



# Principles of Mechatronic Systems

## مبانی سیستم های مکاترونیکی (جلسه چهاردهم)

By: Reza Tikani

Mechanical Engineering Department

Isfahan University of Technology



## عملگرهای پیوسته

### موتورهای AC:

موتورهای جریان متناوب به دو گروه تقسیم بندی می شوند: تکفاز و چند فاز که هر گروه به زیرگروه های موتورهای القایی و سنکرون تقسیم می شوند. از موتورهای تکفاز برای توانهای پایین استفاده می شود در حالیکه از موتورهای چندفاز برای توان های بالاتر استفاده می شود. موتورهای القایی از موتورهای سنکرون ارزانتر هستند و در صنعت بیشتر مورد استفاده قرار می گیرند.



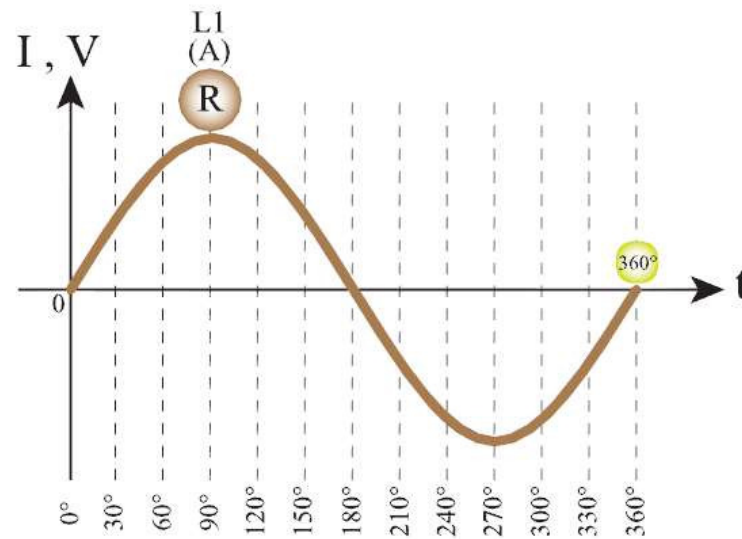
<http://www.controlplus.com.au>



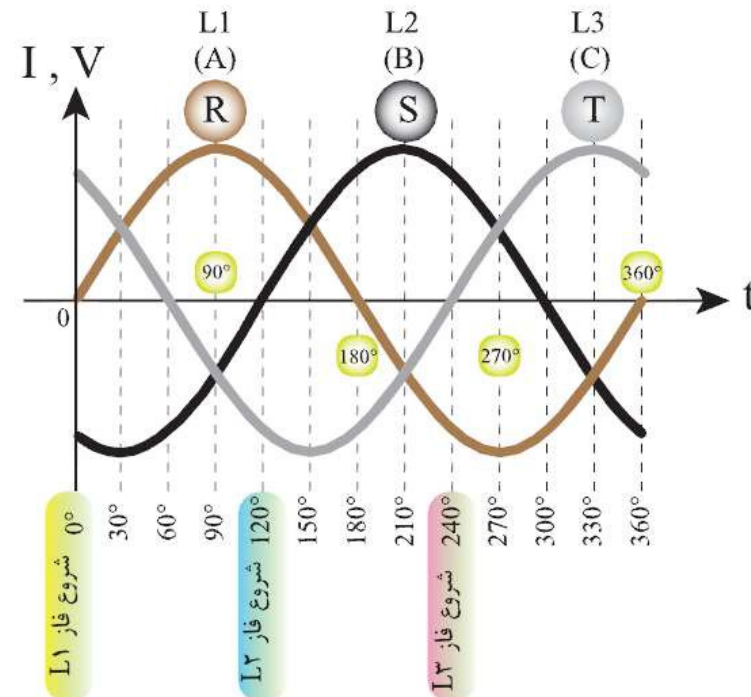
# عملگرهای پیوسته

## موتورهای AC:

تفاوت سیستم تکفاز و سه فاز:



ب) سیستم تکفاز



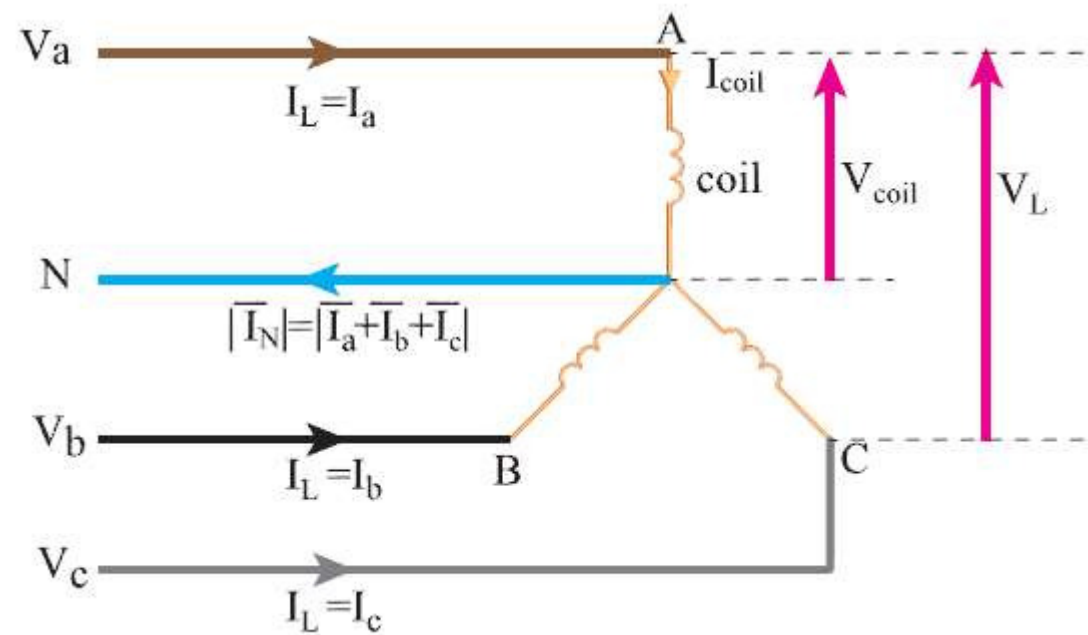
الف) سیستم سه فاز



## عملگرهای پیوسته

موتورهای AC:

اتصال ستاره





## عملگرهای پیوسته

### موتورهای AC:



[www.inverter-china.com](http://www.inverter-china.com)

موتورهای القایی سه فاز، پرکاربردترین موتورهایی هستند که برای به حرکت در آوردن چرخهای صنعت از آنها استفاده می‌شود. طراحی ساده و مستحکم قیمت ارزان هزینه نگه داری پایین و اتصال آسان به منبع سه فاز امتیازات اصلی موتورهای القایی هستند.

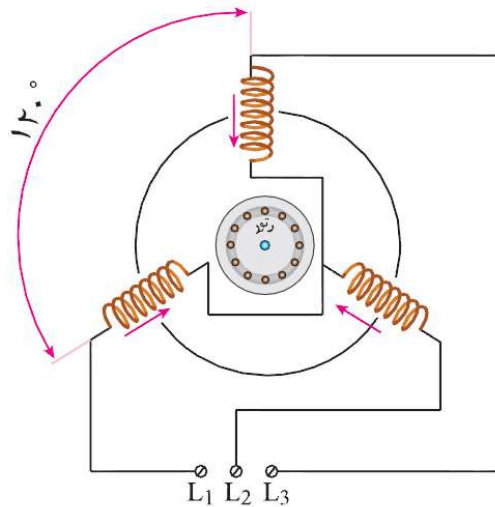
### Applications

- Heavy duty - rolling mills, presses, elevators, cranes, material handlers
- Continuous speed – conveyors, mixers, extruders, pulping machines
- Household and industrial - refrigerators, pumps, compressors, fans



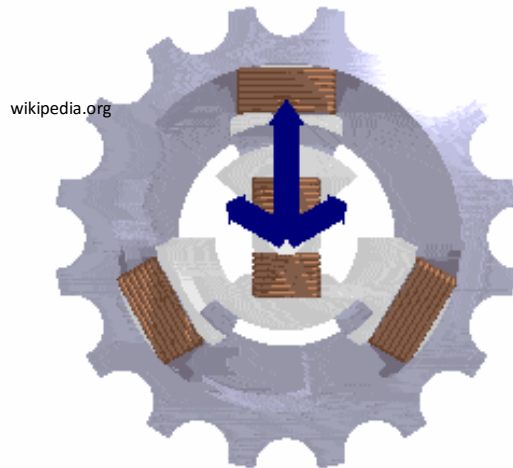
## عملگرهای پیوسته

### نحوه عملکرد موتورهای القایی:



موتور القایی سه فاز دارای سه سیم پیچ با زاویه ۱۲۰ درجه نسبت به هم است که هر کدام به یکی از سه خط تغذیه متصل می شوند.

از آنجا که سه فاز تغذیه در زمانهای مختلف به مقدار حداکثر خود می رسند می توان اینگونه فرض کرد که میدان مغناطیسی به دور قطبهای استاتور می چرخد و در هر سیکل جریان یک دور کامل دور استاتور را طی می کند.





# عملگرهای پیوسته

موتورهای القایی:

## Rotating Magnetic Field

$$v_1 = a \cos \omega_p t$$

$$v_2 = a \cos \left( \omega_p t - \frac{2\pi}{3} \right)$$

$$v_3 = a \cos \left( \omega_p t - \frac{4\pi}{3} \right)$$

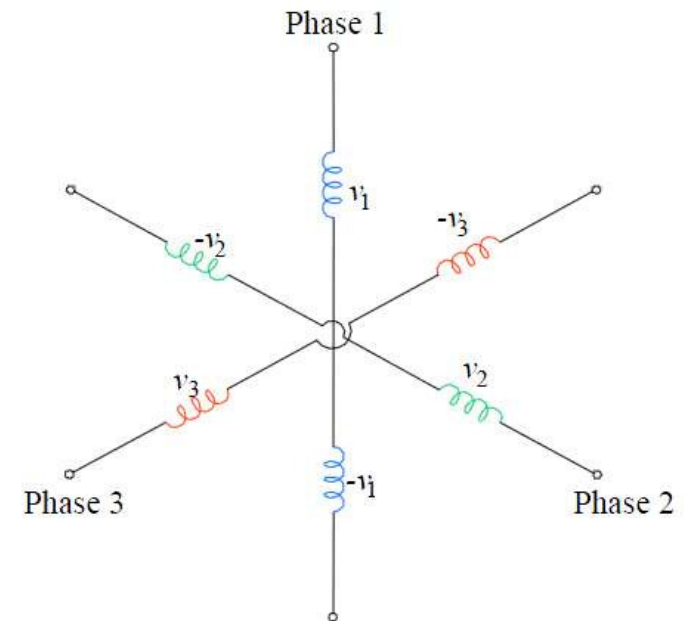
p تعداد قطبها

$$n_s = \frac{2 \times f}{P}$$

$n_s$  بر حسب دور در ثانیه

$$n_s = \frac{120 \times f}{P}$$

بر حسب دور در دقیقه (RPM)





## عملگرهای پیوسته

موتورهای القایی:

$p$  تعداد قطبها

$$n_s = \frac{2 \times f}{P} \quad n_s \text{ بر حسب دور در ثانیه}$$

$$n_s = \frac{120 \times f}{P} \quad \text{بر حسب دور در دقیقه (RPM)}$$

**مثال** سرعت میدان دوار یک ماشین ۲ قطبی در شبکه برق ایران با فرکانس (۵۰ Hz) چقدر است؟

$$n_s = \frac{120 \cdot f}{P} = \frac{120 \times 50}{2} = 3000 \text{ RPM}$$





## عملگرهای پیوسته

### موتورهای القایی:

لغزش ماشین در زمان راه‌اندازی برابر ۱ یا ۱۰۰٪ است.

لغزش ماشین القایی در سرعت سنکرون صفر است.

مثال اگر لغزش یک موتور القایی چهار قطب در فرکانس ۵۰ HZ، ده درصد باشد، سرعت رتور را محاسبه نمایید.

$$n_s = \frac{120 \cdot f}{p} = \frac{120 \times 50}{4} = 1500 \text{ RPM}$$

$$S = 10\% = \frac{10}{100} = 0.1$$

$$n_r = n_s (1 - S) = 1500 \cdot (1 - 0.1) = 1350 \text{ RPM}$$

در ماشین القایی به اختلاف سرعت رتور ( $n_r$ ) با سرعت میدان دوار ( $n_s$ ) لغزش می‌گویند.

$$\Delta n = n_s - n_r$$

از آنجا که سرعت رتور می‌تواند مقادیر مختلفی داشته باشد لذا سرعت لغزش هم به تناسب آن تغییر می‌کند. نسبت سرعت لغزش به سرعت میدان دوار را لغزش می‌گویند و آن را با  $S$  نمایش می‌دهند.

$$S = \frac{\Delta n}{n_s}$$

$$S = \frac{n_s - n_r}{n_s}$$



## عملگرهای پیوسته

### کمیت‌های الکتریکی در موتورهای القایی:

موتور القایی مانند ترانسفورماتوری است که سیم پیچ اولیه آن سیم پیچ استاتور و ثانویه آن هادی‌های رتور است. اما مهم‌ترین تفاوتی که بین آنها وجود دارد یکسانی فرکانس برق در دو سمت ترانسفورماتور و تفاوت فرکانس برق در استاتور و رتور موتورهای القایی است. زیرا با توجه به امکان گردش رتور موتورهای القایی، فرکانس ولتاژ القایی مدار رتور یعنی  $(f_r)$  تغییر نموده و تابع سرعت رتور ماشین می‌باشد.

$$f_r = Sf$$

$f_r$  فرکانس ولتاژ مدار رتور

$S$  لغزش

$f$  فرکانس ولتاژ استاتور



## عملگرهای پیوسته

### کمیت‌های الکتریکی در موتورهای القایی:

با عبور جریان از مفتول و یا سیم پیچ‌های رتور، در اطراف آن میدان مغناطیسی ایجاد می‌شود و چون اطراف هادیها را هسته ی آهنی رتور فرا گرفته است، اثر القایی ناشی از جریان عبوری از آن افزایش می‌یابد. بدین سبب در مدار رتور اثر سلفی ( راکتانس القایی) نیز وجود دارد که آن را با  $X_r$  نمایش می‌دهند.

$$X_r = 2\pi f_r l_r$$

$$f_r = S f \quad \text{با جایگزینی مقدار } f_r \text{ داریم:}$$

$$X_r = 2\pi S f l_r = S \underbrace{2\pi f l_r}_{X_r} \Rightarrow$$

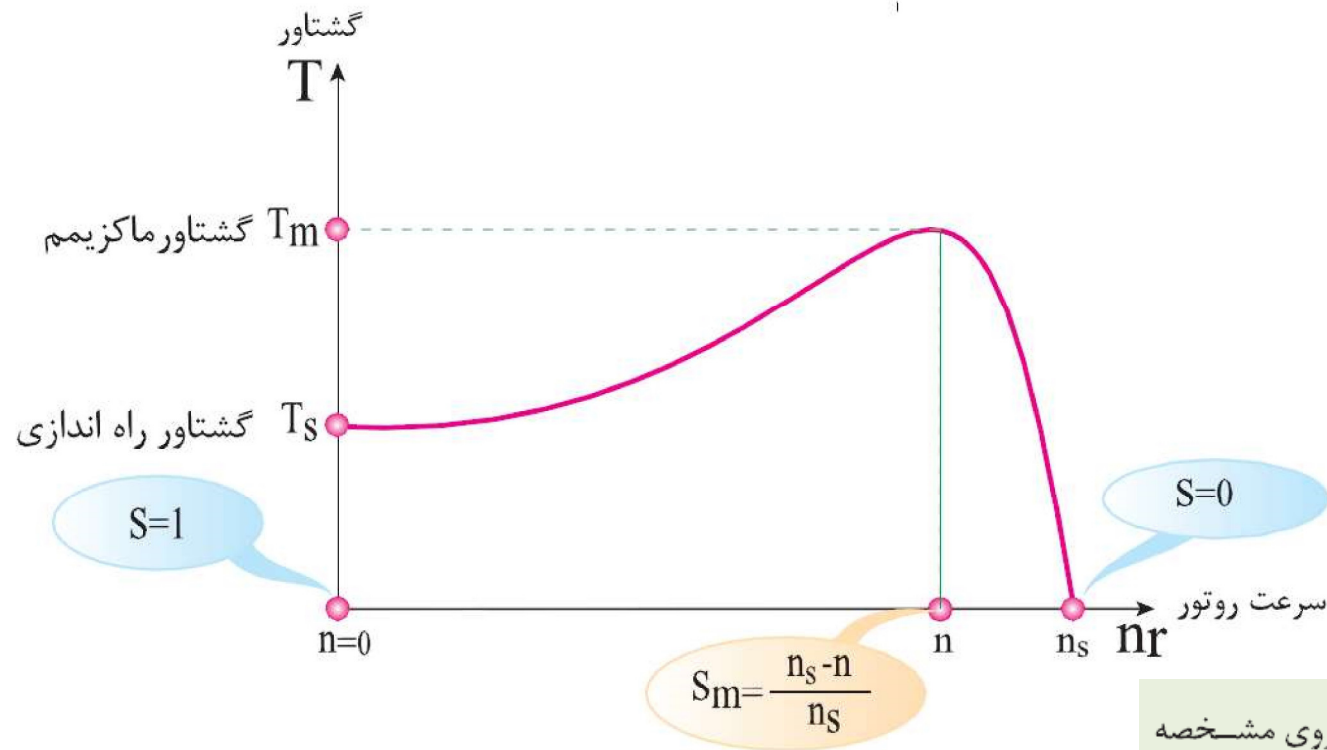
$$X_r = S X_r$$

راکتانس رتور ماشین القایی در زمان راه‌اندازی را با  $X_r$  نشان می‌دهند.



# عملگرهای پیوسته

## منحنی گشتاور- دور در موتورهای القایی:



از آنجا که در فاصله نقطه  $T_s$  تا  $T_m$  روی مشخصه گشتاور- دور موتور، افزایش گشتاور و سرعت با هم رخ می دهند، بنابراین در این فاصله امکان تثبیت سرعت وجود ندارد. یا به عبارتی موتور در حال افزایش سرعت است.



# عملگرهای پیوسته

## استاندارد NEMA:

کاربرد عمومی	لغزش	جریان راه اندازی (درصد نسبت به جریان نامی)	گشتاور ماکزیمم (درصد نسبت به جریان نامی)	گشتاور راه اندازی (درصد نسبت به جریان نامی)	نوع طراحی
فن، دمنده های هوا، پمپ های سانتریفیوژ، کمپرسورها و هر جایی که گشتاور راه اندازی مورد نیاز بار به نسبت کم باشد.	۰/۵~۵%	مشخص نشده	۱۷۵~۳۰۰	۷۰~۲۷۵*	طراحی A- گشتاور راه اندازی معمولی جریان راه اندازی زیاد
فن، دمنده های هوا، پمپ های سانتریفیوژ، کمپرسورها و هر جایی که گشتاور راه اندازی مورد نیاز بار به نسبت کم باشد.	۰/۵~۵%	۶۰۰~۸۰۰	۱۷۵~۳۰۰	۷۰~۲۷۵*	طراحی B- گشتاور راه اندازی معمولی جریان راه اندازی معمولی
تسمه نقاله ها سنگ شکن ها، ماشین های همزن و هر جایی که راه اندازی زیر بار مورد نیاز باشد.	۱~۵%	۶۰۰~۸۰۰	۱۹۰~۲۲۵	۲۰۰~۲۸۵*	طراحی C- گشتاور راه اندازی زیاد جریان راه اندازی معمولی
ماشین پانچ، بالابرها، پمپ های چاه نفت و هر جایی که مقدار بار مکانیکی همراه یا بدون چرخ طیار زیاد باشد.	$\geq 5\%$	۶۰۰~۸۰۰	۲۷۵	۲۷۵*	طراحی D- گشتاور راه اندازی زیاد جریان راه اندازی زیاد

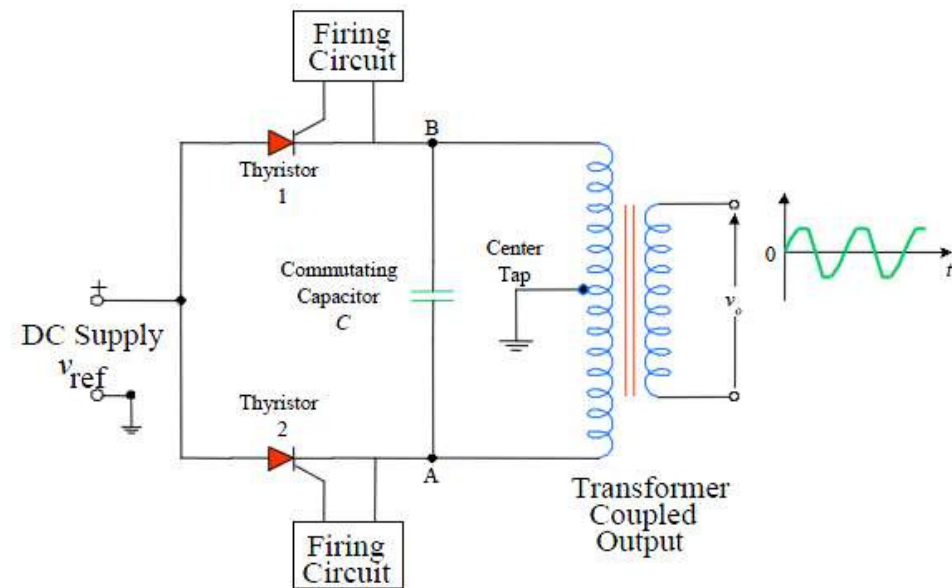


## عملگرهای پیوسته

### کنترل موتور القایی:



نمای ظاهری یک نمونه از مبدل فرکانسی  
کنترل کننده سرعت موتور القایی





## عملگرهای پیوسته

### کنترل موتور القایی:



نمای ظاهری یک نمونه از مبدل فرکانسی  
کنترل کننده سرعت موتور القایی

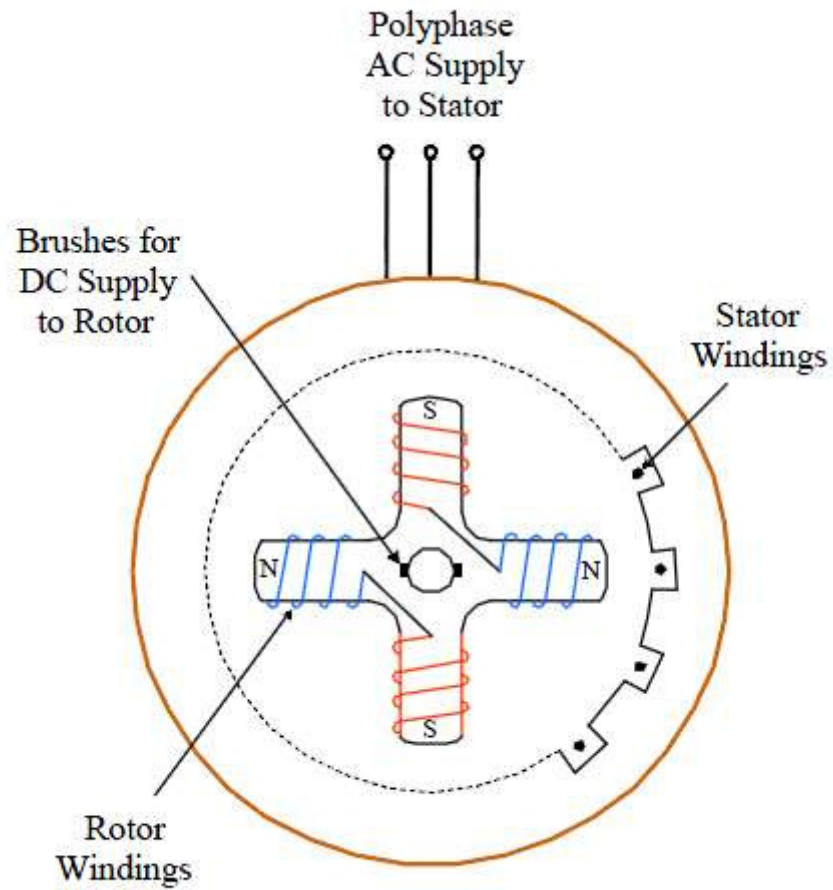
هر مبدل فرکانسی دارای دو بخش می باشد. ابتدا ولتاژ AC (۵۰ یا ۶۰ هرتز) در این دستگاه به ولتاژ DC تبدیل می شود سپس ولتاژ DC را به ولتاژ AC، با فرکانس قابل کنترل معمولا بین  $25 \sim 0$  Hz تبدیل می کند.

نکته ی قابل توجه اینکه ، تغییر فرکانس علاوه بر تغییر سرعت سنکرون بر روی ولتاژ القاء شده رتور و همچنین سایر کمیت های مغناطیسی موتور و گشتاور نیز اثر می گذارد.



# عملگرهای پیوسته

موتور القایی سنکرون:





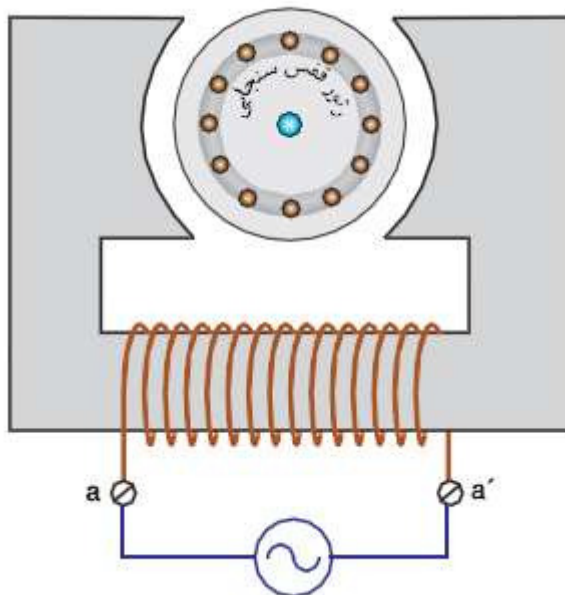


## عملگرهای پیوسته

### موتور القایی تکفاز:

غالباً در ساختمانهای مسکونی، کارگاه‌های کوچک، مغازه‌ها و فروشگاه‌ها از شبکه برق تکفاز استفاده می‌شود. بنابراین برای استفاده از وسایلی همچون کولر، یخچال، ماشین لباسشویی، پمپ‌های آب خانگی و... دیگر وسایل مورد نیاز در زندگی امروزی به موتور تکفاز الکتریکی احتیاج می‌باشد.

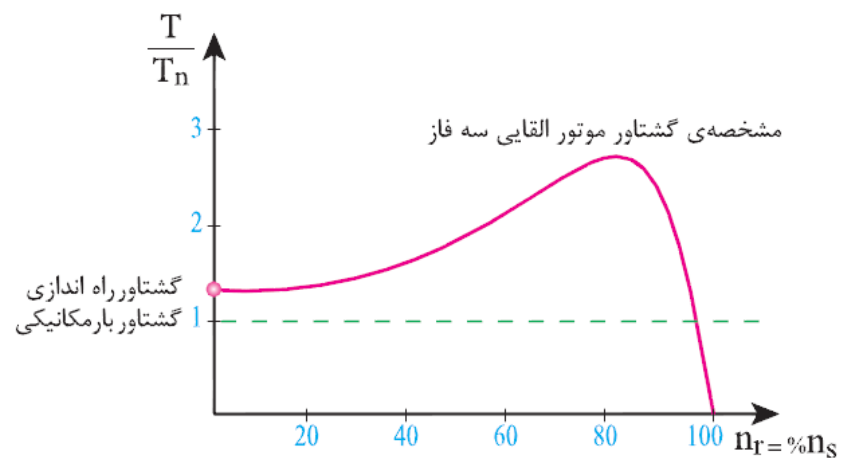
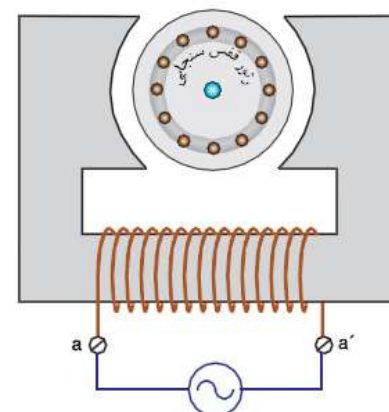
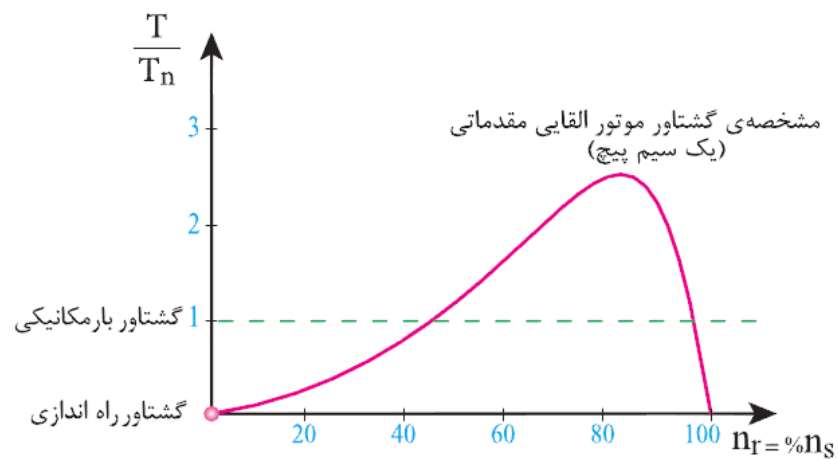
اگر با کمک یک وسیله راه‌انداز رتور این موتور در یک جهت، مثلاً راستگرد، به چرخش درآید رتور در همان جهت به حرکت دورانی خود ادامه می‌دهد.





# عملگرهای پیوسته

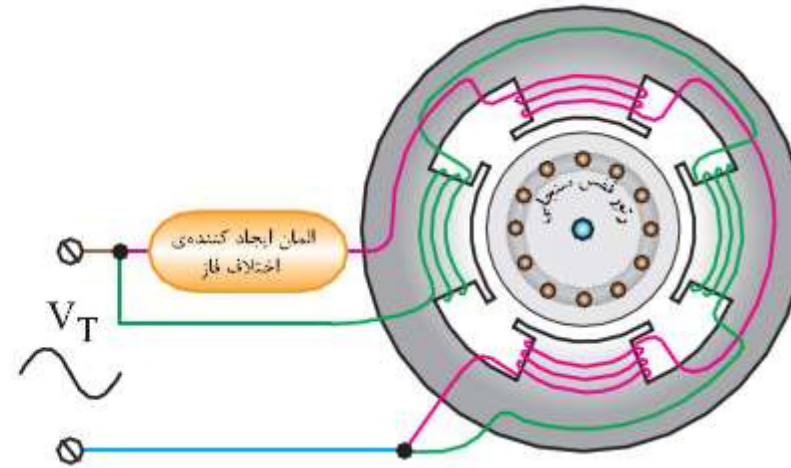
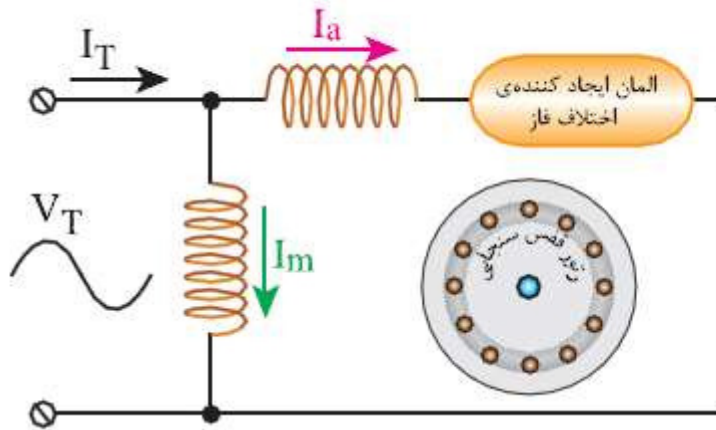
## موتور القایی تکفاز:





# عملگرهای پیوسته

## موتور القایی تکفاز:





# عملگرهای پیوسته

## موتور القایی تکفاز:

