caso, lo scorrimento diventa negativo e risulta dalla velocità caratteristica di coppia, il segno di coppia è invertita, ma conserva il senso del movimento contro la // frenata o in senso antiorario. Quando un motore asincrono è invertito il collegamento di due fasi, la ventola sarà alimentata da una tensione di sequenza negativa, che si traduce in una immediata inversione del senso di rotazione del campo nel vuoto e, Così, in un rovesciamento della velocità sincrona  $+ \omega$  passa un- $\omega_1$   $\omega_1$  e velocità curva di coppia. // Frenatura dinamica di iniezione DC: Questo metodo si basa sulla creazione di un campo magnetico gap d'aria fisso nello spazio di alimentazione di corrente dagli avvolgimenti dello statore.