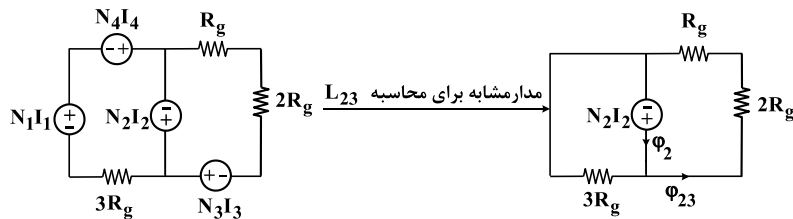




پاسخنامه تشریحی آزمون خودسنجی فصل اول

«آزمون (۱)»

۱- گزینه «۱» ابتدا مدار مشابه الکتریکی را ترسیم می‌نماییم:



حال ϕ_2 و سپس ϕ_{23} را محاسبه می‌نماییم:

$$\phi_2 = \frac{N_2 I_2}{3R_g \parallel (2R_g + R_g)} = \frac{2N_2 I_2}{3R_g} \Rightarrow \phi_{23} = \frac{1}{2} \phi_2 = \frac{1}{3} \frac{N_2 I_2}{R_g} \Rightarrow \lambda_{23} = N_2 \phi_{23} = \frac{N_2 N_2 I_2}{3R_g}$$

با توجه به تعریف اندوکتانس متقابل داریم:

$$L_{23} = \frac{\lambda_{23}}{I_2} = \frac{N_2 N_2}{3R_g} \xrightarrow{R_g = \frac{g}{\mu_0 A}, N_2 = 2N_1 = 2N} L_{23} = \frac{2\mu_0 AN^2}{3g}$$

۲- گزینه «۳» در تحریک مدارات مغناطیسی توسط پالس‌های مستطیلی معادله ولتاژ القا‌یی در سیم‌پیچ به‌صورت زیر بیان می‌گردد: (با فرض اینکه موج از زمان صفر شروع گردد)

$$|V_{\max}| = 2fN\phi_{\max} = 2fNB_{\max}A = 2 \times 50 \times 200 \times 0.8 \times 500 \times 10^{-6} = 8V$$

۳- گزینه «۱» اگر اندوکتانس با وجود پراکندگی را L' و بدون وجود پراکندگی را L بنامیم، داریم:

$$\frac{L'}{L} = \frac{R'_{eq}}{N^2} = \frac{R_{eq}}{R'_{eq}} = \frac{g}{\mu_0 A} = \frac{A'}{A}$$

$$A = 2 \times 2 \text{ cm}^2$$

برای محاسبه سطح مقطع در حالتی که پراکندگی شار در فاصله هوایی وجود دارد، باید به اندازه طول فاصله هوایی به ابعاد مربوط به سطح مقطع اضافه نمود؛ یعنی:

$$A' = (2 + 0.2) \times (2 + 0.2) = 2.2 \times 2.2 \text{ cm}^2$$

با جای گذاری در رابطه نسبت اندوکتانس‌ها داریم:

$$\frac{L'}{L} = \frac{A'}{A} = \frac{2.2 \times 2.2}{2 \times 2} = 1.21 \Rightarrow L' = 1.21L \Rightarrow 21\% \text{ افزایش اندوکتانس داریم}$$

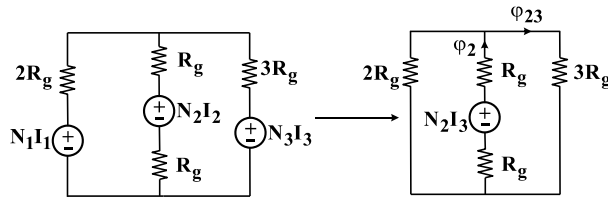
۴- گزینه «۲» شیب مشخصه $\lambda - I$ در هر نقطه (هر ناحیه) بیانگر اندوکتانس در همان نقطه کار و یا اندوکتانس در همان ناحیه کاری است.

$$2A \text{ تا } 0A \Rightarrow L = \frac{\Delta\lambda}{\Delta I} = \frac{1-0}{2-0} = 0.5H$$

$$4A \text{ تا } 2A \Rightarrow L = \frac{\Delta\lambda}{\Delta I} = \frac{1/5-1}{4-2} = 0.25H$$



۵- گزینه «۲» ابتدا مدار مشابه الکتریکی و مدار مشابه به منظور محاسبه $L_{۲۳}$ را ترسیم می‌نماییم:



حال $\Phi_۲$ و سپس $\Phi_{۲۳}$ را محاسبه می‌نماییم:

$$\Phi_۲ = \frac{N_۲ I_۲}{(R_g + R_g) + (۳R_g \parallel ۲R_g)} = \frac{\Delta N_۲ I_۲}{۱۶R_g} \Rightarrow \Phi_{۲۳} = \frac{۲R_g}{۲R_g + ۳R_g} \Phi_۲ = \frac{N_۲ I_۲}{۸R_g} \Rightarrow \lambda_{۲۳} = \frac{N_۲ N_۳ I_۲}{۸R_g}$$

با توجه به تعریف اندوکتانس متقابل داریم:

$$L'_{۲۳} = \frac{\lambda_{۲۳}}{I_۲} = \frac{N_۲ N_۳}{۸R_g} \xrightarrow{R_g = \frac{g}{\mu_0 A}} L_{۲۳} = \frac{N_۲ N_۳ \mu_0 A}{۸g}$$

۶- گزینه «۱» دو گزینه تلفات فوکو و دو گزینه نیز تلفات آهنی (یعنی مجموع فوکو و هیستریزس) را بیان کرده‌اند. با توجه به رابطه تلفات فوکو داریم:

$$P_f = K_f B^{\gamma} f^{\alpha} \xrightarrow{B \sim \frac{V}{f}} P_f \sim V^{\alpha}$$

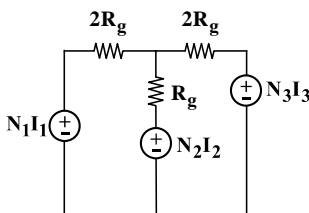
یعنی P_f مستقل از فرکانس بوده یا نسبت به تغییر فرکانس ثابت است، اما چون وابسته به ولتاژ است پس به ازاء هر مقدار از ولتاژ تغذیه P_f یک مقدار ثابت خواهد بود.

$$P_h = K_h B^{\beta} f \xrightarrow{B \sim \frac{V}{f}} P_h \sim \frac{V^{\beta}}{f}$$

۷- گزینه «۲» با توجه به رابطه تلفات هیستریزس داریم:

در گزینه‌های (۱) و (۲) تغییرات تلفات هیستریزس نسبت به تغییر فرکانس (f) داده شده است. طبق معادله به دست آمده برای P_h دیده می‌شود که با افزایش f (به ازای هر V ثابت) تلفات هیستریزس به صورت هموگرافیک یا نمایی کاهش می‌یابد. تغییر ولتاژ نیز به صورت خطی موجب شیفت یافتن منحنی به سمت بالا یا پایین می‌گردد.

۸- گزینه «۳» مدار مشابه با توجه به ابعاد و اندازه‌های داده شده فواصل هوایی به صورت زیر ترسیم می‌گردد:



دقت شود که رلوکتانس فاصله هوایی وسطی را به عنوان مبنا برابر R_g فرض کرده و دو رلوکتانس دیگر نسبت به آن به صورت $۲R_g$ نوشته شده است. (اگر رلوکتانس ساق‌های کناری را هم به عنوان مبنا در نظر

گرفته و وسطی را به صورت $\frac{1}{۲}R_g$ بنویسیم تفاوتی در نتیجه نخواهد داشت.)

ابتدا اندوکتانس خودی سیم‌پیچ (۲) را محاسبه می‌نماییم:

$$L_{۲۲} = \frac{N_۲^2}{R_{\text{req}}} = \frac{N_۲^2}{(۲R_g \parallel ۲R_g) + R_g} = \frac{N_۲^2}{۲R_g}$$

حال اندوکتانس متقابل بین سیم‌پیچ‌های (۲) و (۳) را محاسبه می‌نماییم:

$$\Phi_۲ = \frac{N_۲ I_۲}{R_{\text{eq}_۲}} = \frac{N_۲ I_۲}{۲R_g} \Rightarrow \Phi_{۲۳} = \frac{1}{۲} \Phi_۲ = \frac{N_۲ I_۲}{۴R_g} \Rightarrow \lambda_{۲۳} = N_۳ \Phi_{۲۳} = \frac{N_۲ N_۳ I_۲}{۴R_g} \Rightarrow L_{۲۳} = \frac{\lambda_{۲۳}}{I_۲} = \frac{N_۲ N_۳}{۴R_g}$$

مجهول تست نسبت دو اندوکتانس فوق است لذا:

$$\frac{L_{۲۲}}{L_{۲۳}} = \frac{\frac{N_۲^2}{۲R_g}}{\frac{N_۲ N_۳}{۴R_g}} \xrightarrow{N_۲ N_۳ = N} L_{۲۲} = ۲L_{۲۳}$$

۹- گزینه «۳» در هر دو حالت تغذیه، نسبت V به f ثابت است ($\frac{V_1}{f_1} = \frac{400}{50} = 8$, $\frac{V_2}{f_2} = \frac{240}{30} = 8$) در نتیجه چگالی میدان ($B \sim \frac{V}{f}$) در هر دو حالت ثابت می‌باشد لذا:

$$P_f = K_f B^2 f^2 \sim f^2$$

$$P_h = K_h B^n f \sim f$$

طبق این روابط هر دو تلفات فقط تابعی از فرکانس تغذیه خواهد بود. از آنجایی که $f_2 = 0.6f_1$ شده است (۵۰ Hz به ۳۰ Hz کاهش یافته است) می‌توان نتیجه گرفت که تلفات فوکو $0.6^2 = 0.36$ حالت قبل و تلفات هیستریزس 0.6 حالت اول می‌گردد. به عبارتی تلفات فوکو $1 - 0.36 = 0.64$ یا ۶۴٪ و تلفات هیستریزس $0.6 = 0.4$ یا ۴۰٪ کاهش می‌یابد.

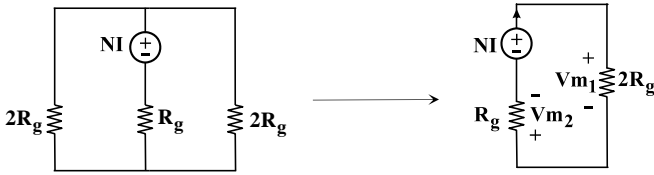
۱۰- گزینه «۱» در تحریک با جریان متناوب سینوسی، ولتاژ القایی در سیم‌پیچ برابر است با:

$$V_{\max} = N\omega B_{\max} A \Rightarrow V_{\text{rms}} = \frac{\sqrt{2}}{2} Nf B_{\max} A = \frac{\sqrt{2}}{2} \times 250 \times 400 \times 1/5 \times (2 \times 3 \times 10^{-4}) \approx 400 \text{ V}$$



«آزمون (۲)»

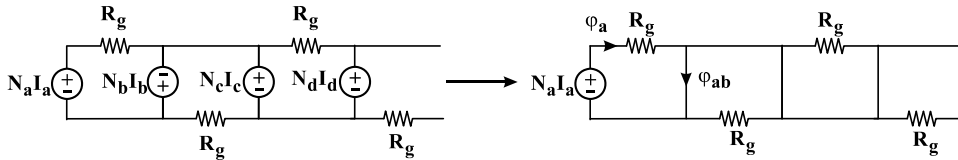
۱- گزینه «۲» مدار مشابه الکتریکی این سیستم به صورت زیر است. (چون سطح مقطع ساق وسط دو برابر ساق‌های کناری است، رلوکتانس فواصل هوایی ساق وسط نصف ساق‌های کناری است.)



با توجه به KVL مغناطیسی داریم:

$$NI = V_{m_1} + V_{m_2} = H_g \cdot g + H_g \cdot g = 2H_g \cdot g \xrightarrow{H_g = \frac{B_g}{\mu_0}} \Delta \circ \circ \times 20 = 2 \times \frac{10^4}{\mu_0} \times g \Rightarrow g = 4 / \Delta \text{ mm}$$

۲- گزینه «۲» ابتدا مدار مشابه به صورت زیر ترسیم می‌گردد:



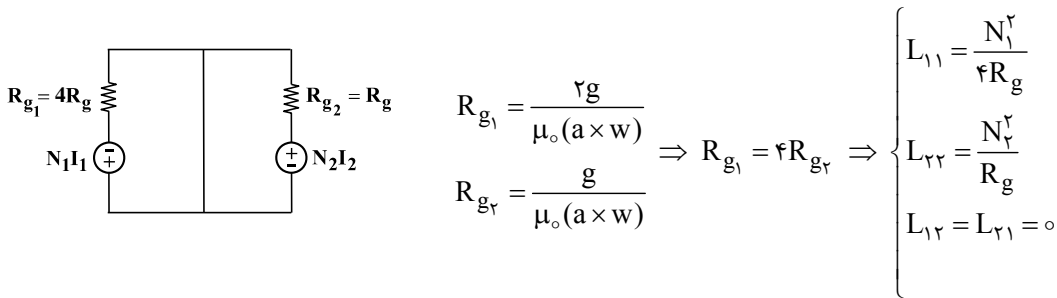
حال باید ϕ_a و سپس ϕ_{ab} را محاسبه نمود:

$$\phi_a = \frac{N_a I_a}{R_g} = \phi_{ab} \Rightarrow \lambda_a = N_a \phi_a = \frac{N_a^2}{R_g}, \quad \lambda_b = \frac{N_a N_b}{R_g}$$

با توجه به تعاریف اندوکتانس خودی و متقابل داریم:

$$\left. \begin{aligned} L_{aa} &= \frac{\lambda_a}{I_a} = \frac{N_a^2}{R_g} \\ L_{ab} &= \frac{\lambda_b}{I_a} = \frac{N_a N_b}{R_g} \end{aligned} \right\} \Rightarrow L_{aa} = \frac{N_a}{N_b} L_{ab}$$

۳- گزینه «۴» مدار مشابه الکتریکی به صورت زیر است: (عمق هسته W فرض می‌شود.)



با توجه به موازی بودن دو سیم‌پیچ و در نتیجه برابری ولتاژهای القایی می‌توان نوشت:

$$V_s = L_{11} \frac{di_1}{dt} = L_{22} \frac{di_2}{dt} \xrightarrow{\text{در حالت دائمی}} j\omega L_{11} \bar{I}_1 = j\omega L_{22} \bar{I}_2 \Rightarrow \frac{|\bar{I}_2|}{|\bar{I}_1|} = \frac{L_{11}}{L_{22}} = \frac{N_1^2}{N_2^2} = \frac{1}{4} \left(\frac{N_1}{N_2} \right)^2$$

۴- گزینه «۲» در هر سه آزمایش نسبت $\frac{V}{f}$ ثابت است $(\frac{V}{f} = \frac{240}{40} = \frac{180}{30} = \frac{300}{50})$ لذا چگالی میدان در هر سه آزمایش ثابت است. در نتیجه:

$$\begin{aligned} P_f \sim B^2 f^2 \sim f^2 \\ P_h \sim B^n f \sim f \end{aligned} \Rightarrow P_c = A_h f + A_f f^2 \Rightarrow \begin{cases} 100 = A_h \times 40 + A_f \times 40^2 \\ 70 = A_h \times 30 + A_f \times 30^2 \end{cases}$$

با حل دو معادله، دو مجهول فوق $A_h = \frac{55}{30}$ ، $A_f = \frac{1}{60}$ می‌گردد. حال که ضرایب تلفات فوکو و هیستریزس به دست آمده می‌توان برای هر فرکانس دلخواه؛ تلفات هسته را محاسبه نمود. برای $f = 50 \text{ Hz}$ که مورد نظر مسئله است داریم:

$$P_c = A_c f + A_f f^2 = \frac{55}{30} \times 50 + \frac{1}{60} \times 50^2 = 134 \text{ W}$$

۵- گزینه «۲» مدار داده شده دارای یک حلقه است که شامل دو سیم‌پیچ فعال و دو قطعه شاخه است یک قطعه شاخه مربوط به بخش‌های مغناطیسی و یک قطعه شاخه نیز مربوط به فاصله هوایی است. با توجه به KVL مغناطیسی داریم:

$$N_1 I_1 - N_2 I_2 = H_c L_c + H_{ag} L_{ag}$$

از طرفی با فرض یکسان بودن سطح مقطع در همه جای هسته (چون اطلاعاتی داده نشده چنین فرضی منطقی است) می‌توان گفت چگالی میدان در همه جا یکسان است. یعنی:

$$B_{ag} = B_c = 1 \text{ T}$$

حال که چگالی میدان در تمامی قطعه شاخه‌ها مشخص شده است، با توجه به رابطه $B-H$ هر قطعه شاخه می‌توان مقدار H هر قطعه شاخه را یافت یعنی:

$$B_{ag} = 1 \text{ T} \xrightarrow{B_{ag} = \mu_0 H_{ag}} H_{ag} = \frac{B_{ag}}{\mu_0} = \frac{1}{10^{-6}} = 10^6 \frac{\text{A}}{\text{m}}$$

$$B_c = 1 \text{ T} \xrightarrow{B_c = 0.01 \sqrt{H_c}} H_c = \left(\frac{1}{0.01}\right)^2 = 10^4 \frac{\text{A}}{\text{m}}$$

با جایگذاری در KVL مغناطیسی داریم: (روی چگونگی محاسبه طول متوسط هر قطعه شاخه کمی فکر نمایید).

$$(1000 \times 5) - (100 \times 5) = 10^4 \times 30 \times 10^{-2} + g \times 10^6 \Rightarrow g = 1/5 \text{ mm}$$

۶- گزینه «۴» هسته دارای یک شاخه و دو قطعه شاخه است. چون سطح مقطع در همه جا یکسان است. لذا چگالی میدان در هر دو قطعه شاخه برابر خواهد بود. در بخش غیرخطی رابطه بین فوران قطعه شاخه و افت پتانسیل مغناطیسی آن داده شده است؛ لذا اگر فوران آن را بیابیم، قادریم افت پتانسیل را محاسبه نماییم:

$$B = 1 \text{ T} \Rightarrow \varphi = B.A = 1 \times (\delta \times 10^{-4}) = \delta \times 10^{-4} \text{ Wb} \xrightarrow[\varphi = \frac{\theta_m}{\theta_m^{-20}}]{\text{مشخصه}} \theta_m = 25 \text{ A.Turns}$$

$$H_c = \frac{B_c}{\mu} = \frac{1}{10^{-3}} = 1000 \frac{\text{A}}{\text{m}}$$

در بخش خطی نیز با توجه $\mu = 10^{-3} \frac{\text{H}}{\text{m}}$ داریم:

با نوشتن و جایگذاری در KVL مغناطیسی داریم:

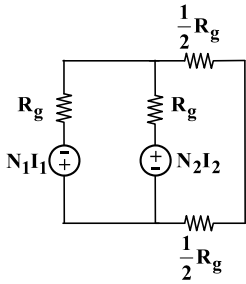
$$NI = \theta_c + \theta_m = H_c L_c + \theta_m \Rightarrow N \times 2 / 25 = 1000 \times 20 \times 10^{-2} + 25 \Rightarrow N = 100 \text{ Turns}$$

۷- گزینه «۲» هسته دارای یک شاخه و دو قطعه شاخه است. یک قطعه شاخه، هسته مغناطیسی غیرخطی با مشخصه داده شده و قطعه شاخه دیگر مربوط به فاصله هوایی است. تفاوت این تست با سایر تست‌ها در این است که به جای مشخص بودن چگالی میدان، جریان سیم‌پیچ‌ها داده شده‌اند. با نوشتن KVL مغناطیسی داریم:

$$\begin{cases} N_1 I_1 - N_2 I_2 = H_{ag} L_{ag} + H_c L_c \\ H_{ag} = \frac{B_{ag}}{\mu_0} = \frac{B_c}{\mu_0} \end{cases} \Rightarrow (150 \times 5) - (125 \times 2) = \frac{B_c}{10^{-6}} \times (1 \times 10^{-3}) + H_c \times 2 / 5 \Rightarrow H_c = 200 - 400 B_c$$

با قطع دادن این معادله با مشخصه مغناطیسی داده شده دارای معادله $H_c = 100 B_c$ داریم: (واضح است که معادله فوق قسمت اول مشخصه مغناطیسی هسته را قطع خواهد کرد؛ لذا معادله این قسمت را می‌نویسیم).

$$200 - 400 B_c = 100 B_c \Rightarrow B_c = 0.4 \text{ T} = B_{ag}$$



۸- گزینه «۱» ابتدا مدار مشابه مغناطیسی این سیستم به صورت زیر ترسیم می‌گردد:

$$L_{11} = \frac{N_1^2}{R_{eq1}} = \frac{N_1^2}{[(\frac{1}{2}R_g + \frac{1}{2}R_g) \parallel R_g] + R_g} = \frac{2N_1^2}{3R_g}$$

$$L_{22} = \frac{N_2^2}{R_{eq2}} = \frac{2N_2^2}{3R_g}$$

$$\phi_1 = \frac{2N_1I_1}{3R_g} \Rightarrow \phi_{12} = \frac{1}{2}\phi_1 = \frac{N_1I_1}{3R_g} \Rightarrow L_{12} = \frac{2N_1N_2}{3R_g}$$

چون از نظر الکتریکی، دو سیم پیچ سری هستند، جریان برابری از آن‌ها عبور می‌نماید. با نوشتن معادله ولتاژ القایی در سیم‌پیچ‌ها در حالت دائمی و توجه به ترویج منفی بین آن‌ها داریم:

$$\begin{cases} \vec{E}_1 = j\omega L_{11}\vec{I}_1 - j\omega L_{12}\vec{I}_2 \\ \vec{E}_2 = -j\omega L_{21}\vec{I}_1 + j\omega L_{22}\vec{I}_2 \end{cases} \xrightarrow{I_1=I_2} \frac{|\vec{E}_1|}{|\vec{E}_2|} = \frac{L_{11} - L_{12}}{L_{22} - L_{12}} = \frac{\frac{2}{3}N_1^2 - \frac{1}{3}N_1N_2}{\frac{2}{3}N_2^2 - \frac{1}{3}N_1N_2} = \frac{2N_1^2 - N_1N_2}{2N_2^2 - N_1N_2}$$

۹- گزینه «۲» در تحریک سینوسی $V_{rms} = 4/44Nf\phi$ است، لذا:

$$\phi \sim \frac{V}{Nf} \xrightarrow{B=\frac{\phi}{A}} B \sim \frac{V}{NfA} \xrightarrow{H=\frac{B}{\mu}} H \sim \frac{V}{NfA\mu} \xrightarrow{NI=H.L_{av}} I \sim \frac{VL_{av}}{N^2fA\mu}$$

در صورت تست ذکر شده که ابعاد خطی هسته دو برابر می‌شود؛ لذا سطح مقطع ۴ برابر و طول متوسط دو برابر می‌گردند. ضمناً f و V نیز هر دو نصف می‌شوند (تعداد دور N و جنس هسته μ نیز ثابت است) لذا:

$$H \sim \frac{\frac{1}{2}}{1 \times \frac{1}{2} \times 4 \times 1} = \frac{1}{4} \Rightarrow \text{شدت میدان } \frac{1}{4} \text{ می‌شود}$$

$$I \sim \frac{\frac{1}{2} \times 2}{(\frac{1}{2})^2 \times \frac{1}{2} \times 4 \times 1} = \frac{1}{2} \Rightarrow \text{جریان } \frac{1}{2} \text{ می‌شود}$$

۱۰- گزینه «۴» مشابه تحلیل ارائه شده در تست قبل (با μ ثابت) داریم:

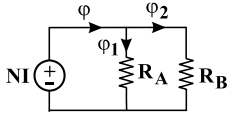
$$H \sim \frac{V}{NfA} \xrightarrow{V \Rightarrow \frac{1}{2}, f \Rightarrow 2, N \Rightarrow \frac{1}{3}} H \sim \frac{\frac{1}{2}}{\frac{1}{3} \times 2} = \frac{3}{4} = 0.75 \text{ یا } 75\%$$

$$I \sim \frac{VL_{av}}{N^2fA} \xrightarrow{L_{av} \Rightarrow 2, A=\text{ثابت}} I \sim \frac{\frac{1}{2} \times 2}{(\frac{1}{3})^2 \times 2} = \frac{9}{2} = 4.5 \text{ یا } 450\%$$

یعنی شدت میدان نسبت به قبل ۲۵٪ کاهش یافته است؛ اما جریان ۴۵۰٪ رشد داشته است.

«آزمون (۳)»

۱- گزینه «۲» از آنجایی که آمپر دور دو هسته یکسان است، از نظر مغناطیسی موازی هستند، لذا مدار مشابه آن‌ها به صورت زیر قابل ترسیم است.



$$R_A = \frac{L_A}{\mu A_A} = \frac{\pi \times 20 \times 10^{-3}}{4\pi \times 10^{-7} \times 10000 \times 200 \times 10^{-6}} = 250 \frac{\text{kA}}{\text{Wb}}$$

$$R_B = \frac{L_B}{\mu A_B} = \frac{\pi \times 60 \times 10^{-3}}{4\pi \times 10^{-7} \times 10000 \times 500 \times 10^{-6}} = 300 \frac{\text{kA}}{\text{Wb}}$$

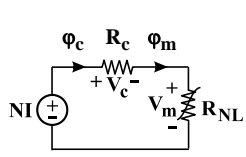
شار دور (λ) سیم‌پیچ برابر 4 Wb.T داده شده است (البته در صورت تست اشتباهی 2 Wb.T درج شده است) لذا:

$$\lambda = N\phi = N(\phi_1 + \phi_2) = N\left(\frac{NI}{R_A} + \frac{NI}{R_B}\right) = N^2 I \left(\frac{1}{R_A} + \frac{1}{R_B}\right)$$

با توجه به مقادیر رلوکتانس‌ها و جریان داریم:

$$4 = N^2 \times 6 \left(\frac{1}{250 \times 10^3} + \frac{1}{300 \times 10^3}\right) \Rightarrow N = 95 \text{ Turns}$$

۲- گزینه «۳» هسته دارای دو قطعه شاخه است. یکی دارای مشخصه خطی (با μ ثابت و برابر $120 \times 10^{-4} \frac{\text{H}}{\text{m}}$) و دیگری دارای مشخصه‌ای غیرخطی



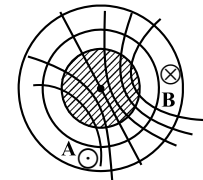
بامعادله $\phi_m = (V_m + 0.25 V_m^2) \times 10^{-4}$ است. مدار مشابه الکتریکی این سیستم را می‌توان به صورت زیر در نظر گرفت:

$$\begin{cases} NI = V_c + V_m = R_c \cdot \phi + f(\phi) \\ \phi_c = \phi_m = \phi \end{cases}$$

$f(\phi)$ در واقع تابع معکوس همان مشخصه مغناطیسی مربوط به قطعه شاخه غیرخطی است. یعنی باید از روی معادله $\phi_m = (V_m + 0.25 V_m^2) \times 10^{-4}$ مقدار V_m را بر حسب ϕ_m (یا همان ϕ) به دست آورده و در KVL مغناطیسی بیان شده در قبل جایگذاری نمود. در این صورت تنها مجهول این KVL همان ϕ است که قابل محاسبه است. (لازم به ذکر است که محاسبه تابع معکوس فوق کار نسبتاً زمان‌بری است و کمتر جنبه تستی دارد؛ لذا بهتر است به‌عنوان یک تمرین آن را به دست آورید.)

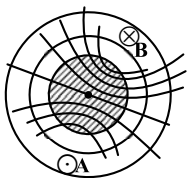
$$NI = R_c \phi + f(\phi) \Rightarrow 52 \times 1 = \frac{20 \times 10^{-2}}{120 \times 10^{-4} \times 10 \times 10^{-4}} \times \phi + f(\phi) \Rightarrow \phi = 2 \text{ mWb} \Rightarrow B = \frac{\phi}{A} = \frac{2 \times 10^{-3}}{10 \times 10^{-4}} = 2 \text{ T}$$

۳- گزینه «۱» اگر از هادی‌های A و B جریان عبور نماید شار مغناطیسی مشابه شکل زیر در سیستم جاری می‌گردد. طبق این شکل دیده می‌شود که حداقل چگالی میدان در این حالت در فاصله هوایی سمت چپ شکل ایجاد می‌گردد. (در فاصله بین هادی A و B در جهت عقربه‌ای ساعت) مقدار این چگالی میدان با توجه به رلوکتانس فواصل هوایی سمت چپ (R_{g_1}) و سمت راست (R_{g_2}) برابر است با:



$$\phi = \frac{NI}{R_{g_1} + R_{g_2}} \Rightarrow B_1 = \frac{\phi}{A_1} \quad A_1 = 2\pi r d \frac{270}{360} \quad A_2 = 2\pi r d \frac{90}{360}$$

در این رابطه r شعاع متوسط فاصله هوایی و d عمق مدار مغناطیسی است:



$$\begin{cases} R_{g_1} = \frac{g}{\mu_0 \cdot 2\pi r d \frac{270}{360}} \\ R_{g_2} = \frac{g}{\mu_0 \cdot 2\pi r d \frac{90}{360}} \end{cases} \Rightarrow \phi = \frac{NI}{\frac{360 \cdot g}{\mu_0 \cdot 2\pi r d} \times \frac{4}{270}} \Rightarrow B_1 = \frac{\mu_0 NI}{4g}$$



اگر از هادی‌های A و C جریان عبور نماید:

$$\phi' = \frac{NI}{R'_{g1} + R'_{g2}} \Rightarrow B'_1 = \frac{\phi'}{A'_1}, A'_1 = 2\pi rd \frac{270}{360} \quad A_2 = 2\pi rd \frac{150}{360}$$

مشابه حالت قبل داریم:

$$\begin{cases} R'_{g1} = \frac{g}{\mu_0 2\pi rd \frac{270}{360}} \\ R'_{g2} = \frac{g}{\mu_0 2\pi rd \frac{90}{360}} \end{cases} \Rightarrow \phi' = \frac{NI}{\frac{360g}{\mu_0 2\pi rd} \frac{36}{36}} \Rightarrow B'_1 = \frac{\mu_0 NI}{2/4g}$$

$$\frac{B'_1}{B_1} = \frac{4}{2/4} = \frac{8}{2}$$

مجهول تست نسبت $\frac{B'_1}{B_1}$ است که برابر است با:

۴- گزینه «۴» چون مشخصه مغناطیسی هسته غیرخطی است. رلوکتانس هسته و در نتیجه اندوکتانس سیم‌پیچ تابعی از نقطه کار مدار است. از آنجایی که ضریب نفوذ هسته همواره برابر شیب مشخصه B-H در هر نقطه کاری است داریم:

$$\mu = \frac{\partial B}{\partial H} = 0/02 \frac{1}{2\sqrt{H}} = \frac{0/01}{\sqrt{H}}$$

اگر کلید در وضعیت ۱ باشد:

$$H_1 = \frac{N_1 I}{L_{av}} = \frac{490 \times 3}{30 \times 10^{-2}} = 4900 \frac{A}{m} \Rightarrow \mu_1 = \frac{0/01}{\sqrt{4900}} = \frac{1}{7000}$$

اگر کلید در وضعیت ۲ باشد:

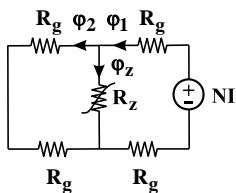
$$H_2 = \frac{N_2 I}{L_{av}} = \frac{360 \times 3}{30 \times 10^{-2}} = 3600 \frac{A}{m} \Rightarrow \mu_2 = \frac{0/01}{\sqrt{3600}} = \frac{1}{6000}$$

حال که ضرایب نفوذ در هر دو حالت به دست آمده می‌توان نوشت:

$$\frac{L_2}{L_1} = \frac{\frac{N_2^2}{R_{eq2}}}{\frac{N_1^2}{R_{eq1}}} = \left(\frac{N_2}{N_1}\right)^2 \frac{R_{eq1}}{R_{eq2}} = \left(\frac{N_2}{N_1}\right)^2 \frac{L_{av}}{\mu_2 A} = \left(\frac{N_2}{N_1}\right)^2 \frac{\mu_2}{\mu_1} = \left(\frac{360}{490}\right)^2 = \frac{6000}{7000} \Rightarrow \frac{L_2}{L_1} = 0/63 \Rightarrow L_2 = 0/63 L_1$$

در نتیجه $1 - 0/63 = 0/37 = 37\%$ کاهش اندوکتانس داریم.

۵- گزینه «۳» با توجه به مدار مغناطیسی داده شده، مدار مشابه به صورت زیر قابل ترسیم است.



$$\phi_Z = 1mWb \Rightarrow B_Z = \frac{1 \times 10^{-3}}{10 \times 10^{-4}} = 1T \xrightarrow{\text{مشخصه مغناطیسی}} H_Z = 3 \frac{kA}{m}$$

$$\theta_Z = H_Z L_Z = 3000 \times 50 \times 10^{-2} = 1500 A.Turns$$

از آنجایی که قطعه شاخه غیرخطی، موازی با قطعه شاخه سمت چپ است، افت پتانسیل هر دو یکسان می‌باشد لذا:

$$\phi_2 = \frac{\theta_Z}{2R_g} = \frac{1500}{2 \times \frac{2/4 \times 10^{-3}}{4\pi \times 10^{-7} \times 10 \times 10^{-4}}} = 0/375 mWb$$

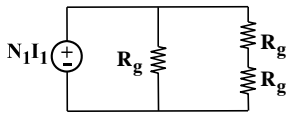
با نوشتن KCL مغناطیسی داریم:

$$\phi_1 = \phi_2 + \phi_Z = 0/375 + 1 = 1/375 mWb$$

حال که فوران تمامی شاخه‌ها و همین‌طور افت پتانسیل شاخه غیرخطی در دسترس است داریم:

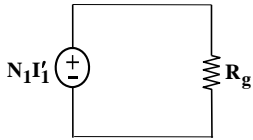
$$NI = 2R_g \cdot \phi_1 + \theta_Z = 2 \times \frac{2/4 \times 10^{-3}}{4\pi \times 10^{-7} \times 10 \times 10^{-4}} \times 1/375 \times 10^{-3} + 1500 = 1000 I \Rightarrow I = 7A$$

۶- گزینه «۳» در حالتی که کلید K باز است، مدار مشابه به صورت زیر خواهد بود:



$$L_{11} = \frac{N_1^2}{R_{eq1}} = \frac{3N_1^2}{2R_g} \Rightarrow \bar{I}_1 = \frac{V}{j\omega L_{11}} = \frac{V \cdot 2R_g}{j\omega N_1^2}$$

در حالتی که کلید K بسته است، شاخه سمت راست مدار باز می‌گردد لذا:

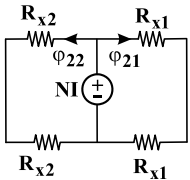


$$L'_{11} = \frac{N_1^2}{R_{eq2}} = \frac{N_1^2}{R_g} \Rightarrow \bar{I}'_1 = \frac{V}{j\omega L'_{11}} = \frac{V \cdot R_g}{j\omega N_1^2}$$

مجهول مسئله نسبت جریان حالت دوم به حالت اول است لذا:

$$\frac{\bar{I}'_1}{\bar{I}_1} = \frac{\frac{V \cdot R_g}{j\omega N_1^2}}{\frac{V \cdot 2R_g}{j\omega 3N_1^2}} = \frac{3}{2} \Rightarrow |\bar{I}'_1| = 1/5 |\bar{I}_1|$$

۷- گزینه «۴» مدار مشابه مغناطیسی به صورت زیر است.



$$\phi_{21} = \frac{N_1 I}{2R_{x1}} = \frac{N_1 I \mu_0 A}{2x_1}$$

$$\phi_{22} = \frac{N_1 I}{2R_{x2}} = \frac{N_1 I \mu_0 A}{2x_2}$$

ولتاژ القایی در هر کدام از سیم‌پیچ‌ها از مشتق شار - دور به دست می‌آید یعنی:

$$e_{21} = -\frac{d\phi_{21}}{dt} = -N_{21} \frac{d\phi_{21}}{dt} = -N_{21} \frac{d\phi_{21}}{dx_1} \frac{dx_1}{dt} = -N_{21} \frac{N_1 I \mu_0 A}{2} \frac{-1}{x_2} \times (-V)$$

$$e_{22} = -\frac{d\phi_{22}}{dt} = -N_{22} \frac{d\phi_{22}}{dt} = -N_{22} \frac{d\phi_{22}}{dx_2} \frac{dx_2}{dt} = -N_{22} \frac{N_1 I \mu_0 A}{2} \frac{-1}{x_2} \times (V)$$

ولتاژ القایی کل یا همان $e_2(t)$ از جمع دو ولتاژ فوق به دست می‌آید (جهت پیچش سیم‌پیچ‌ها تأثیر مستقیم روی $e(t)$ دارد. اگرچه روی دامنه e_{21} , e_{22} بی‌تأثیر است)

$$e_2(t) = e_{21} + e_{22} = \frac{N_1 I \mu_0 A}{2x} (N_{22} - N_{21})$$

۸- گزینه «۳» با توجه به روابط تلفات فوکو، هیستریزیس و تلفات کل (تلفات آهنی) داریم:

$$P_{fe} = K_f B^2 f^2 + K_h B^2 f \xrightarrow{B \sim \frac{V}{f}} P_{fe} \sim V^2 + \frac{V^2}{f}$$

طبق این رابطه، تلفات هسته با مجذور ولتاژ تغییر می‌نماید، افزایش فرکانس نیز موجب کاهش تلفات هیستریزیس شده پس تلفات کل را کم می‌کند.

۹- گزینه «۴» با توجه به رابطه ولتاژ القایی در مدارات دارای تزویج داریم: (از مقاومت اهمی سیم‌پیچ‌ها صرف‌نظر شده است)

$$\begin{cases} \bar{E}_s = j\omega L_{ss} \bar{I}_s + j\omega L_{sr} \bar{I}_r \\ \bar{E}_r = j\omega L_{rr} \bar{I}_r + j\omega L_{sr} \bar{I}_s \end{cases}$$

$$\bar{E}_s = j\omega L_{ss} \bar{I}_s \Rightarrow L_{ss} = \frac{62/8}{2\pi \times 50 \times 1} = 0/2H$$

از آزمایش اول داریم:

$$\bar{E}_r = j\omega L_{rr} \bar{I}_r \Rightarrow L_{rr} = \frac{31/4}{2\pi \times 50 \times 2/5} = 0/04H$$

از آزمایش دوم داریم:

برای محاسبه اندوکتانس متقابل داریم: (می‌توان از رابطه E_s نیز استفاده نمود)

$$\bar{E}_r = j\omega L_{rr} \bar{I}_r + j\omega L_{sr} \bar{I}_s \xrightarrow{I_r=0} L_{sr} = \frac{25/12}{2\pi \times 1 \times 50} = 0/08H$$



۱۰- گزینه «۳» چون دو سیم‌پیچ سری است پس جریان یکسانی از آن‌ها عبور می‌نماید لذا: (ضمناً تزویج نیز منفی است)

$$\begin{cases} \bar{E}_1 = j\omega L_{11}\bar{I}_1 - j\omega L_{12}\bar{I}_2 \\ \bar{E}_2 = j\omega L_{22}\bar{I}_2 - j\omega L_{12}\bar{I}_1 \end{cases} \xrightarrow{\bar{I}_1 = \bar{I}_2} \frac{|\bar{E}_1|}{|\bar{E}_2|} = \frac{L_{11} - L_{12}}{L_{22} - L_{21}}$$

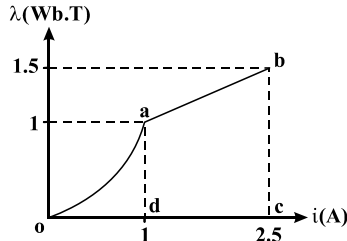
برای محاسبه اندوکتانس‌ها با توجه به ابعاد و اندازه فواصل هوایی و همین‌طور تعداد دور سیم‌پیچ‌ها داریم:

$$\left. \begin{aligned} L_{11} &= \frac{6N_1^2}{14R_g} \\ L_{22} &= \frac{3N_2^2}{14R_g} \\ L_{12} &= \frac{N_1N_2}{7R_g} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{|\bar{E}_1|}{|\bar{E}_2|} = \frac{\frac{6}{14}N_1^2 - \frac{1}{7}N_1N_2}{\frac{3}{14}N_2^2 - \frac{1}{7}N_1N_2} \xrightarrow{N_2=2N_1} \frac{|\bar{E}_1|}{|\bar{E}_2|} = \frac{1}{4}$$

پاسخنامه تشریحی آزمون خودسنجی فصل دوم

«آزمون (۱)»

۱- گزینه «۴» سطح زیر منحنی بیانگر شبه‌انرژی (کوانرژی) مدار است که می‌توان آن را به صورت زیر یافت:



$$\left. \begin{aligned} W'_{fld} &= S_{oabcd} = S_{oado} + S_{abcd} \\ S_{oado} &= \int_0^1 i \, di = \frac{1}{2} i^2 \Big|_0^1 = \frac{1}{2} \text{ J} \\ S_{abcd} &= \text{مساحت ذوزنقه} = \frac{(1+1/5) \times 1/5}{2} = 1/10 \text{ J} \end{aligned} \right\} \Rightarrow W'_{fld} = \frac{1}{2} + 1/10 = 3/5 \text{ J}$$

برای محاسبه انرژی ذخیره شده کافی است مقدار کوانرژی را از مقدار سطح کل کم نمود:

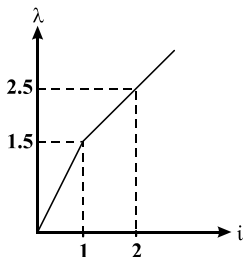
$$W_{fld} = \lambda i - W'_{fld} = (1/5 \times 2/5) - 3/5 = 1/25 \text{ J}$$

۲- گزینه «۳» گشتاور تولیدی متناسب با نرخ تغییرات اندوکتانس متقابل سیم‌پیچ‌ها است یعنی:

$$T_e = I_s I_r \frac{dM_{sr}}{d\theta} = 1 \times 1 \times \frac{d}{d\theta} (\cos \theta_r \times 10^{-3}) = -10^{-3} \sin \theta_r \xrightarrow{\theta_r=90^\circ} T_e = -1 \text{ mNm}$$

۳- گزینه «۲» طبق رابطه $W_{fld} = \frac{1}{2} \frac{B^2}{\mu} V$ ، انرژی ذخیره شده در میدان متناسب با حجم هسته است؛ از آنجایی که حجم فاصله هوایی ۲ mm دو برابر حجم فاصله هوایی ۱ mm است (با فرض برابری سطح مقاطع) پس انرژی ذخیره شده در فاصله هوایی بزرگ‌تر ۲ برابر انرژی ذخیره شده در فاصله هوایی کوچک‌تر است.

۴- گزینه «۱» با توجه به نقاط داده شده، مشخصه به صورت زیر ترسیم می‌گردد.



$$\begin{aligned} W'_{fld} &= \text{سطح زیر منحنی} = \frac{1 \times 1/5}{2} + \frac{(1/5 + 2/5) \times 1}{2} = 2/75 \text{ J} \\ W_{fld} &= \text{سطح بالای منحنی} = \text{سطح کل} - W'_{fld} = (2/5 + 2) - 2/75 = 2/75 \text{ J} \end{aligned}$$

۵- گزینه «۴» چون هسته ایده‌آل است پس کل انرژی در فواصل هوایی ذخیره می‌گردد، ضمناً چون هر دو فاصله هوایی دارای حجم یکسان هستند پس انرژی ذخیره شده به آن‌ها نیز یکسان است لذا:

$$\left\{ \begin{aligned} W_{fld} &= \left(\frac{1}{2} \frac{B_{ag}^2}{\mu_0} \times V_{ag} \right) \times 2 \\ B_{ag} &= \frac{\Phi_{ag}}{A_{ag}} = \frac{1 \times 10^{-3}}{5 \times 5 \times 10^{-4}} = 0.4 \text{ T} \\ V_{ag} &= L_{ag} \times A_{ag} = (10 \times 10^{-3}) \times (5 \times 5 \times 10^{-4}) = 25 \times 10^{-6} \text{ m}^3 \end{aligned} \right. \Rightarrow W_{fld} = \left(\frac{1}{2} \times \frac{0.4^2}{4\pi \times 10^{-7}} \times 25 \times 10^{-6} \right) \times 2 = 3/18 \text{ J}$$



۶- گزینه «۳» از آنجایی که نیرو، مشتق انرژی ذخیره شده در میدان است ابتدا باید معادله انرژی را به دست آورد:

$$\begin{cases} W'_{fld} = \int \lambda di \\ \lambda = (3+x)\sqrt{i} \end{cases} \Rightarrow W'_{fld} = \int (3+x)\sqrt{i} di = \frac{2}{3}(3+x)i^{\frac{3}{2}} \Rightarrow F_e = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial x} = \frac{2}{3}i^{\frac{3}{2}} \xrightarrow{i=1A} F_e = \frac{2}{3} N$$

۷- گزینه «۱» در یک سیکل کاری داریم:

$$\Delta W_{mech} = S_{OABCO} = \left(\frac{1 \times 4}{2} + \frac{(4+5) \times 1}{2} \right) - \left(\frac{2 \times 3}{2} \right) = 3/5 \text{ j}$$

$$\Delta W_{fld} = S_{OCBDO} = \frac{4 \times 1}{2} + \frac{(1+2) \times 1}{2} = 3/5 \text{ j}$$

$$R = \frac{\Delta W_{mech}}{\Delta W_{elec}} = \frac{\Delta W_{mech}}{\Delta W_{mech} + \Delta W_{fld}} = \frac{3/5}{3/5 + 3/5} = 0/5 \text{ یا } 5\%$$

۸- گزینه «۱» لازم است معادله داده شده را با فرم کلی معادله گشتاور مقایسه نمود:

$$T_e = \frac{1}{2} i_s \frac{dL_{ss}}{d\theta} + \frac{1}{2} i_r \frac{dL_{rr}}{d\theta} + i_s i_r \frac{dL_{sr}}{d\theta} = i_s^2 \sin \theta + 0/1 i_s i_r$$

با مقایسه جملات مشابه داریم:

$$\frac{1}{2} \frac{dL_{ss}}{d\theta} = \sin \theta \neq 0 \Rightarrow \text{رتور قطب برجسته است.}$$

$$\frac{dL_{sr}}{d\theta} = 0/1$$

$$\frac{1}{2} i_r \frac{dL_{rr}}{d\theta} = 0 \begin{cases} \frac{dL_{rr}}{d\theta} = 0 \Rightarrow \text{استاتور قطب صاف است} \\ \text{یا} \\ i_r = 0 \Rightarrow \text{غیرقابل قبول است چون } i_r \text{ در جمله دیگر دیده می‌شود.} \end{cases}$$

در نتیجه استاتور دارای قطب صاف و رتور دارای قطب برجسته است.

۹- گزینه «۱» $\frac{dL_{rr}}{d\theta} \neq 0$ است و $\frac{dL_{ss}}{d\theta} = 0$ است یعنی استاتور برجسته و رتور صاف است ضمن اینکه ضرب θ در معادله L_{rr} که بیانگر تعداد قطب‌ها است برابر ۶ است. استاتور صاف و رتور برجسته می‌تواند مربوط به یک ماشین DC یا یک ماشین سنکرون باشد اما با توجه به تعداد قطب‌ها فقط گزینه (۱) صحیح است.

۱۰- گزینه «۴» با توجه به اینکه توزیع اندوکتانس دارای هارمونیک است سرعت‌های پایدار عبارت‌اند از:

$$\omega_m = \pm \frac{\omega_s}{\frac{1}{2} n_1}, \pm \frac{\omega_s}{\frac{1}{2} n_2} = \pm \frac{2\pi \times 60}{\frac{1}{2} \times 4}, \pm \frac{2\pi \times 60}{\frac{1}{2} \times 8} = \pm 60\pi, \pm 30\pi \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

«آزمون (۲)»

۱- گزینه «۱» با توجه به منحنی داده شده معادله اندوکتانس متقابل به صورت $M_{12}(\theta_r) = \frac{1}{2} \cos 2\theta_r$ است. از آنجایی که اندوکتانس‌های خودی مستقل از θ_r داده شده‌اند، فقط گشتاور الکترومغناطیسی موجود است.

$$T_e = I_{s,rms} I_{r,rms} \frac{dM_{12}(\theta_r)}{d\theta_r} = \frac{I_{r,rms} = I_{r,rms} = \frac{10}{\sqrt{2}} = 7.07 \text{ A}}{I_{s,rms} = 5 \text{ A}} \rightarrow T_e = 5 \times 5 \times \frac{d}{d\theta_r} (\frac{1}{2} \cos 2\theta_r)$$

$$\Rightarrow T_e = 25 (-\sin 2\theta_r) \Big|_{\theta_r = 45^\circ} = -25 \text{ N.m}$$

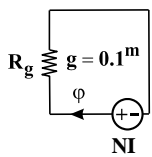
۲- گزینه «۱» نیرو، مشتق انرژی ذخیره شده در میدان است، لذا ابتدا باید انرژی ذخیره شده را محاسبه نمود. با توجه به اینکه معادله λ نسبت به i خطی است یعنی سیستم دارای رفتار مغناطیسی خطی است لذا:

$$W'_{fld} = W_{fld} = \frac{1}{2} \lambda i = \frac{1}{2} i^2 \sqrt{x} \Rightarrow F_e = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial x} = \frac{1}{2} i^2 \frac{1}{\sqrt{x}}$$

$$\lambda = i \sqrt{x} \Rightarrow i = \frac{\lambda}{\sqrt{x}} \Rightarrow F_e = \frac{1}{2} \frac{\lambda^2}{x} \times \frac{1}{\sqrt{x}} = \frac{\lambda^2}{4\sqrt{x}^3}$$

چون گزینه‌ها بر حسب λ داده شده‌اند داریم:

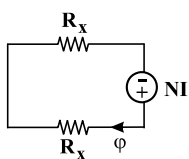
۳- گزینه «۲» چنانچه $x = 0$ گردد فقط یک فاصله هوایی به طول $1/2$ در شاخه سمت چپ باقی خواهد ماند لذا مدار مشابهی به صورت زیر قابل ترسیم است:



$$\phi = \frac{NI}{R_g} = \frac{NI\mu_0 A}{g} \Rightarrow F_e = -\frac{1}{2} \phi^2 \frac{dR_g}{dg} = -\frac{1}{2} \left(\frac{NI\mu_0 A}{g} \right)^2 \frac{d}{dg} \left(\frac{g}{\mu_0 A} \right)$$

$$\Rightarrow F_e = -\frac{1}{2} \frac{N^2 I^2 \mu_0^2 A^2}{g^2} \xrightarrow{g=0.1\text{m}} F_e = -50 \text{ N}^2 \mu_0 A I^2$$

۴- گزینه «۲» مشابه تست قبل (چون سیستم خطی است) می‌توان نیرو را از مشتق رلوکتانس فواصل هوایی به دست آورد. البته باید دقت نمود که دو نیرو ناشی از دو فاصله هوایی داریم که هر دو در یک جهت می‌باشند لذا می‌توان نیروی کل را دو برابر نیروی هر فاصله هوایی در نظر گرفت.



$$\phi = \frac{NI}{2R_x} = \frac{NI\mu_0 A}{2x}$$

$$F_e = \left[-\frac{1}{2} \left(\frac{NI\mu_0 A}{2x} \right)^2 \frac{d}{dx} \left(\frac{x}{\mu_0 A} \right) \right] \times 2 \Rightarrow F_e = -\frac{1}{4} \frac{N^2 \mu_0^2 A^2}{K} \frac{I^2}{x^2} = -\frac{1}{4} K \frac{I^2}{x^2}$$

۵- گزینه «۳» اول اینکه سیستم داده شده دارای رفتار مغناطیسی خطی است، دوم اینکه حرکت از نوع جریان ثابت یا حرکت بسیار کند است. در این نوع حرکت داریم:

$$\Delta W_{mech} = +\Delta W_{fld} = \frac{1}{2} \Delta LI^2 = \frac{1}{2} (L_2 - L_1) I^2 = \frac{1}{2} (1 - 0.5) \times 2^2 = 1 \text{ J}$$

۶- گزینه «۲» در حالتی که جرم M در آستانه بلند شدن قرار می‌گیرد نیروی الکترومغناطیسی سیم‌پیچ (F_e) برابر نیروی وزن قطعه (Mg) می‌گردد، لذا باید این دو نیرو را محاسبه و برابر یکدیگر قرار داد. چون سیستم دارای رفتاری خطی است نیرو به راحتی به صورت زیر قابل محاسبه است:

$$F_e = \frac{1}{2} I^2 \frac{dL}{dx} \xrightarrow{L = \frac{N^2}{2R_x} = \frac{N^2 \mu_0 A}{2x}} F_e = \frac{1}{2} I^2 \frac{d}{dx} \left(\frac{N^2 \mu_0 A}{2x} \right) = \frac{1}{2} I^2 \frac{N^2 \mu_0 A}{2} \left(-\frac{1}{x^2} \right)$$

$$|F_e| = Mg \Rightarrow \frac{1}{2} \frac{I^2 N^2 \mu_0 A}{2} \frac{1}{x^2} = Mg \Rightarrow I = \frac{\sqrt{2Mg}}{N \sqrt{\mu_0 A}}$$

با مساوی قرار دادن این نیرو، با نیروی وزن داریم:



۷- گزینه «۲» انرژی در این مدار در دو قسمت ذخیره می‌گردد، یکی در هسته مغناطیسی و دیگری در فاصله هوایی. برای محاسبه انرژی ذخیره شده در هسته چون مشخصه $B-H$ داده شده، ناچاریم ابتدا چگالی انرژی ذخیره‌شده را به صورت زیر به دست آوریم:

$$B_c = 1T \xrightarrow{\text{مشخصه}} H_c = 500 \frac{A}{m}$$

حال باید سطح زیر منحنی نقطه $300 \frac{A}{m}$ و $1T$ را به صورت زیر به دست آورد:

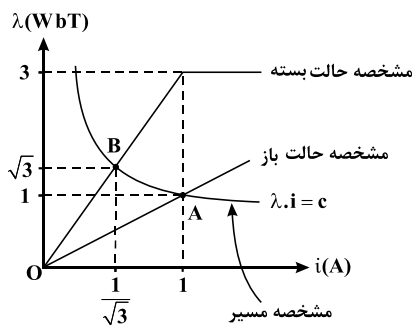
$$D_{fldc} = \frac{100 \times 0 / 8}{2} + \frac{(100 + 300) \times 0 / 2}{2} = 80 \frac{J}{m^2}$$

$$\begin{cases} V_c = L_{av} \cdot A \\ L_{av} = \frac{2\pi r_{av}}{2} + L_{ag} + 2r_{av} + 1 + 1 = 102 \text{ cm} \Rightarrow V_c = 510 \text{ cm}^3 \\ A = (21 - 19) \times 2 / 5 = 5 \text{ cm}^2 \end{cases}$$

در بخش فاصله هوایی، چون همواره رفتار خطی است $W_{fldag} = \frac{1}{2} \frac{B_{ag}^2}{\mu_0} V_{ag}$ خواهد بود لذا:

$$W_{fld} = W_{fldc} + W_{fldag} = (510 \times 10^{-6} \times 80) + \frac{1}{2} \frac{1^2}{10^{-6}} (0 / 2 \times 10^{-3} \times 2 \times 10^{-2} \times 2 / 5 \times 10^{-2}) = 90 / 8 \text{ mJ}$$

۸- گزینه «۳» مشخصه $\lambda-i$ از روی معادلات دو حالت داده شده به صورت زیر ترسیم می‌گردد:



$$A: \lambda \cdot i = C \Rightarrow C = 1$$

$$B: \lambda i = \frac{1}{i} \Rightarrow i = \frac{1}{\sqrt{3}} \Rightarrow \lambda = \sqrt{3} \text{ Wb.T}$$

$$W_{mech} = S_{OABO} = S_{OBDO} + S_{ABDC} - S_{OACDO} = \frac{1}{2} \times \sqrt{3} + \int_{1/\sqrt{3}}^1 \lambda di - \frac{1 \times 1}{2} = L \ln \sqrt{3} \text{ J}$$

۹- گزینه «۳» انرژی ذخیره شده در میدان سطح بالای منحنی $\lambda-i$ است لذا:

$$\begin{cases} W_{fld} = \int i d\lambda \\ \lambda = ai^2(x-b)^2 \Rightarrow d\lambda = 2ai(x-b)^2 di \end{cases} \Rightarrow W_{fld} = \frac{2}{3} ai^3(x-b)^2$$

طبق این معادله بازاء $x=0$ همواره $W_{fld} > 0$ بوده و با افزایش x از صفر تا $x=b$ مقدار W_{fld} کاهش یافته (و در $x=b$ به صفر رسیده) و سپس برای $x > b$ افزایش می‌یابد.

۱۰- گزینه «۳» ابتدا شار دور هر سیم‌پیچ را به دست می‌آوریم:

$$\lambda_1 = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial i_1} = \frac{x+0/1}{2x+0/2} \sqrt{i_1} \times 2i_1 = 4 \text{ WbT}$$

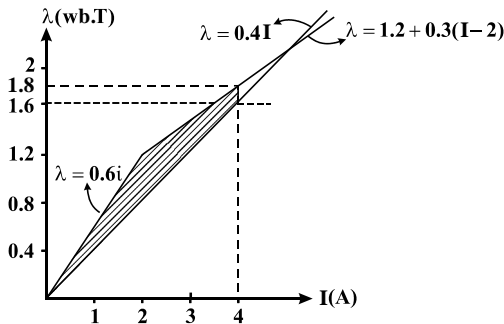
$$\lambda_2 = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial i_2} = \frac{x+0/1}{2x+0/2} i_1^2 \frac{1}{2\sqrt{i_2}} = \frac{1}{2} \text{ WbT}$$

با جایگذاری در رابطه اصلی شار دور / انرژی داریم:

$$W_{fld} + W'_{fld} = \lambda_1 i_1 + \lambda_2 i_2 \Rightarrow W_{fld} + \frac{0/5+0/1}{2 \times 0/5+0/2} \times 2^2 \sqrt{4} = (4 \times 2) + \left(\frac{1}{2} \times 4\right) \Rightarrow W_{fld} = 6 \text{ J}$$

«آزمون (۳)»

۱- گزینه «۴» برای محاسبه نیروی متوسط لازم است ابتدا متوسط کار مکانیکی حین حرکت را محاسبه نمود. برای این منظور لازم است منحنی‌های $\lambda - I$ در وضعیت‌های باز و بسته را به دقت ترسیم و سطح محصور بین دو منحنی را به صورت زیر محاسبه نمود.



$$\Delta W_{\text{mech}} = 1 \text{ J} = \text{سطح محصور بین دو منحنی}$$

$$F_{e_{\text{av}}} = \frac{\Delta W_{\text{mech}}}{\Delta x} = \frac{1}{0.02} = 50 \text{ N}$$

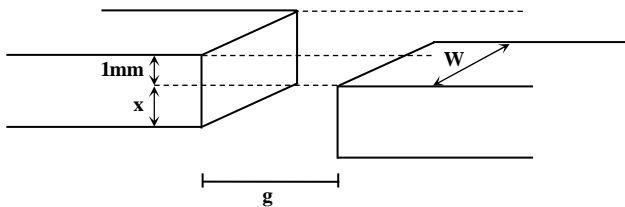
۲- گزینه «۲» چون حرکت پیستون آرام فرض شده است، حرکت با جریان ثابت می‌باشد. از آنجایی که در این حرکت $\Delta W_{\text{mech}} = \Delta W_{\text{fld}}$ است کافی است تغییرات انرژی ذخیره شده در مدار در حین حرکت محاسبه گردد. ضمناً چون رفتار مغناطیسی سیستم خطی است داریم:

$$\Delta W_{\text{fld}} = \frac{1}{2} \Delta L I^2 = \frac{1}{2} (L_2 - L_1) I^2 = \frac{1}{2} N^2 \mu_0 A \left(\frac{1}{g_2} - \frac{1}{g_1} \right) I^2$$

$$\Delta W_{\text{fld}} = \Delta W_{\text{mech}} = 2/7 \text{ J}$$

با جایگذاری مقادیر داده شده در تست داریم:

۳- گزینه «۳» در حالت کلی در این سیستم دو نیرو ایجاد می‌گردند، یکی نیرویی که درصدد هم‌محور کردن قطب‌ها است (نیروی محوری) تا با افزایش سطح مقطع، رلوکتانس را کم کند و دیگری نیروی جاذبه است که هدف آن کاهش طول فاصله هوایی (g) است تا رلوکتانس را کاهش دهد. البته در این تست فقط نیروی محوری خواسته شده است. برای محاسبه این نیرو ابتدا لازم است معادله رلوکتانس فاصله هوایی به صورت زیر استخراج گردد.



$$R_g = \frac{g}{\mu_0 x W}$$

$$\phi = B.A = B.x.W$$

معادله انرژی ذخیره شده در فاصله هوایی عبارت است از:

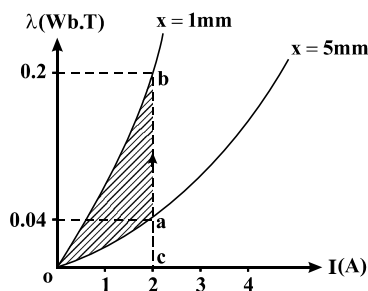
$$W_{\text{fld}} = \frac{1}{2} \phi^2 R_g = \frac{1}{2} (B.x.W)^2 \frac{g}{\mu_0 x.W} = \frac{1}{2} \frac{g B^2 x W}{\mu_0}$$

نیرو، مشتق انرژی ذخیره شده است، نسبت به متغیری که با حرکت قطعه متحرک مقدار آن تغییر نماید، پس باید نسبت به X مشتق گرفت:

$$F_e = - \frac{\partial W_{\text{fld}}}{\partial x} = - \frac{1}{2} \frac{g B^2 W}{\mu_0} \frac{W=6\text{mm}}{B=0.8\text{T}} \rightarrow F_e = 4/58 \text{ N}$$

$g=3\text{mm}$
 $\mu_0=4\pi \times 10^{-7}$

۴- گزینه «۲» ابتدا لازم است مشخصه $\lambda - I$ مبدل را به‌ازاء Xهای داده شده ترسیم نمود:



$$\Delta W_{\text{mech}} = S_{\text{oabo}} = S_{\text{obco}} - S_{\text{oaco}} = \int_0^2 \frac{1}{2 \times 0.1} i^2 di - \int_0^2 \frac{1}{2 \times 0.5} i^2 di = \frac{\lambda}{75} \text{ J}$$

حال که متوسط کار مکانیکی به‌دست آمد می‌توان نیروی متوسط را به صورت زیر یافت:

$$F_{e_{\text{av}}} = \frac{\Delta W_{\text{mech}}}{\Delta x} = \frac{\frac{\lambda}{75}}{(\Delta - 1) \times 10^{-3}} = \frac{\lambda}{30} \text{ N}$$

دقت شود از آنجایی که در معادله $\lambda - I$ متغیر X برحسب میلی‌متر بیان شده است نیازی به اعمال ضریب تبدیل (به متر) در هنگام محاسبه ΔW_{mech} نداریم.



۵- گزینه «۳» مشخصه $I - \lambda$ در دسترس است، لذا برای محاسبه نیرو (و به دست آوردن شرط حداکثر شدن آن) می‌توان کوانترژی را به صورت زیر به دست آورد:

$$W'_{fld} = \int \lambda di = \frac{1}{3} x i^3 + \frac{1}{2} i^2 \sin(x - \circ / 1)$$

$$F_e = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial x} = \frac{1}{3} i^3 + \frac{1}{2} i^2 \cos(x - \circ / 1)$$

با مشتق‌گیری نسبت به x داریم:

واضح است که اگر $\cos(x - \circ / 1) = 1$ شود، نیرو حداکثر می‌شود لذا:

$$\cos(x - \circ / 1) = 1 \Rightarrow x - \circ / 1 = 0 \Rightarrow x = \circ / 1 \text{ mm}$$

۶- گزینه «۴» چنانچه در معادله $I - \lambda$ داده شده از i فاکتور بگیریم داریم:

$$\lambda = [K \sin(\frac{x}{a})\pi - x]i \Rightarrow \frac{\lambda}{i} = L = K \sin(\frac{x}{a})\pi - x$$

یعنی سیستم خطی با اندوکتانس به دست آمده در فوق در دسترس است، لذا به راحتی می‌توان نیرو را به صورت زیر یافت:

$$F_e = \frac{1}{2} i^2 \frac{dL}{dx} = \frac{1}{2} i^2 K \frac{\pi}{a} [\cos(\frac{x\pi}{a}) - 1] = \frac{K\pi}{2a} i^2 (\cos(\frac{x\pi}{a}) - 1)$$

۷- گزینه «۴» سیستم دو تحریکه غیرخطی است لذا:

$$W'_{fld} = \int (\lambda_1 di_1 + \lambda_2 di_2) \Big|_{i_1=0} + \int (\lambda_1 di_1 + \lambda_2 di_2) \Big|_{i_2=0} = \int x i_1^2 di_1 + \int x i_1 di_2 + \int x i_2 di_1 + \int x i_2^2 di_2$$

$$= \frac{1}{3} x i_1^3 + x i_1 i_2 + x i_2 i_1 + \frac{1}{3} x i_2^3 = \frac{1}{3} i_1^3 x^2 + 2x i_1 i_2 + \frac{1}{3} i_2^3 x^2$$

مشتق کوانترژی نسبت به جابه‌جایی x ، نیروی الکترومغناطیسی را می‌دهد لذا:

$$F_e = \frac{\partial W'_{fld}}{\partial x} = \frac{2}{3} x i_1^2 + \frac{2}{3} x i_2^2 + 2i_1 i_2 = \frac{2}{3} x (i_1^2 + i_2^2) + 2i_1 i_2$$

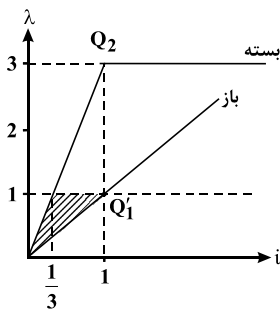
۸- گزینه «۳» نیروی الکترومغناطیسی از مشتق انرژی ذخیره شده نسبت به جابه‌جایی x به دست می‌آید لذا:

$$W_{fld} = \int i d\lambda = \frac{I_o}{1+cx} \int (a\lambda + b\lambda^2) d\lambda = \frac{I_o}{1+cx} (\frac{a}{2}\lambda^2 + \frac{b}{3}\lambda^3)$$

$$F_e = -\frac{\partial W_{fld}}{\partial x} = I_o (\frac{a}{2}\lambda^2 + \frac{b}{3}\lambda^3) \frac{-C}{(1+cx)^2}$$

با مشتق‌گیری داریم:

۹- گزینه «۴» در حالتی که منبع ولتاژ اعمال شود، حرکت بسیار سریع و در حالت دوم بسیار آهسته است. جریان نیز در هر دو حالت $1A$ است لذا:



$$\text{حالت ۱: } \Delta W_{mech_1} = \frac{1 \times 1}{2} - \frac{1 \times \frac{1}{3}}{2} = \frac{1}{3} \text{ J} \Rightarrow \frac{F_{e_{av_2}}}{F_{e_{av_1}}} = \frac{\Delta W_{mech_2}}{\Delta W_{mech_1}} = \frac{1}{\frac{1}{3}} = 3$$

$$\text{حالت ۲: } \Delta W_{mech_1} = \frac{1 \times 3}{2} - \frac{1 \times 1}{2} = 1 \text{ J}$$

۱۰- گزینه «۴» فرمت داده شده برای W_{fld} استاندارد نیست، لذا باید از این معادله‌ها رابطه $\lambda - i$ را یافته و در نهایت W_{fld} را در فرمت استاندارد نوشت لذا:

$$i = \frac{\partial W_{fld}}{\partial i} \frac{\partial i}{\partial \lambda} = \frac{3}{2} (1+x) i^{\frac{1}{2}} \frac{di}{d\lambda} \Rightarrow \lambda = 3(1+x) i^{\frac{1}{2}} \Rightarrow i = \frac{\lambda^2}{9(1+x)^2} \Rightarrow W_{fld} = \int \frac{\lambda^2}{9(1+x)^2} d\lambda = \frac{\lambda^3}{27(1+x)^2}$$

$$\Rightarrow F_e = -\frac{\partial W_{fld}}{\partial x} = \frac{-2\lambda^3}{27(1+x)^2} \Rightarrow \Delta W_{mech} = \int F_e dx = 20 \text{ mJ}$$

پاسخنامه تشریحی آزمون خودسنجی فصل سوم

«آزمون (۱)»

۱- گزینه «۳» تعداد پله‌های مقاومت راه‌انداز به صورت زیر قابل محاسبه است.

$$n = \frac{\log \frac{R_a}{R_1}}{\log \alpha} \quad \alpha = \frac{I_{a_{min}}}{I_{a_{max}}} = \frac{1}{2} \rightarrow n = \frac{\log \frac{1}{2}}{\log \frac{1}{2}} = \frac{\log 1 - \log 2}{\log 1 - \log 2} = 3$$

۲- گزینه «۲» رابطه راندمان در حالت موتوری به صورت زیر است:

$$\eta = \frac{E_{a_{FL}} I_{a_{FL}} - P_{rot}}{V_t I_{L_{FL}}}$$

$$P_{rot} = E_{a_{NL}} I_{a_{NL}}$$

باید دقت داشت که اولاً تلفات گردشی برابر همان توان الکترومغناطیسی در حالت بی‌باری است یعنی:

و ثانیاً برای محاسبه جریان آرمیچر می‌توان خروجی و ورودی را یکسان فرض نمود، اگر چه این امر تقریب ایجاد می‌کند؛ اما روش مناسبی برای محاسبه جریان است. لذا:

$$I_{L_{NL}} = 3A$$

$$I_{f_{NL}} = \frac{500}{250} = 2A \Rightarrow I_{a_{FL}} = 3 - 2 = 1A \Rightarrow E_{a_{NL}} = 500 - 0 / 5 \times 1 = 499 / 5 V$$

تلفات گردشی برابر است با:

$$P_{rot} = E_{a_{NL}} I_{a_{NL}} = 499 / 5 \times 1 = 499 / 5 W$$

در بار کامل داریم:

$$I_{L_{FL}} = \frac{20000}{500} = 40 A \Rightarrow I_{a_{FL}} = 40 - 2 = 38 A$$

$$E_{a_{FL}} = 500 - 0 / 5 \times 38 - 1 = 480 V$$

راندمان بار کامل برابر است با:

$$\eta = \frac{480 \times 38 - 499 / 5}{20000} = 88 / 7 \%$$

۳- گزینه «۴» شکل موج توزیع فضایی شار بر گشتاور و ولتاژ آرمیچر بی‌تأثیر است.

۴- گزینه «۴» آمپر دور آرمیچر نسبت به آرمیچر گردان و نسبت به تحریک ساکن است.

۵- گزینه «۱» هر چقدر توزیع سیم‌پیچی آرمیچر بیشتر باشد گشتاور تولید تغییرات کمتری خواهد داشت.

۶- گزینه «۳» طبق روابط $P_h \sim B^n f$ و $P_f \sim B^2 f^2 \sim \phi^2 f^2$ تلفات فوکو و هیستریزس متناسب با دامنه فوران و فرکانس ولتاژ القایی است. از آنجایی که فرکانس ولتاژ القایی نیز خود متناسب با سرعت گردش است پس تلفات هسته متناسب با سرعت گردش و دامنه فوران است.

۷- گزینه «۲» به دلیل ایجاد اشباع شیب مشخصه گشتاور / سرعت موتور تغییر می‌نماید.



۸- گزینه «۳» مقاومت اهمی آرمیچر نقش مهمی در بحث راندمان حداکثر دارد لذا ابتدا مقدار آن را محاسبه می‌نماییم:

$$\eta = \frac{P_r}{P_r + P_{cu} + P_{rot}} \Rightarrow 0.9 = \frac{200 \times 196}{200 \times 196 + P_{cu} + 720} \Rightarrow P_{cu} = 3635 / 5 \text{ W} = R_a I_a^2 + R_f I_f^2$$

$$\frac{I_f = \frac{200}{50} = 4 \text{ A}}{I_a = 196 + 4 = 200 \text{ A}} \rightarrow (R_a + 200^2) + (50 \times 4^2) = 3635 / 5 \Rightarrow R_a = 0.09 \Omega$$

با توجه به رابطه راندمان حداکثر در مولد شنت داریم:

$$-R_a I_a^2 + 2R_a I_f I_a + (V_t I_f + P_{rot}) = 0 \Rightarrow -0.09 I_a^2 + (2 \times 0.09 \times 4 \times I_a) + (200 \times 4 \times 720) = 0 \Rightarrow I_a |_{\eta_{max}} = 140 \text{ A}$$

$$\Rightarrow \frac{I_a |_{\eta_{max}}}{I_{a_n}} = \frac{140}{200} = 0.7 \text{ یا } 70\%$$

۹- گزینه «۲» در موتورهای شنت و مستقل با قطع شدن مدار تحریک، سرعت دوران محور شدیداً بالا می‌رود، اما در موتورهای سری رتور متوقف می‌گردد و در موتور کمپوند بسته به اینکه کدام سیم‌پیچ قطع شود، رفتار متفاوت است.

۱۰- گزینه «۴» با افزایش ولتاژ تغذیه، عرض از مبدأ زیاد شده و با افزایش مقاومت تحریک شیب مشخصه نسبت به حالت (۱) زیاد می‌شود.

«آزمون (۲)»

۱- گزینه «۴» منحنی بی‌باری در سرعت ۶۰۰rpm به صورت زیر است:

$E_a (V)$	۱۹۵	۲۳۱	۲۵۸	۲۷۶	۲۸۸	۲۹۷
$I_f (A)$	۲۵	۳۰	۳۵	۴۰	۴۵	۵۰

در بار ۳۶A داریم:

$$E_a = 230 - (0 / 25 \times 36) = 221V$$

جریان تحریک برای تولید همین مقدار ولتاژ القایی در حالت بی‌باری با توجه به جدول فوق برابر است با:

$$I_f = I_a \Big|_{E_a=221V} = 28 / 6A \xrightarrow{\text{اثر ضد مغناطیسی آرمیچر}} \Delta I_{AR} = 36 - 28 / 6 = 7 / 4A$$

در جریان ۶۰A این اثر برابر است با:

$$\left(\frac{60}{36}\right)^2 \times 7 / 4 = 20 / 56A$$

در نتیجه جریان تحریک در حالت بی‌باری برابر است با:

$$60 - 20 / 56 = 39 / 44A$$

با توجه به مشخصه مغناطیسی داریم:

$$E_a \Big|_{I_f=39/44A} = 273 / 98V = K\phi\omega \Rightarrow K\phi = \frac{273 / 98}{600 \times \frac{2\pi}{60}} = 4 / 3605 \Rightarrow T_e = K\phi I_a = 4 / 3605 \times 60 = 261 / 63 N.m$$

۲- گزینه «۱» با توجه به نسبت ولتاژهای القایی داریم:

$$I_{aNL} = 2A \Rightarrow E_{aNL} = 230 - 2 \times 1 = 228V$$

$$I_{aFL} = 40A \Rightarrow E_{aFL} = 230 - 40 \times 1 = 190V \Rightarrow \frac{E_{aFL}}{E_{aNL}} = \frac{\phi_{FL} N_{FL}}{\phi_{NL} N_{NL}} \Rightarrow \frac{190}{228} = \frac{\phi_{FL} 1400}{\phi_{NL} 1600} \Rightarrow \phi_{FL} = 0 / 952 \phi_{NL}$$

$$\Rightarrow 1 - 0 / 952 = 4 / 76\%$$

۳- گزینه «۲» در حالت مولدی (g) داریم:

$$I_{Lg} = \frac{60 \times 10^3}{200} = 300A$$

$$\Rightarrow I_{ag} = 302A \Rightarrow E_{ag} = 200 + 0 / 1 \times 302 = 230 / 2V$$

$$I_{fg} = \frac{200}{100} = 2A$$

پس از پاره شدن تسمه، ماشین به موتور (m) تبدیل می‌شود لذا:

$$I_{Lm} = \frac{5 \times 10^3}{200} = 25A \xrightarrow{I_{fm}=I_{fg}} I_{am} = 25 - 2 = 23A \Rightarrow E_{am} = 200 - 0 / 1 \times 23 = 197 / 7V$$

با توجه به رابطه نسبت ولتاژها داریم:

$$\frac{E_{ag}}{E_{am}} = \frac{\phi_g N_g}{\phi_m N_m} \xrightarrow{I_{fg}=I_{fm} \Rightarrow \phi_g=\phi_m} \frac{230 / 2}{197 / 7} = 1 \times \frac{500}{N_m} \Rightarrow N_m = 429 / 4 rpm$$



۴- گزینه «۳» چون سیم‌بندی روی هم ساده است، جریان هر پیچک برابر است با: $I_c = \frac{I_a}{a} = \frac{120}{4} = 30 \text{ A}$ در نتیجه ولتاژ القایی ترانسفورمری در پیچک تحت کموتاسیون برابر است با:

$$E_c = L_c \frac{\dot{I}_c}{t_c} = 0.02 \times 10^{-3} \times \frac{2 \times 30}{t_c} = \frac{1/2 \times 10^{-3}}{t_c}$$

از طرفی ولتاژ القایی چرخشی در پیچک ۱ دوری برابر است با (تعداد هادی‌ها برابر ۲ و طول سیم‌پیچ نیز ۱m فرض شده است):

$$E_r = ZBL \frac{\dot{V}}{t_c} = 2 \times B \times 1 \times \frac{12 \times 10^{-3}}{t_c}$$

در کموتاسیون خطی $E_c = E_r$ است لذا:

$$E_c = E_r = \frac{1/2 \times 10^{-3}}{t_c} = B \frac{24 \times 10^{-3}}{t_c} \Rightarrow B = 0.05 \text{ T} = 50 \text{ mT}$$

۵- گزینه «۲» ولتاژ القایی در حالت اول برابر است با:

$$E_{a1} = 200 - 0.1 \times 50 = 195 \text{ V}$$

با کاهش ناگهانی شار، ولتاژ القایی به‌طور ناگهانی تغییر می‌کند (سرعت به‌علت لختی رتور تغییرات آنی ندارد) لذا:

$$\frac{E_{a1}}{E_{a2}} = \frac{\phi_1 \omega_1}{\phi_2 \omega_2} \Rightarrow \frac{195}{E_{a2}} = \frac{\phi_1}{0.9 \phi_2} \times 1 \Rightarrow E_{a2} = 177.5 \text{ V}$$

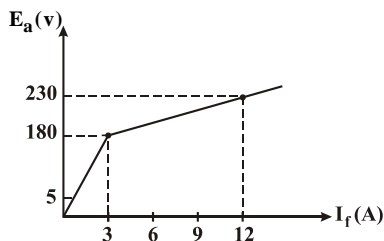
جریان آرمیچر نیز در همین لحظه برابر مقدار زیر می‌گردد:

$$I_{a2} = \frac{V_t - E_{a2}}{R_a} = \frac{200 - 177.5}{0.1} = 225 \text{ A}$$

با توجه به رابطه نسبت گشتاورها داریم:

$$\frac{T_{e2}}{T_{e1}} = \frac{\phi_1 I_{a1}}{\phi_2 I_{a2}} \Rightarrow \frac{T_{e1}}{T_{e2}} = \frac{\phi_1}{0.9 \phi_2} \frac{50}{225} \Rightarrow T_{e2} = 4/4 T_{e1}$$

۶- گزینه «۱» با رسم نقاط داده شده داریم:



$$R_c = \frac{180 - 5}{3 - 0} = 58.33 \Omega \Rightarrow \Delta R_f = R_c - R_f = 58.33 - 19/2 = 39.13 \Omega$$

۷- گزینه «۴» گام قطبی در ماشین ۴ قطب برابر $\frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$ رادیان است. با جایگذاری در رابطه تعداد میله‌های جبرانگر داریم:

$$Z_{cw} = \frac{\text{فوس قطب}}{\text{گام قطب}} \frac{Z}{P.a} = \frac{\pi}{2} \frac{2 \times 180}{4 \times 4} = 15$$

۸- گزینه «۴» ولتاژ القایی در آرمیچر متناوب است.

۹- گزینه «۲» با فرض خطی بودن مشخصه مغناطیسی داریم:

$$\frac{E_{a1}}{E_{a2}} = \frac{I_{a1} N_1}{I_{a2} N_2}$$

$$\frac{T_{e1}}{T_{e2}} = \left(\frac{I_{a1}}{I_{a2}}\right)^2 = \left(\frac{N_1}{N_2}\right)^2 \Rightarrow I_{a2} = I_{a1} \frac{N_2}{N_1} = 20 \times \frac{350}{250} = 28 \text{ A}$$

$$\frac{400 - 1 \times 20}{V_{t2} - 1 \times 28} = \frac{20}{28} \times \frac{250}{350} \Rightarrow V_{t2} \approx 773 \text{ V}$$

با جایگذاری در رابطه اول:



۱۰- گزینه «۲» با توجه به رابطه نسبت ولتاژ داریم:

$$\frac{E_{a1}}{E_{a2}} = \frac{I_{a1} N_1}{I_{a2} N_2} \Rightarrow \frac{220 - (20 \times 0/1)}{E_{a2}} = \frac{20}{16} \times \frac{1000}{1206} \Rightarrow E_{a2} = 210/32 \text{ V}$$

از طرفی در حالتی که رئوستای سری در مدار است داریم:

$$E_{a2} = V_t - (R_a + R_{ex})I_{a2} \Rightarrow R_a + R_{ex} = \frac{220 - 210/32}{16} = 0/6 \Rightarrow R_{ex} \approx 0/5 \Omega$$





«آزمون (۳)»

۱- گزینه «۴» با توجه به رابطه آمپر دور قطب‌های کموتاسیون داریم:

$$AT_{cp} = 2AT_a \Rightarrow N_{cp}I_a = 2\left(\frac{ZI_a}{2.a.p}\right) \Rightarrow N_{cp} = \frac{720}{6 \times 6} = 20 \text{ دور}$$

۲- گزینه «۱» در حالت کلی لازم است معادله گشتاور سرعت بار (معادله $T_L = 31/25\omega$) با معادله گشتاور سرعت موتور (که باید به دست آید) برابر هم قرار گیرند. لذا ابتدا معادله گشتاور - سرعت موتور را با توجه به مقادیر حالت دائمی متغییرها به دست می‌آوریم:

$$I_a = \frac{P_r}{V_t} = \frac{100 \times 10^3}{250} = 400 \text{ A}, \quad E_a \Big|_{R_a, R_s=0} = V_t = 250 \text{ V}$$

$$T_e = \frac{P_e}{\omega} = \frac{E_a I_a}{\omega} = \frac{250 \times 400}{250} = 400 \text{ N.m}$$

با توجه به فرم کلی معادلات E_a , T_e داریم:

$$T_e = k\phi I_a = K' I_a^2 \Rightarrow 400 = K' \times 400^2 \Rightarrow K' = \frac{1}{400}$$

$$E_a = k\phi\omega = K'' I_a \omega \Rightarrow 250 = K'' I_a \omega \Rightarrow K'' = \frac{1}{400}$$

حال که ضرایب K' , K'' به دست آمده می‌توان معادله کلی گشتاور سرعت موتور را به صورت زیر به دست آورد:

$$\begin{cases} T_e = K' I_a^2 \\ E_a = K'' I_a \omega \Rightarrow I_a = \frac{E_a}{K'' \omega} = \frac{250 \times 400}{\omega} \Rightarrow T_e = \frac{1}{400} \left(\frac{250 \times 400}{\omega} \right)^2 = \frac{250^2 \times 400}{\omega^2} \end{cases}$$

با تساوی مشخصات موتور و بار داریم:

$$T_e = T_L \Rightarrow \frac{250^2 \times 400}{\omega^2} = 31/25\omega \Rightarrow \omega = 100 \frac{\text{rad}}{\text{s}} \Rightarrow I_a = \frac{250 \times 400}{\omega} = 1250 \text{ A} \Rightarrow \text{تغییرات جریان} = \frac{1250}{400} = 3/2$$

۳- گزینه «۳» ابتدا معادله جریان آرمیچر را بر حسب جریان تحریک نوشته و سپس شرط حداکثر شدن آن را به دست می‌آوریم:

$$I_a = \frac{E_a - V_t}{R_a} = \frac{100 + 100e^{2I_f} - 100I_f}{0.5} = 200 + 200e^{2I_f} - 200I_f$$

با مشتق‌گیری نسبت به I_f داریم:

$$\frac{dI_a}{dI_f} = 0 \Rightarrow 400e^{2I_f} = 200 \Rightarrow I_f = \frac{1}{2} \ln\left(\frac{1}{2}\right) \text{ A}$$

البته با اینکه از نظر ریاضی به جواب رسیدیم، اما این پاسخ یک پاسخ فیزیکی نیست!

۴- گزینه «۲» ابتدا آمپر دور اضافی مورد نیاز را جهت تثبیت ولتاژ در مولد شنت به دست می‌آوریم:

$$N_f \Delta I_f = 1500 \times (\Delta/L - 4/1) = 2550 \text{ A.Turns}$$

سیم‌بندی سری باید به همین مقدار، آمپر دور ایجاد کند تا با تبدیل مولد به کمپوند مسطح تثبیت ولتاژ داشته باشیم لذا:

$$N_s I_s = 2550 \text{ A.Turns} \xrightarrow{I_s = 150 \text{ A}} I_s = \frac{2550}{150} = 17 \text{ A}$$

۵- گزینه «۱» چنانچه میزان جابه‌جایی جاروبک‌ها γ_m ، تعداد هادی آرمیچر Z ، جریان آن I_a و تعداد مسیر موازی آن a باشد داریم:

$$AT_d = \frac{Z\gamma_m I_a}{360a} = \frac{720 \times 5 \times 1000}{360 \times 20} = 500 \text{ A.Turns}$$

۶- گزینه «۲» ابتدا سهم جریان یکی از مولدها را به دست می‌آوریم:

$$I_{L1} = \frac{(E_{a1} - E_{a2}) + R_{a2} I_L}{R_{a1} + R_{a2}} = \frac{(306 - 300) + 0.06 \times 200}{0.09 - 0.06} = 120 \text{ A}$$

حال که سهم جریان مولد (۱) به دست آمده با صرف نظر از جریان تحریک می‌توان نوشت: ($I_{a1} = I_{L1}$)

$$V_{t1} = V_{t2} = V_t = E_{a1} - R_{a1} I_{a1} = 306 - 0.09 \times 120 = 295.2 \text{ V}$$

۷- گزینه «۱» در ترکیب داده شده، معادله خط القا به صورت $E_a = 40 I_f$ می‌باشد لذا با قطع دادن این معادله با معادله بخش دوم مشخصه داریم:

$$\begin{cases} E_a = 10 I_f + 140 \\ E_a = 40 I_f \end{cases} \Rightarrow I_f = \frac{14}{3} \text{ A} \Rightarrow E_a = 187 \text{ V}$$

۸- گزینه «۲» ابتدا معادله بخش دوم مشخصه بی‌باری (که معمولاً نقطه کار مولد در این بخش قرار دارد) را در سرعت 2000 rpm می‌نویسیم:

$$E_a - 200 = \Delta(I_f - 1) \Rightarrow E_a = \Delta I_f + 195$$

حال مشخصه را برای سرعت 1200 rpm اصلاح می‌نماییم:

$$E_a = \frac{1800}{2000} (\Delta I_f + 195) = 4/5 \Delta I_f + 177/5$$

می‌خواهیم ولتاژ بی‌باری 189 V گردد لذا:

$$E_a = 189 \text{ V} \xrightarrow{\text{مشخصه}} I_f = 3 \text{ A}$$

$$3 = \frac{189}{\left(\frac{100}{2} \times 3\right) + R_{adj}} \Rightarrow R_{adj} = 13 \Omega$$

$$\text{از طرفی } I_f = \frac{V_{tNL}}{R_f + R_{adj}} \text{ است لذا:}$$

۹- گزینه «۳» با توجه به رابطه نسبت گشتاورها داریم: (گشتاور بار ثابت است)

$$\frac{T_{L1}}{T_{L2}} = 1 = \frac{T_{e1}}{T_{e2}} = \frac{\phi_1 I_{a1}}{\phi_2 I_{a2}} = \frac{\sqrt{N_{s1}} \sqrt{I_{a1}} I_{a1}}{\sqrt{N_{s2}} \sqrt{I_{a2}} I_{a2}} = 1 \Rightarrow I_{a2} = \sqrt{\frac{N_{s1}}{N_{s2}}} I_{a1} \Rightarrow I_{a2} = 2 I_{a1}$$

با توجه به رابطه نسبت ولتاژهای القایی داریم:

$$\frac{E_{a1}}{E_{a2}} = \frac{\omega_1 \phi_1}{\omega_2 \phi_2} \Rightarrow \frac{2 V_{DC}}{V_{DC}} = \frac{\omega_1 \sqrt{N_{s1}} \sqrt{I_{a1}}}{\omega_2 \sqrt{N_{s2}} \sqrt{I_{a2}}} \Rightarrow 2 = \frac{\omega_1}{\omega_2} \sqrt{\frac{40}{5}} \times \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow \omega_2 = \omega_1$$

۱۰- گزینه «۴» ابتدا معادله توان - سرعت موتور را به دست می‌آوریم:

$$E_a = k \phi \omega = 25 \times 0.02 \times \omega = 0.5 \omega$$

$$I_a = \frac{V_t - E_a}{R_a} = \frac{300 - 0.5 \omega}{0.5} = 600 - \omega \Rightarrow P_e = E_a I_a = (600 - \omega) 0.5 \omega$$

با تساوی این معادله با معادله توان بار داریم:

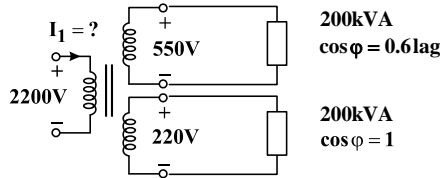
$$P_e = P_L \Rightarrow 300 - 0.5 \omega = 0.5 \omega \Rightarrow \omega = 600 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$



پاسخنامه تشریحی آزمون خودسنجی فصل چهارم

«آزمون (۱)»

۱- گزینه «۳» با توجه به اطلاعات داده شده، مدار زیر قابل ترسیم است. از آنجایی که کل توان خروجی عیناً روی ورودی 2200V نیز می‌افتد لذا:



$$\vec{S}_1 = \vec{S}_2 = (200 \times 0.6 / \cos \phi + j 200 \times 0.8 / \cos \phi) + (200 \times 1) = 320 + j160 \text{ kVA}$$

با توجه به رابطه توان مختلط داریم:

$$\vec{S}_1 = \vec{V}_1 \vec{I}_1^* \Rightarrow \vec{I}_1 = \frac{\vec{S}_1^*}{\vec{V}_1^*} = \frac{320 - j160}{2200} = 145.45 \angle -26.6^\circ$$

۲- گزینه «۴» شار پراکندگی وابسته به جریان بار است، به طوری که با افزایش دامنه جریان، مقدار آن افزایش می‌یابد.

۳- گزینه «۳» به علت خاصیت فیلترینگ ترانسفورمرها، ولتاژ خروجی ترانسفورمر سینوسی خواهد بود.

۴- گزینه «۳» طبق روابط تلفات فوکو و هیستریزیس (گردابی و پسماند) داریم:

$$P_f \sim B^2 f^2 \sim V^2$$

$$P_h \sim B^2 f \sim \frac{V^2}{f} \Rightarrow \text{افزایش } V \text{ سبب افزایش هر دو تلف می‌گردد}$$

جریان بی‌باری نیز جمع جریان تلفات هسته و جریان مغناطیس‌کننده است لذا:

$$I_o = I_c + I_m$$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$$-P_c \quad -\frac{V}{f}$$

با افزایش ولتاژ، چون تلفات هسته یا همان مجموع فوکو و هیستریزیس زیاد می‌شود جریان معادل تلفات هسته افزایش یافته، همین‌طور جریان مغناطیس‌کننده نیز زیاد می‌شود، در نتیجه جریان بی‌باری زیاد می‌شود.

۵- گزینه «۴» لازم است ضریب بار حداکثر محاسبه گردد:

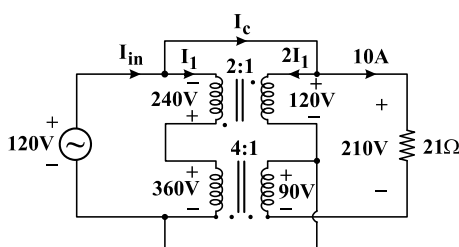
$$K_{cm} = \sqrt{\frac{P_{fe}}{P_{cu_n}}} = \sqrt{\frac{1/28}{2}} = 0.42 \Rightarrow \text{در } 42\% \text{ بار نامی راندمان حداکثر است}$$

۶- گزینه «۲» روابط تنظیم ولتاژ حداکثر و حداقل عبارت‌اند از:

$$V.R_{\max} = K_c Z_{eq} \xrightarrow{\text{در بار نامی}} V.R_{\max} = \sqrt{3^2 + 4^2} = 5\%$$

$$V.R_{\min} = -K_c X_{eq} \quad V.R_{\min} = -4\%$$

۷- گزینه «۴» با تحلیل مداری جریان بخش‌های مختلف را می‌توان به صورت زیر به دست آورد:



$$P_{in} = P_{out} = 210 \times 10 = 2100 \text{ W} \Rightarrow I_{in} = \frac{2100}{210} = 10 \text{ A}$$

با نوشتن KCL در گره‌های ورودی و خروجی داریم:

$$\begin{cases} I_{in} = I_c + I_1 \\ I_{out} = I_c - 2I_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 10 = I_c + I_1 \\ 10 = I_c - 2I_1 \end{cases} \Rightarrow I_1 = 2 \text{ A}$$



۸- گزینه «۴» چون از جریان تحریک صرف‌نظر شده، تلفات آهنی نداریم، تلفات مسی نیز به‌صورت زیر قابل محاسبه است:

$$P_{cu} = R_{eq} |I|^2 = 1/25 \times 20^2 = 500 \text{ W}$$

$$P_1 = P_r + \Delta P = P_r + P_{cu} \Rightarrow P_r = P_1 - P_{cu} = 5000 - 500 = 4500 \text{ W}$$

۹- گزینه «۱» با توجه به ضریب قدرت بحرانی و ضریب تنظیم حداقل داده شده داریم:

$$\begin{cases} \cos \varphi_{cr} = \frac{X_{eq}}{|\bar{Z}_{eq}|} = 0/8 \\ V.R_{min} = -X_{eq} (P.U) = -0/05 \end{cases} \Rightarrow |\bar{Z}_{eq}| = \frac{0/05}{0/8} = 0/00625 \text{ P.U}$$

تنظیم ولتاژ حداکثر برابر است با:

$$V.R_{max} = K_c |\bar{Z}_{eq}| = \frac{1}{4} \times 0/0625 = 3/125\%$$

۱۰- گزینه «۲» قدرت مغناطیس‌کننده همان توان مصرفی راکتانس مغناطیس‌کننده است که در حالت پریونیتی:

$$Q_{oc} = Q_{mag} = \frac{1}{X_m (P.U)} = B_m (P.U) = 3 \times 10^{-3} \text{ P.U}$$

$$Q_{mag} (VAR) = Q_{mag} (P.U) S_{base} = 3 \times 10^{-3} \times 150 \times 10^3 = 450 \text{ VAR}$$



«آزمون (۲)»

۱- گزینه «۱» با توجه به روابط تلفات فوکو و هیستریزیس (با فرض $\eta=2$) می‌توان نوشت:

$$P_f \sim V_{core} B^2 f^2 \quad \frac{B \sim \frac{V_{rms}}{fA}}{V_{core}=A \cdot L_{av}} \rightarrow P_c = P_f + P_h \sim V_{core} \left(\frac{V_{rms}^2}{A^2} + \frac{V_{rms}^2}{A^2 f} \right)$$

$$P_h \sim V_{core} B^2 f$$

چون هر بُعد $\sqrt{2}$ برابر شده پس سطح مقطع A ، ۲ برابر و حجم V_{core} ، $2\sqrt{2}$ برابر شده است. ولتاژ نیز از $11kV$ اولیه به $22kV$ تغییر کرده است پس ولتاژ نیز ۲ برابر شده است، ضمن اینکه فرکانس تغذیه (f) ثابت مانده است در نتیجه:

$$P_c \sim 2\sqrt{2} \left(\frac{2^2}{2^2} \right) \sim 2\sqrt{2}$$

در نتیجه تلفات هسته $2\sqrt{2}$ برابر حالت قبل می‌گردد، یعنی برابر $2\sqrt{2} \times 2400 = 6790 W$ می‌شود. درخصوص جریان بی‌باری:

$$\vec{I}_0 = \vec{I}_m + \vec{I}_c$$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$$\frac{V_{rms}}{L_m} \sim \frac{V_{rms}}{A} = \frac{V_{rms} L_{av}}{A}$$

چون تلفات هسته $2\sqrt{2}$ برابر و ولتاژ تغذیه ۲ برابر شده پس جریان تلفات هسته $\sqrt{2}$ برابر می‌شود. همین‌طور طبق مؤلفه‌های I_m ، چون ولتاژ ۲ برابر، طول متوسط $\sqrt{2}$ برابر و سطح مقطع نیز ۲ برابر شده‌اند پس I_m نیز $2\sqrt{2}$ برابر می‌گردد. در نهایت می‌توان گفت چون هر دو مؤلفه I_c و I_m نسبت به حالت قبل $2\sqrt{2}$ برابر شده‌اند پس جریان بی‌باری نیز $2\sqrt{2}$ برابر حالت قبل شده پس برابر $2\sqrt{2} \times 3/2 = 4/5 A$ می‌گردد.

۲- گزینه «۲» طبق رابطه راندمان حداکثر در حالت پر یونیتی می‌توان نوشت:

$$\eta_{max} = \frac{K_{cm}}{K_{cm} + 2P_{fe}} \Rightarrow 0.97 = \frac{0.75}{0.75 + 2P_{fe}} \Rightarrow P_{fe} = 0.0116 P.U$$

در راندمان حداکثر:

$$K_{cm}^2 P_{cu_n} = P_{fe} \Rightarrow P_{cu_n} = \frac{0.0116}{(0.75)^2} = 0.0206 P.U = R_{eq} (P.U)$$

از طرفی چون $Z_{eq} = 10\% = 0.1 P.U$ است، می‌توان $X_{eq} (P.U)$ را به صورت زیر یافت:

$$X_{eq} (P.U) = \sqrt{Z_{eq}^2 (P.U) - R_{eq}^2 (P.U)} = \sqrt{0.1^2 - 0.0206^2} = 0.0978 P.U$$

با جایگذاری در رابطه درصد تنظیم ولتاژ داریم:

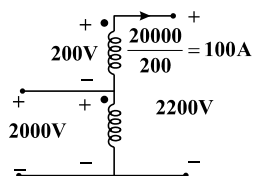
$$\% V.R = K_c (R_{eq} (P.U) \cos \phi + X_{eq} (P.U) \sin \phi) = 1(0.0206 \times 0.8 + 0.0978 \times 0.6) = 7.52\%$$

۳- گزینه «۲» در حالت ترانسفورمری تلفات کل در بار نامی برابر است با:

$$\eta_{TR} = \frac{K_c S_n \cos \phi}{K_c S_n \cos \phi + \Delta P_n} \Rightarrow 0.97 = \frac{1 \times 20 \times 0.7}{1 \times 20 \times 0.7 + \Delta P_n} \Rightarrow \Delta P_n = 433 W$$

در حالت اتوترانسفورمری با فرض استفاده از اتصال اضافی (که عموماً چنین است):

$$S_{rAT} = 2200 \times 100 = 220000 VA$$



چون در هر دو حالت ترانسفورمری و اتوترانسفورمری، جریان و ولتاژ القایی سیم‌پیچ‌ها ثابت است پس تلفات کل (ΔP) نیز در هر دو حالت یکسان است لذا:

$$\eta_{AT} = \frac{K_c S_{n_{AT}} \cos \varphi}{K_c S_{n_{AT}} \cos \varphi + \Delta P} = \frac{1 \times 220000 \times 1}{1 \times 220000 \times 1 \times 434} = 99/8\%$$

۴- گزینه «۲» ابتدا لازم است امپدانس درصد هر ترانسفورمر بر پایه مقادیر نامی خود به دست آید:

$$\left. \begin{aligned} Z_{eq_1} (P.U) &= \frac{Z_{eq_1} (\Omega)}{Z_{1b} (\Omega)} = \frac{4}{11^2} = \frac{1/2}{11^2} \\ &= \frac{0/3}{11^2} \\ Z_{eq_2} (P.U) &= \frac{Z_{eq_2} (\Omega)}{Z_{2b} (\Omega)} = \frac{8}{11^2} = \frac{2}{11^2} \\ &= \frac{0/25}{11^2} \end{aligned} \right\} \Rightarrow Z_{eq_1} (P.U) < Z_{eq_2} (P.U)$$

در نتیجه ترانسفورمر اول (ترانسفورمر 300 kVA) بیشتر در معرض اضافه بار شدن قرار دارد، لذا لازم است سهم بار آن در مقدار نامی خود تثبیت شود در نتیجه:

$$\bar{S}_1 = \frac{\bar{Z}_{eq_2}}{\bar{Z}_{eq_1} + \bar{Z}_{eq_2}} \bar{S}_L^* \Rightarrow 300 = \frac{8}{8+4} \bar{S}_L \Rightarrow |\bar{S}_L| = 450 \text{ kVA}$$

۵- گزینه «۴» با توجه به روابط ضریب قدرت تنظیم صفر و درصد تنظیم حداکثر می‌توان نوشت:

$$\begin{aligned} \cos \varphi_{cr} \frac{X_{eq}}{|\bar{Z}_{eq}|} &= 0/9 \Rightarrow X_{eq} = 3/6\% \Rightarrow R_{eq} = 1/74\% \\ V.R_{max} &= |\bar{Z}_{eq}| = 0/04 \end{aligned}$$

با جایگذاری مقادیر R_{eq} و X_{eq} در رابطه درصد تنظیم:

$$\% V.R = K_c (R_{eq} \cos \varphi + X_{eq} \sin \varphi) \times 100 = (1/74 \times 0/8 + 3/6 \times 0/6) \times 100 = \% 3/5$$

۶- گزینه «۳» در بار نامی و ضریب قدرت واحد:

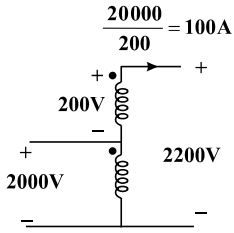
$$\eta = \frac{1 \times 500}{1 \times 500 + P_{cu_n} + P_{fe}} = 0/9 \Rightarrow P_{cu_n} + P_{fe} = 55/5 \text{ W}$$

در نصف بار نامی و ضریب قدرت واحد:

$$\eta = \frac{\frac{1}{2} \times 500}{\frac{1}{2} \times 500 + \frac{1}{4} P_{cu_n} + P_{fe}} = 0/9 \Rightarrow \frac{1}{4} P_{cu_n} + P_{fe} = 27/7 \text{ W}$$

با حل دو معادله به دست آمده $P_{fe} = 18/5 \text{ W}$ و $P_{cu_n} = 37 \text{ W}$ می‌گردد، لذا در بار 375 W که معادل ضریب بار $0/75$ است داریم:

$$\eta = \frac{0/75 \times 500}{0/75 \times 500 + 0/75^2 \times 37 + 18/5} = 90/5\%$$



۷- گزینه «۳» اول اینکه تلفات در آزمایش اتصال کوتاه همان تلفات مسی نامی است پس $P_{cu_n} = P_{sc} = 200W$ و تلفات در آزمایش بی‌باری همان تلفات آهنی است، پس $P_{fe} = P_{oc} = 120W$ است. دوم اینکه در تبدیل ترانسفورمر به اتوترانسفورمر تلفات‌های مسی و آهنی تغییر نمی‌کنند. (چرا؟)، اما توان خروجی در حالت اتوترانسفورمری زیاد می‌شود به طوری که:
 S_{rAT} یا $S_{nAT} = 22000 \times 100 = 220000 VA$
با جایگذاری در رابطه راندمان می‌توان نوشت:

$$\eta = \frac{K_c S_n \cos \phi}{K_c S_n \cos \phi + K_c P_{cu_n} + P_{fe}} = \frac{1 \times 220000 \times 0.8}{1 \times 220000 \times 0.8 + 200 + 120} = 99.8\%$$

۸- گزینه «۱» با توجه به رابطه راندمان حداکثر داریم:

$$\eta_{max} = \frac{K_{cm} \cos \phi}{K_{cm} \cos \phi + 2P_{fe}} \Rightarrow 0.8 = \frac{K_{cm} \times 1}{K_{cm} \times 1 + 2 \times 0.05} \Rightarrow K_{cm} = 0.4$$

$$K_{cm} = \sqrt{\frac{P_{fe}}{P_{cu_n}}} \Rightarrow P_{cu_n} = \frac{0.05}{(0.4)^2} = 31.25\% = 0.3125 P.U$$

با توجه به رابطه ضریب بار حداکثر داریم:

$$\eta = \frac{K_c \cos \phi}{K_c \cos \phi + K_c P_{cu_n} + P_{fe}} = \frac{\frac{1}{2} \times 0.875}{\frac{1}{2} \times 0.875 + (\frac{1}{2})^2 \times 0.3125 + 0.05} = 77\%$$

با جایگذاری در رابطه راندمان داریم:

توضیح: در قسمت صورت سؤال اشتباه تایپی رخ داده است و باید گزینه (۱) به عدد ۷۷ که همان پاسخ صحیح است تغییر یابد.

۹- گزینه «۲» چون ترانسفورمر ۳۰۰kVA دارای امپدانس کمتری است، پس احتمال اضافه بار شدن آن بیشتر است، لذا بار آن را در ۱/۱ مقدار نامی خود تثبیت می‌نماییم، اما پیش از آن لازم است U_{keq} را یافت لذا:

$$U_{keq} = \frac{\sum S_n}{\frac{S_{n1}}{U_{k1}} + \frac{S_{n2}}{U_{k2}}} = \frac{300 + 600}{\frac{300}{5} + \frac{600}{6}} = \frac{900}{16}$$

با جایگذاری در رابطه تقسیم توان با توجه به مجاز بودن ۱۰% اضافه بار داریم:

$$S_1 = S_{n1} \frac{\sum S_L U_{keq}}{\sum S_n U_{k1}} \Rightarrow 1/1 \times 300 = \frac{S_L}{300 + 600} \times \frac{90}{5} \Rightarrow S_L = 880 kVA$$

۱۰- گزینه «۱» با توجه به روابط چگالی جریان و مقاومت اهمی هادی‌ها داریم:

$$\left. \begin{aligned} I_1 &= j_1 A_1 \\ I_2 &= j_2 A_2 \\ R &= \frac{\rho L}{A} \\ A &= \frac{\pi}{4} d^2 \end{aligned} \right\} \begin{aligned} d_2 &= 1/25 d_1 \Rightarrow A_2 = 1/25^2 A_1 \\ j_2 &= 1/25 j_1 \end{aligned} \rightarrow I_2 = (1/25)^2 I_1$$

$$P_{cu_2} = \frac{1}{1/25^2} \times (1/25^2)^2 P_{cu_1} = (1/25)^4 P_{cu_1}$$

با توجه به مقادیر نسبت مقاومت‌ها برابر $R_2 = \frac{1}{(1/25^2)} R_1$ است لذا:

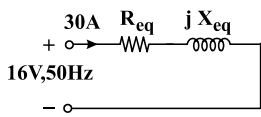
$$K_{cm_1} = \sqrt{\frac{P_{fe}}{P_{cu_{n1}}}} = 0.8 \Rightarrow P_{fe} = 0.8^2 P_{cu_{n1}}$$

با جایگذاری در رابطه ضریب بار حداکثر داریم:

$$K_{cm_2} = \sqrt{\frac{P_{fe}}{P_{cu_{n2}}}} = \sqrt{\frac{0.8^2 P_{cu_{n1}}}{1/25^4 P_{cu_{n1}}}} = \frac{0.8}{1/25^2} = 0.512 \approx 51.2\%$$

«آزمون (۳)»

۱- گزینه «۴» در آزمایش اول:



$$|\bar{Z}_{eq}| = \frac{16}{30} \Omega \Rightarrow R_{eq} = |\bar{Z}_{eq}| \cos \varphi_{sc} = \frac{16}{30} \times \frac{0}{2} = \frac{32}{300} \Omega$$

$$\Rightarrow X_{eq} = \sqrt{\left(\frac{16}{30}\right)^2 - \left(\frac{32}{300}\right)^2} = 0.522 \Omega$$

در فرکانس ۲۵Hz راکتانس پراکنندگی نصف حالت ۵۰Hz است لذا:

$$X_{eq2} = \frac{1}{2} \times 0.522 = 0.261 \Omega$$

$$|\bar{I}_{sc2}| = \frac{V_{sc2}}{|\bar{Z}_{eq2}|} = \frac{16}{\sqrt{0.261^2 + 0.106^2}} = 56.7 A$$

اما $R_{eq2} = R_{eq1} = 0.106 \Omega$ ثابت خواهد ماند لذا:

۲- گزینه «۱» با توجه به رابطه درصد تنظیم ولتاژ می‌توان نوشت:

$$\% V.R = K_c (R_{eq} \cos \varphi + X_{eq} \sin \varphi) = 1 \times [0.106 \times 0.8 + 0.261 \times 0.6] = 3.6\%$$

یعنی ولتاژ دربار کامل ۳/۶٪ کمتر از بی‌باری است لذا:

$$V_{FL2} = (1 - 0.036) \times V_{rNL} = 221.72 V$$

۳- گزینه «۳» با توجه به روابط تلفات فوکو و هیستریزیس داریم:

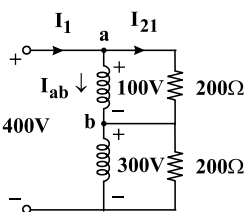
$$P_f \sim V_{core} B^2 f^2 \quad P_h \sim V_{core} B^2 f$$

$$\xrightarrow{B \sim \frac{V_{rms}}{NfA}} \begin{cases} P_f \sim V_{core} \frac{V_{rms}^2}{N^2 f^2 A^2} f^2 \\ P_h \sim V_{core} \frac{V_{rms}^2}{N^2 f^2 A^2} f \end{cases} \Rightarrow P_c = P_f + P_h \sim L_{av} \frac{V_{rms}^2}{N^2 A}$$

چون ابعاد هسته دو برابر شده L_{av} دو برابر و A چهار برابر می‌گردد، ولتاژ نیز دو برابر و تعداد دور نصف شده است، پس تلفات کل ۸ برابر شده

یعنی $24000 W = 8 \times 3000$ می‌گردد. چگالی میدان نیز طبق همان رابطه $\frac{V_{rms}}{NfA}$ بدون تغییر همان $\frac{1}{2} \frac{wb}{m}$ خواهد بود.

۴- گزینه «۴» با تحلیل مداری داریم:



$$P_r = \frac{100^2}{200} + \frac{300^2}{200} = 500 W = P_1 \Rightarrow I_1 = \frac{P_1}{V_1} = \frac{500}{400} = 1.25 A$$

$$I_{r1} = \frac{100}{200} = 0.5 A \Rightarrow I_{ab} = I_1 - I_{r1} = 1.25 - 0.5 = 0.75 A$$

۵- گزینه «۱» ابتدا امپدانس درصد معادل را به دست می‌آوریم:

$$U_{KA} = \sqrt{1/5^2 + 6^2} = 6/18\%$$

$$\Rightarrow U_{Keq} = \frac{1000 + 500}{6/18 + 6/28} \approx 6/24\%$$

$$U_{KB} = \sqrt{1^2 + 6/2^2} = 6/28\%$$

$$S_B = S_{nB} \frac{\sum S_L U_{Keq}}{\sum S_n U_{KB}} = 1000 \times \frac{1200}{1000 + 500} \times \frac{6/24}{6/28} \approx 795 kVA$$

با جایگذاری در رابطه تقسیم توان داریم:

با توجه به گزینه‌ها دیگر نیازی به محاسبه زاویه نمی‌باشد.



۶- گزینه «۴» ابتدا باید $U_{K_{eq}}$ دو ترانسفورمر را یافت.

$$U_{K_1} = \sqrt{1^2 + 5^2} = 5.1\%$$

$$U_{K_2} = \sqrt{1/5^2 + 4^2} = 4.27\%$$

$$\Rightarrow U_{K_{eq}} = \frac{600 + 300}{\frac{600}{5.1} + \frac{300}{4.27}} = 4.79\%$$

با توجه به رابطه تقسیم توان بین ترانسفورمرها داریم:

$$S_1 = 600 \times \frac{750}{600 + 300} \times \frac{4.79}{5.1} = 470 \text{ kVA} \Rightarrow S_2 = 750 - 470 = 280 \text{ kVA}$$

۷- گزینه «۱» چون اولی ستاره است داریم:

$$V_{rms} = 4/44 N_1 f \phi_{max} \Rightarrow N_1 = \frac{11000}{\frac{\sqrt{3}}{4/44 \times 50 \times 0/03}} = 936 \text{ دور}$$

$$N_2 = \frac{3300}{4/44 \times 50 \times 0/03} = 495 \text{ دور}$$

به‌طور مشابه برای دومی که مثلث است داریم:

$$N_3 = \frac{6000}{\frac{\sqrt{3}}{4/44 \times 50 \times 0/03}} = 520 \text{ دور}$$

و برای سومی:

۸- گزینه «۳» با توجه به معادلات ولتاژ تغذیه و جریان بی‌باری داریم:

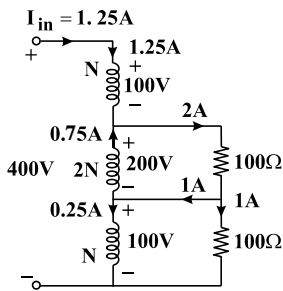
$$V_1(t) = 100\sqrt{2} \sin(\omega t - 40^\circ) + 10 \sin(3\omega t + 25^\circ)$$

$$i_o(t) = 8 \sin(\omega t - 85^\circ) + 2\sqrt{3} \cos(3\omega t - 95^\circ) = 8 \sin(\omega t - 85^\circ) + 2\sqrt{3} \sin(3\omega t - 5^\circ)$$

تلفات هسته تحت این ولتاژ جریان برابر است با:

$$P_c = P_f = \frac{1}{3} V_{m_1} I_{m_1} \cos \alpha_1 + \frac{1}{3} V_{m_3} I_{m_3} \cos \alpha_3 = \frac{1}{3} \times 100 \times \sqrt{2} \times 8 \times \cos(-40^\circ - (-85^\circ)) + \frac{1}{3} \times 10 \times 2\sqrt{3} \cos(25^\circ - (-5^\circ)) = 415 \text{ W}$$

۹- گزینه «۲» در حالت بسته بودن کلید:



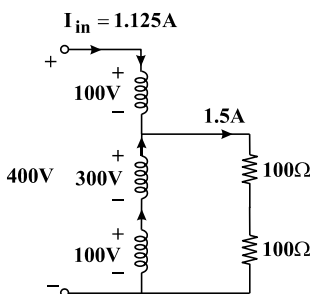
$$P_{out} = P_{in} = 100 \times 2^2 + 100 \times 1^2 = 500 \text{ W}$$

$$I_{in} = \frac{500}{400} = 1.25 \text{ A}$$

با توجه به پلاریته ولتاژها و جهت جریان‌ها دیده می‌شود که سیم‌پیچی وسطی ثانویه است و دو سیم‌پیچ دیگر اولیه است لذا:

$$P_{T_1} = 200 \times 0/75 = 150 \text{ W}$$

در حالت باز بودن کلید:



$$P_{out} = P_{in} = 1/5^2 \times 200 = 450 \text{ W}$$

$$I_{in} = \frac{450}{400} = 1.125 \text{ A}$$

در این حالت سیم‌پیچ بالایی اولیه و دو سیم‌پیچ دیگر ثانویه است لذا:

$$P_{T_2} = 100 \times 1/125 = 112/5 \text{ W}$$

با مقایسه با حالت اول داریم:

$$\Delta P_T = 150 - 112/5 = 37/5 \text{ W}$$

پس کاهش توان به اندازه $37/5 \text{ W}$ داریم.

۱۰- گزینه «۲» ابتدا امپدانس درصد ترانسفورمرها را با یکدیگر مقایسه می‌نماییم:

$$|\bar{Z}_{eqA}| = \sqrt{1^2 + 2^2} = \sqrt{5}\Omega$$

$$|\bar{Z}_{eqB}| = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}\Omega \Rightarrow |\bar{Z}_{eqA}| = |\bar{Z}_{eqB}| = \sqrt{5}\Omega$$

البته چون دو ترانسفورمر هم توان (و هم ولتاژ هستند)، پس مقادیر پریونتی امپدانس‌ها نیز یکسان است. چون امپدانس درصدها یکی است، پس سهم بار هر دو یکی است، اما چون در صورت مسئله تأکید شده که سهم بار ترانسفورمر A باید بیشتر باشد، پس باید به ترانسفورمر B یک راکتانس اضافه نمود.

$$\frac{|\bar{I}_A|}{|\bar{I}_B|} = \frac{|\bar{Z}_{eqB} + \bar{Z}_{ex}|}{|\bar{Z}_{eqA}|} \Rightarrow 1/1 = \frac{|2 + j1 + jX_{ex}|}{|1 + j2|} \Rightarrow 1/1 \times \sqrt{1^2 + 2^2} = \sqrt{2^2 + (1 + X_{ex})^2} \Rightarrow X_{ex} = \sqrt{2^2 - 1} = 0/4\Omega$$

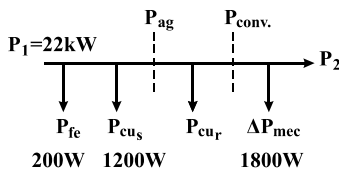

پاسخانامه تشریحی آزمون خودسنجی فصل پنجم
«آزمون (۱)»

۱- گزینه «۴» ابتدا لغزش معادل گشتاور حداکثر را به دست می‌آوریم:

$$\left\{ \begin{array}{l} S_{T_{\max}} = \frac{R_r}{X_{ro}} = \frac{0/5}{1} = 0/5 \\ N_s = \frac{120 \cdot f}{P} = \frac{120 \times 50}{6} = 1000 \text{ rpm} \end{array} \right. \Rightarrow N_m \Big|_{T_{\max}} = N_s (1 - S_{T_{\max}}) = 1000 (1 - 0/5) = 500 \text{ rpm}$$

۲- گزینه «۲» در رتور کلاس D بیشترین گشتاور راهاندازی ایجاد می‌گردد.

۳- گزینه «۴» با توجه به دیاگرام توازن قدرت در موتور القایی داریم:



$$N_s = \frac{120 \times 60}{4} = 1800 \text{ rpm}$$

$$S = \frac{1800 - 1620}{1800} = 0/1$$

$$P_{ag} = P_1 - (P_{cu_s} + P_{fe}) = 22 - (1/2 + 0/2) = 20/6 \text{ kW}, \quad P_{conv.} = P_{ag} (1 - S) = 20/6 (1 - 0/1) = 18/54 \text{ kW}$$

$$P_r = P_{conv.} - \Delta P_{mec} = 18/54 - 1/8 = 16/74 \text{ kW} \Rightarrow T_r = \frac{60 P_r}{2\pi N_m} = \frac{60 \times 16/74 \times 10^3}{2\pi \times 1620} \approx \frac{300}{\pi} \text{ N.m}$$

۴- گزینه «۲» در حالت ساده چون در نواحی حدود سرعت نامی (در بارهای کم) لغزش به صورت خطی با گشتاور بار متناسب است، پس در نصف بار نامی (HL)، لغزش نیز نصف می‌گردد. لذا:

$$N_{m_{NL}} = 595 \text{ rpm} \Rightarrow N_s = 600 \text{ rpm} \Rightarrow S_{FL} = \frac{600 - 595}{600} = \frac{1}{12}$$

$$\Rightarrow S_{HL} = \frac{1}{2} S_{FL} = \frac{1}{24} \Rightarrow N_{m_{HL}} = 600 \left(1 - \frac{1}{24}\right) = 575 \text{ rpm}$$

۵- گزینه «۳» چنانچه هارمونیک‌های فضایی به خوبی تضعیف نشوند به دلیل وقوع پدیده خزش موتور در سرعتی حدود $\frac{1}{\nu}$ سرعت نامی کار خواهد نمود

$$N_m = \frac{1}{\nu} \left(\frac{120 \times 50}{4} \right) = 214 \text{ rpm}$$

لذا:

۶- گزینه «۱» با توجه به اطلاعات داده شده داریم:

$$\left. \begin{array}{l} P_{cu_s} = \Delta P_{mec} + P_{fe} \\ P_{cu_r} = \frac{1}{4} P_{cu_s} \\ \Delta P_{mec} = P_{fe} \end{array} \right\} \Rightarrow \Delta P = P_{cu_s} + P_{fe} + P_{cu_r} + \Delta P_{mec} \Rightarrow \Delta P = 9 P_{cu_r}$$

$$\eta = \frac{P_r}{P_r + \Delta P} = \frac{P_{ag} - 3 P_{cu_r}}{(P_{ag} - 3 P_{cu_r}) + 9 P_{cu_r}} \Rightarrow \eta = \frac{P_{ag} \left(1 - 3 \frac{P_{cu_r}}{P_{ag}}\right)}{P_{ag} \left(1 + 6 \frac{P_{cu_r}}{P_{ag}}\right)} = \frac{1 - 3S}{1 + 6S} = \eta$$

با جایگذاری در رابطه راندمان داریم:

$$\Rightarrow S = \frac{1 - \eta}{3 + 6\eta} \xrightarrow{\eta = 0/87} S = 0/016 \xrightarrow{N_s = \frac{120 \times 60}{4} = 1800 \text{ rpm}} N_m \approx 1770 \text{ rpm}$$

$$S_{T_{\max}} = \frac{R_r}{X_{ro}}$$

۷- گزینه «۴» رابطه لغزش معادل گشتاور حداکثر به صورت زیر است:

اگر بخواهیم گشتاور راه‌اندازی حداکثر گردد باید $S_{T_{\max}} = 1$ شود لذا:

$$\frac{R_r}{X_{ro}} = 1 \Rightarrow X_{ro} = R_r$$

یعنی باید فرکانس استاتور آنقدر کم شود تا راکتانس رتور در حالت راه‌اندازی که در فرکانس 60 Hz برابر 4Ω است به 1Ω برسد پس باید فرکانس $\frac{1}{4}$ حالت اول یعنی 15 Hz گردد.

۸- گزینه «۱» سرعت سنکرون برابر است با:

$$N_s = \frac{120 \times 60}{4} = 1800 \text{ rpm} \Rightarrow N'_r = 1800 - 1720 = 80 \text{ rpm}$$

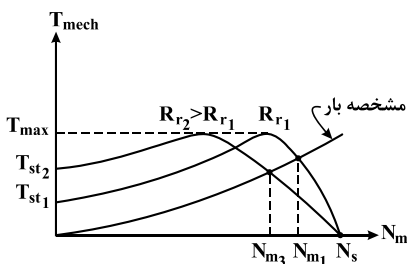
در صورت تست $N'_r - N_m$ خواسته شده لذا:

$$N'_r - N_m = 80 - 1720 = -1640 \text{ rpm}$$

۹- گزینه «۳» در اثر ایجاد اشباع، هارمونیک‌های زمانی در میدان دوار پدید می‌آید لذا:

$$N_{S_1} = \frac{120 \times 60}{6} = 1200 \text{ rpm}$$

$$\begin{cases} N_{S_\Delta} = -5 \times 1200 = -6000 \text{ rpm} \\ N_{S_\gamma} = +7 \times 1200 = 8400 \text{ rpm} \end{cases} \Rightarrow N_{S_\Delta} - N_{S_\gamma} = -6000 - 8400 = -14400 \text{ rpm}$$



۱۰- گزینه «۲» از آنجایی که مشخصه مکانیکی بار ثابت نبوده، بلکه متناسب با سرعت است. طبق

شکل زیر با افزایش مقدار مقاومت رتوستا، علاوه بر افت سرعت، افت گشتاور نیز خواهیم داشت لذا:

(۱) به دلیل افت توأم گشتاور و سرعت، توان اخذ شده از ورودی کم می‌شود. لذا جریان پایین می‌آید.

(۲) به دلیل اهمی‌تر شدن مدار رتور، ضریب قدرت بالا می‌رود.

(۳) با اینکه مقاومت اهمی به مدار اضافه شده اما چون جریان کم شده تلفات و در نتیجه راندمان

تغییر زیادی نمی‌کند.



«آزمون (۲)»

۱- گزینه «۱» با توجه به اینکه گشتاور حداکثر متناسب با مجذور فرکانس است داریم:

$$\frac{T_{\max 1}}{T_{\max 2}} = \left(\frac{f_1}{f_2}\right)^2 \Rightarrow \frac{T_{\max 1}}{T_{FL}} = \left(\frac{f_2}{f_1}\right)^2 \frac{T_{\max 2}}{T_{FL}} \Rightarrow 2 = \left(\frac{40}{50}\right)^2 \times \frac{T_{\max 2}}{T_{FL}} \Rightarrow \frac{T_{\max 2}}{T_{FL}} = \frac{2}{\left(\frac{40}{50}\right)^2} = 3/125$$

۲- گزینه «۴» ابتدا جریان رتور در حالتی که گشتاور حداکثر تولید می‌گردد را محاسبه می‌نماییم:

$$S_{T_{\max}} = \frac{R_r}{X_{ro}} = \frac{0/05}{0/5} = 0/1 \Rightarrow \left| \bar{I}_r \right|_{T_{\max}} = \frac{S_{T_{\max}} E_{ro}}{\sqrt{R_r^2 + (S_{T_{\max}} X_{ro})^2}} = \frac{0/1 \times 126}{\sqrt{0/05^2 + (0/1 \times 0/5)^2}} \Rightarrow \left| \bar{I}_r \right|_{T_{\max}} = 126\sqrt{2} \text{ A}$$

با صرف نظر از تلفات مکانیکی (چون داده نشده)، توان و گشتاور تبدیل شده با توان و گشتاور خروجی برابر می‌گردد. لذا:

$$T_2 = T_{\text{conv.}} = T_{\text{ag}} = \frac{60 P_{\text{ag}}}{2\pi N_s} = \frac{60 \left(3 \frac{R_r}{S_{T_{\max}}} \left| \bar{I}_r \right|^2 \right)}{2\pi N_s} = \frac{60 \left(3 \times \frac{0/05}{0/1} \times (126\sqrt{2})^2 \right)}{2\pi \times \frac{120 \times 50}{4}} \Rightarrow T_{2_{\max}} = 303/2 \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$S_1 = \frac{1500 - 1450}{1500} = \frac{1}{3}$$

۳- گزینه «۳» لغزش نامی برابر است با:

چنانچه توان فاصله هوایی ثابت بماند با سه برابر شدن مقاومت رتور، لغزش نیز سه برابر می‌شود لذا:

$$S_2 = 3S_1 = 0/1 \Rightarrow N_{m2} = N_s(1 - S_2) = 1500(1 - 0/1) = 1350 \text{ rpm}$$

۴- گزینه «۲» فرکانس بهینه به منظور حداکثرسازی گشتاور راه‌اندازی با مشتق‌گیری از رابطه T_{st} به صورت زیر به دست می‌آید:

$$\frac{\partial T_{st}}{\partial f_s} = 0 \Rightarrow f_{s_{\text{opt}}} = \frac{R_s + R_r'}{2\pi(L_s + L_r')} = \frac{0/1}{2\pi \times 0/02} \approx 8 \text{ Hz}$$

$$\frac{V_{s_{\text{opt}}}}{f_{s_{\text{opt}}}} = \frac{V_{s_n}}{f_{s_n}} \Rightarrow V_{s_{\text{opt}}} = 440 \times \frac{8}{60} = 58/66 \text{ V} \Rightarrow V_{s_{\text{opt ph}}} = \frac{58/66}{\sqrt{3}} = 33/87 \text{ V}$$

چون موتور باید با $\frac{V}{f}$ ثابت کار کند لذا:

۵- گزینه «۳» اگر هنگام تغذیه با ۵۰٪ ولتاژ نامی، جریان ۱ P.U باشد $\left(I_{st} \Big|_{K=\frac{1}{2}} = 1 \text{ P.U} \right)$ جریان راه‌اندازی مستقیم یا همان جریان اتصال کوتاه

حتماً ۲ P.U است زیرا:

$$I_{st} = K I_{sc} = 1 \Rightarrow I_{sc} = \frac{1}{K} = \frac{1}{0/5} = 2 \text{ P.U}$$

حال که جریان راه‌اندازی مستقیم به دست آمده است، در صورت استفاده از روش λ / Δ داریم:

$$I_{st} \Big|_{\lambda \Delta} = \frac{1}{3} I_{sc} = \frac{2}{3} \text{ P.U}$$

۶- گزینه «۴» ابتدا لغزش نامی و لغزش معادل گشتاور حداکثر را به دست می‌آوریم:

$$S_{FL} = \frac{1500 - 1425}{1500} = 0.05 \Rightarrow \frac{T_{st}}{T_{FL}} = \frac{S_{T_{max}}^2 + S_{FL}^2}{S_{FL}(S_{T_{max}}^2 + 1)} = \frac{425}{520} P.U$$

$$S_{T_{max}} = \frac{R_r}{X_{ro}} = \frac{0.1}{0.5} = 0.2$$

حال که گشتاور راه‌اندازی به دست آمده می‌توان نوشت:

$$T_{st}(P.U) = K^2 I_{sc}^2 S_{FL} \Rightarrow \frac{425}{520} = I_{sc}^2 \times 0.05 \Rightarrow I_{sc} = 4 P.U$$

$$I_{st} = 0.6^2 \times 4 = 1.44 P.U$$

در راه‌اندازی با تپ ۶۰٪ داریم:

۷- گزینه «۳» چون گشتاور در هر دو حالت یکسان است داریم:

$$\begin{cases} R'_{rB} = 4R'_{rA} \Rightarrow \frac{S_B}{S_A} = \frac{R'_{rB}}{R'_{rA}} \Rightarrow S_B = 4S_A \\ T_A = T_B \end{cases}$$

توان خروجی برابر است با:

$$P_{out} = T_{out} \times \omega_m = T_{out}(1-S)\omega_s \Rightarrow \frac{P_{outB}}{P_{outA}} = \frac{(1-S_B)\omega_s}{(1-S_A)\omega_s} = \frac{1-4S_A}{1-S_A}$$

۸- گزینه «۴» با توجه به گشتاور حداکثر $2/6 P.U$ و لغزش معادل گشتاور حداکثر برابر $0.2 P.U$ داریم:

$$S_{T_{max}} = \frac{R'_r}{X'_{ro}} = \frac{0.1}{0.5} = 0.2 \Rightarrow X'_{ro} = 0.5 P.U$$

$$\frac{T_{mech}}{T_{max}} = \frac{2SS_{T_{max}}}{S_{T_{max}}^2 + S^2} \Rightarrow \frac{1}{2/6} = \frac{2S \times 0.2}{0.2^2 + S^2} \Rightarrow S^2 - 1/0.4S + 0.04 = 0 \Rightarrow S = 0.04$$

ولتاژ تغذیه تا جایی می‌تواند کم شود که گشتاور حداکثر آنقدر کاهش یابد تا برابر گشتاور مورد نیاز بار حالت اول گردد، لذا ابتدا گشتاور بار را به دست می‌آوریم و سپس برابر گشتاور حداکثر جدید قرار می‌دهیم:

$$T_{mech1} = \frac{3V_{s1}^2 S_1}{\omega_s R'_r} = T_{max2} = \frac{3V_{s2}^2}{2\omega_s X'_{ro}} \xrightarrow[\substack{X'_{ro}=0.5P.U \\ S_1=0.04 \\ R'_r=0.1P.U}]{V_{s2} = \frac{2}{\sqrt{10}} V_{s1}} V_{s2} = \frac{2}{\sqrt{10}} V_{s1} \Rightarrow V_{s2} = 63.25\% V_{s1}$$

۹- گزینه «۳» ابتدا لازم است جریان اتصال کوتاه یا جریان راه‌اندازی مستقیم با اتصال مثلث را به دست آورد، لذا:

$$\frac{I_{sc}}{T_{FL}} = \frac{I_{sc}}{I_{BR}} = \frac{V_n}{V_{BR}} \Rightarrow \frac{I_{sc}}{25} = \frac{380}{76} \Rightarrow I_{sc\lambda} = 125 A \Rightarrow I_{sc\Delta} = 375 A$$

در راه‌اندازی با اتوترانسفوری با تپ ۶۰٪ داریم:

$$I_{in} = K^2 I_{sc} = 0.6^2 \times 375 = 135 A$$

$$S_1 = \frac{1500 - 1404}{1500} = 0.064$$

۱۰- گزینه «۴» لغزش در شرایط کاری اول برابر است با:

$$T_{mech} = \frac{3V_s^2 S}{\omega_s R'_r} \xrightarrow[\text{در } f \text{ و } R'_r \text{ ثابت}]{T_{mech1}} \frac{T_{mech1}}{T_{mech2}} = \left(\frac{V_{s1}}{V_{s2}}\right)^2 \frac{S_1}{S_2} = 1$$

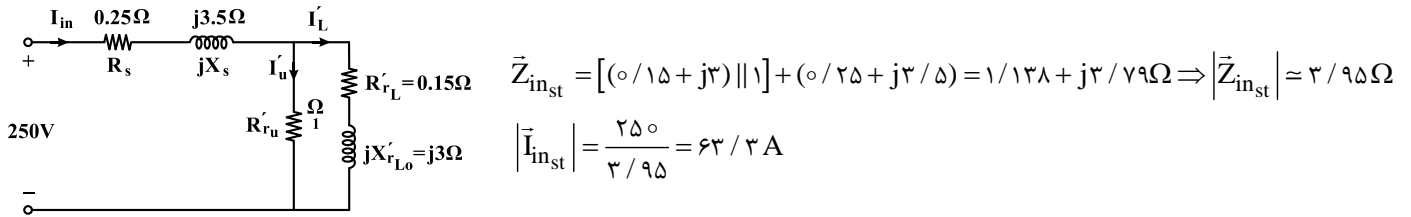
با جایگذاری $V_{s2} = 0.8 V_s$ و $S_1 = 0.064$ داریم:

$$1 = \left(\frac{V_{s1}}{0.8 V_{s1}}\right)^2 \times \frac{0.064}{S_2} \Rightarrow S_2 = 0.1 \Rightarrow N_{m2} = 1500(1-0.1) = 1350 \text{ rpm}$$



«آزمون (۳)»

۱- گزینه «۲» با توجه به اینکه از امپدانس استاتور صرف نظر نشده است مدار معادل به صورت زیر است:



$$|\vec{I}_{Lst}| = \frac{1}{|1 + 0/15 + j3|} \times 62/5 = 19/70 \text{ A}, \quad |\vec{I}_{ust}| = \frac{|0/15 + j3|}{|1 + 0/15 + j3|} \times 62/5 = 59/18 \text{ A}$$

$$\left. \begin{aligned} T_{ust} &= \frac{3}{\omega_s} \frac{R'_L}{S} |\vec{I}_L|^2 = 1/64 \text{ N.m} \\ T_{ust} &= \frac{3}{\omega_s} \frac{R'_u}{S'} |\vec{I}_u|^2 = 100/32 \text{ N.m} \end{aligned} \right\} \Rightarrow T_{st} = 1/64 + 100/32 = 101/9 \text{ N.m}$$

۲- گزینه «۴» در موتور با تغذیه دوگانه داریم:

$$N_m = \frac{120(f_s \pm f_r)}{P} = \frac{120(75 \pm 50)}{6} = 500 \text{ rpm} \text{ و } 2500 \text{ rpm}$$

۳- گزینه «۳» ابتدا لازم است اصلاحی جزئی در شکل صورت تست ایجاد شود، در موتور سمت راست لازم است نام ترمینال‌های b و c با یکدیگر عوض شوند، در واقع توالی فازهای اعمالی به موتور سمت راست، عکس توالی فازهای اعمالی به موتور سمت چپ است، در اینصورت میدان دوار ایجاد شده در موتور سمت راست، عکس جهت میدان دوار موتور سمت چپ است؛ لذا جهت گشتاور القایی در این موتور نیز عکس یکدیگر بوده و در نتیجه موتور قادر به چرخیدن نمی‌باشد.

۴- گزینه «۱» با توجه به روابط گشتاور دو قفس و برابر قرار دادن آنها داریم:

$$\left\{ \begin{aligned} \frac{3}{\omega_s} \frac{R'_L}{S} |\vec{I}_L|^2 &= \frac{3}{\omega_s} \frac{R'_u}{S'} |\vec{I}_u|^2 \\ |\vec{I}_L|^2 &= \frac{V^2}{\left(\frac{1}{S}\right)^2 + 7^2} \\ |\vec{I}_L|^2 &= \frac{V^2}{\left(\frac{4}{S}\right)^2 + 2^2} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{1}{\left(\frac{1}{S}\right)^2 + 7^2} = \frac{4}{\left(\frac{4}{S}\right)^2 + 2^2} \Rightarrow S = 0/25$$

۵- گزینه «۱» با توجه به رابطه گشتاور راه‌اندازی داریم:

$$\begin{cases} \frac{T_{st}}{T_{FL}} = \left(\frac{I_{sc}}{I_{FL}}\right)^2 S_{FL} \\ I_{sc} = \epsilon I_F \\ S_{FL} = \frac{1800 - 1710}{1800} = 0.05 \end{cases} \Rightarrow \frac{T_{st}}{T_{FL}} = 1/\lambda$$

با جایگذاری در رابطه نسبت گشتاورها داریم:

$$\frac{T_{st}}{T_{FL}} = \frac{S_{T_{max}}^2 + S^2}{S(S_{T_{max}}^2 + 1)} \Rightarrow 1/\lambda = \frac{S_{T_{max}}^2 + 0.05^2}{0.05(S_{T_{max}}^2 + 1)} \Rightarrow S_{T_{max}} = 0.31$$

$$N_m \Big|_{T_{max}} = 1800(1 - 0.31) = 1242 \text{ rpm}$$

حال که لغزش معادل گشتاور حداکثر به دست آمده داریم:

۶- گزینه «۱» کافی است معادله گشتاور تولیدی موتور را با معادله گشتاور مکانیکی بار برابر قرار دهیم:

$$T_e = \frac{3}{\omega_s} \frac{V_s^2}{R_r'} S = T_L = K_L \omega_m = K_L \omega_s (1 - S)$$

$$\text{با توجه به اتصال ستاره } V_{sPh} = \frac{V_{sL}}{\sqrt{3}} = \frac{90\sqrt{3}}{\sqrt{3}} = 90 \text{ V می‌باشد لذا:}$$

$$\frac{3 \times 90^2}{2\pi N_s \times 0.75} S = \frac{4}{\pi^2} \times \frac{2\pi N_s}{60} (1 - S) \xrightarrow{N_s = \frac{120 \times 60}{\lambda} = 900 \text{ rpm}} S = 0.1 N_m = 900(1 - 0.1) = 810 \text{ rpm}$$

$$\text{(در صورت تست به اشتباه ولتاژ } 90\sqrt{3} \text{ و } K_L = \frac{40}{\pi^2} \text{ عنوان شده که نیاز به اصلاح دارد)}$$

۷- گزینه «۱» با توجه به اینکه بار از نوع گشتاور ثابت است داریم:

$$\begin{cases} T_{mech} = \frac{3}{\omega_s} \frac{V_s^2}{R_r'} S \xrightarrow{\text{ثابت } R_r'} T_{mech} \sim \frac{V_s^2}{f_s} S \Rightarrow \frac{T_{L1}}{T_{L2}} = 1 = \frac{T_{mech1}}{T_{mech2}} = \left(\frac{V_{s1}}{V_{s2}}\right)^2 \left(\frac{S_1}{S_2}\right) \left(\frac{f_{s2}}{f_{s1}}\right) \\ T_L = \text{ثابت} \end{cases}$$

$$\text{لغزش در حالت اول برابر } S_1 = \frac{900 - 855}{900} = 0.05 \text{ است لذا:}$$

$$1 = \left(\frac{369}{400}\right)^2 \times \frac{0.05 \times 50}{S_2 \times 45} \Rightarrow S_2 = 0.045$$

$$N_{m2} = N_{s2} (1 - S_2) = \frac{120 \times 50}{6} (1 - 0.045) = 955 \text{ rpm}$$

حال که لغزش حالت دوم به دست آمده داریم:



۸- گزینه «۲» هنگامی شار فاصله هوایی ثابت می‌ماند که $\frac{V}{f}$ ثابت بماند لذا:

$$\frac{T_{\max_1}}{T_{\max_2}} = \left(\frac{V_1 f_2}{f_1 V_2} \right)^2 \xrightarrow{\frac{V_1 = V_2}{f_1 = f_2}} T_{\max_2} = T_{\max_1} \Rightarrow \text{گشتاور حداکثر ثابت می‌ماند.}$$

$$\frac{T_{st_1}}{T_{st_2}} = \frac{V_1^2 f_2^2}{f_1^2 V_2^2} \xrightarrow{\frac{V_1 = V_2}{f_1 = f_2}} \frac{T_{st_1}}{T_{st_2}} = \frac{f_2}{f_1} \Rightarrow T_{st_2} = \frac{f_1}{f_2} T_{st_1}$$

چون $f_2 < f_1$ است پس $T_{st_2} > T_{st_1}$ است یعنی گشتاور راه‌اندازی افزایش می‌یابد.

۹- گزینه «۲» با توجه به روابط امپدانس رتور و لغزش معادل توان حداکثر داریم:

$$|\bar{Z}'_{ro}| = \sqrt{R'^2_{ro} + X'^2_{ro}} = 1$$

$$S_{P_{\max}} = \frac{R'_r}{R'_r + \sqrt{R'^2_{ro} + X'^2_{ro}}} = 0.4 \Rightarrow \frac{R'_r}{R'_r + 1} = 0.4 \Rightarrow R'_r = \frac{2}{3} \Omega$$

$$1 = \sqrt{\left(\frac{2}{3}\right)^2 + X'^2_{ro}} \Rightarrow X'_{ro} = \frac{\sqrt{5}}{3} \Omega$$

با جایگذاری در معادله اول داریم:

۱۰- گزینه «۲» جریان I در واقع جریان موتور است هنگامی که با گشتاور حداکثر کار می‌کند لذا:

$$\frac{I_{S_{T_{\max}}}}{I_{S_{FL}}} = I_{S_{T_{\max}}} (P.U) = \sqrt{\frac{1}{2} \left[1 + \left(\frac{S_{T_{\max}}}{S_{FL}} \right)^2 \right]} \xrightarrow{\frac{S_{T_{\max}} = \frac{1000-700}{1000} = 0.3}{S_{FL} = \frac{1000-900}{1000} = 0.1}} \frac{I_{S_{T_{\max}}}}{125} = \sqrt{\frac{1}{2} \left[1 + \left(\frac{0.3}{0.1} \right)^2 \right]} = 125\sqrt{5} A$$