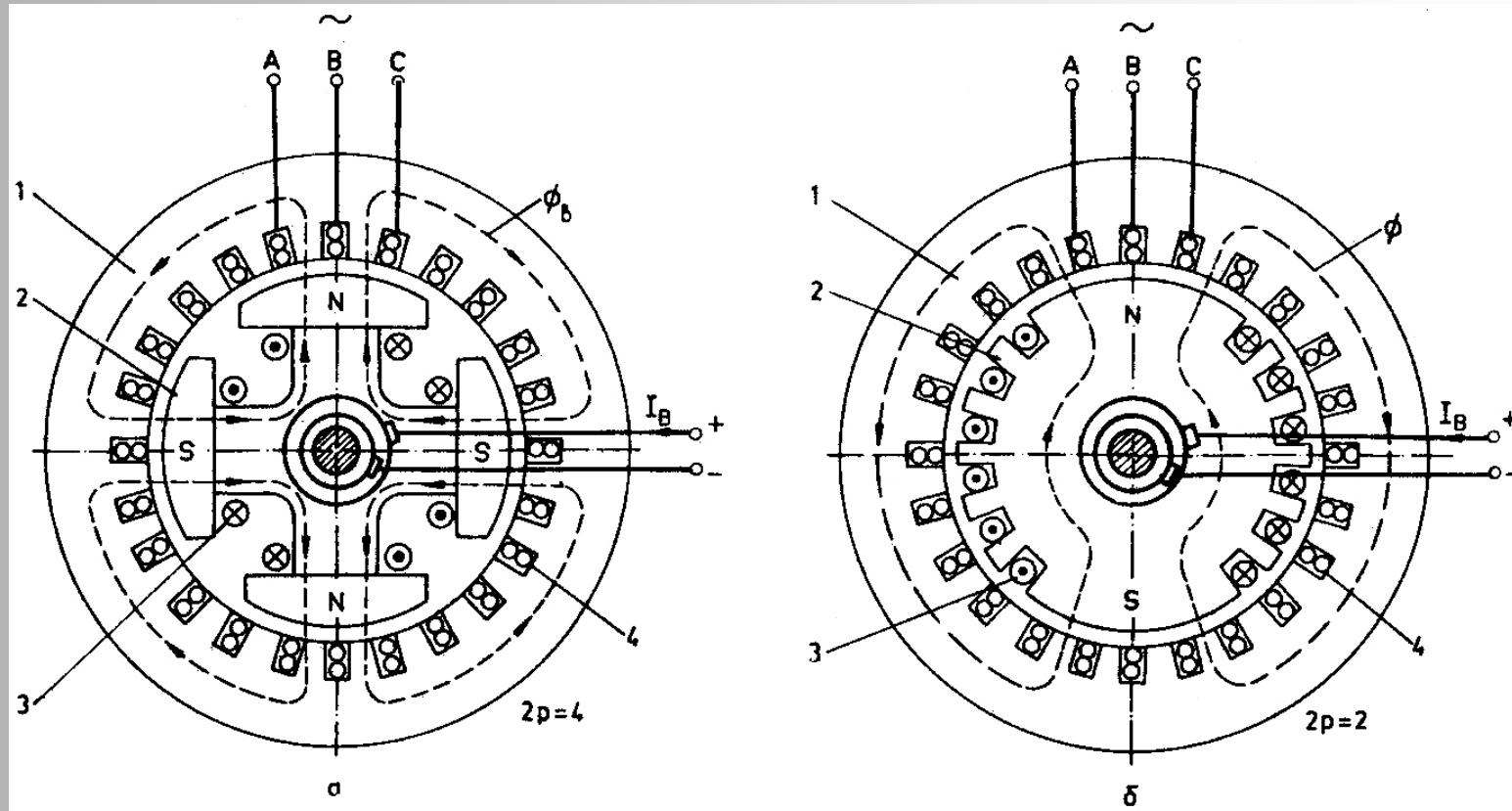


Принципно устройство



**1-статор /котва/, 2-ротор /индуктор/, 3-възбудителна намотка,
5-котвена намотка**

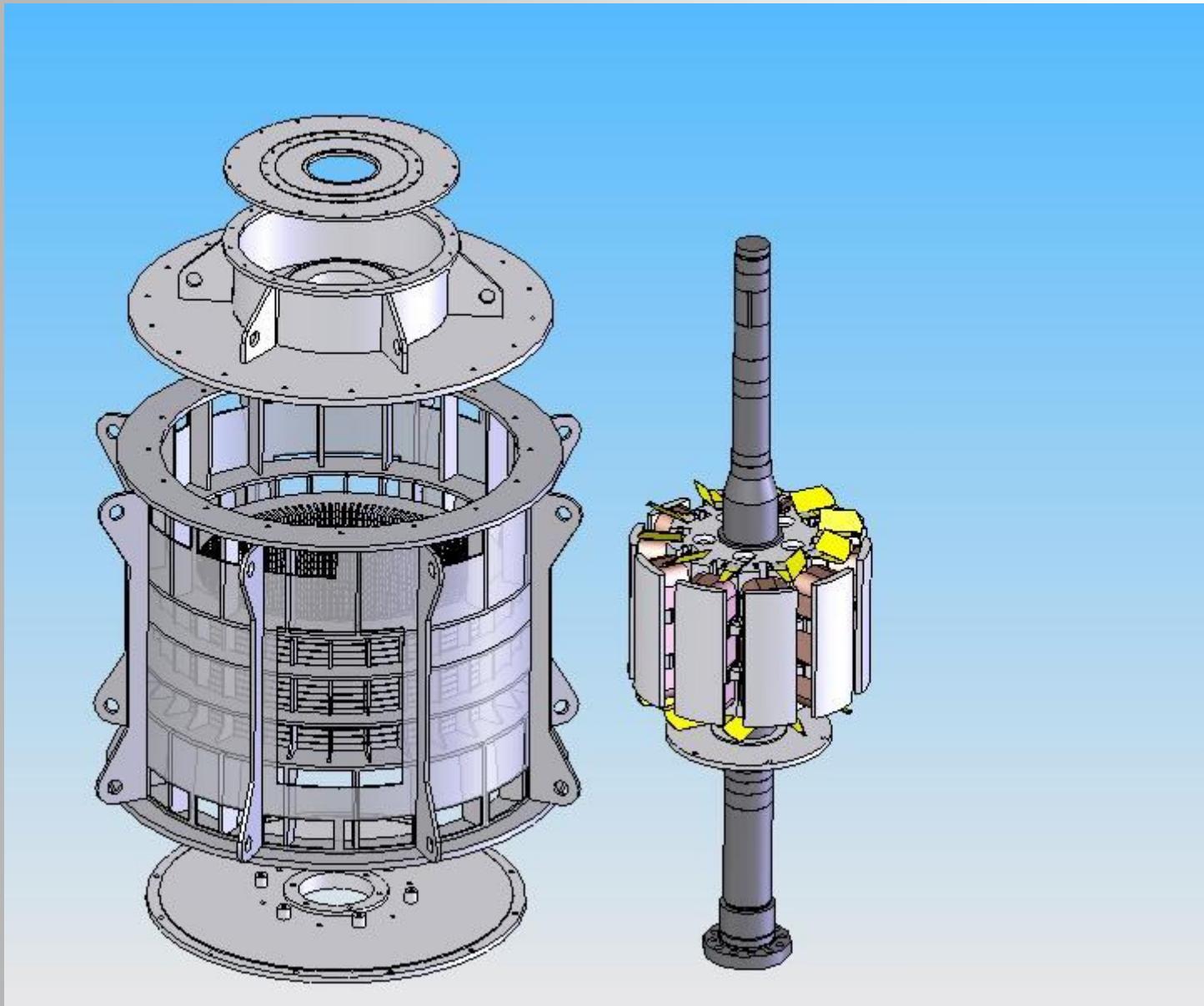
$S = 7500 \text{ kVA}$
 $U_n = 6.3 \text{ kV}$
 $2p = 10$



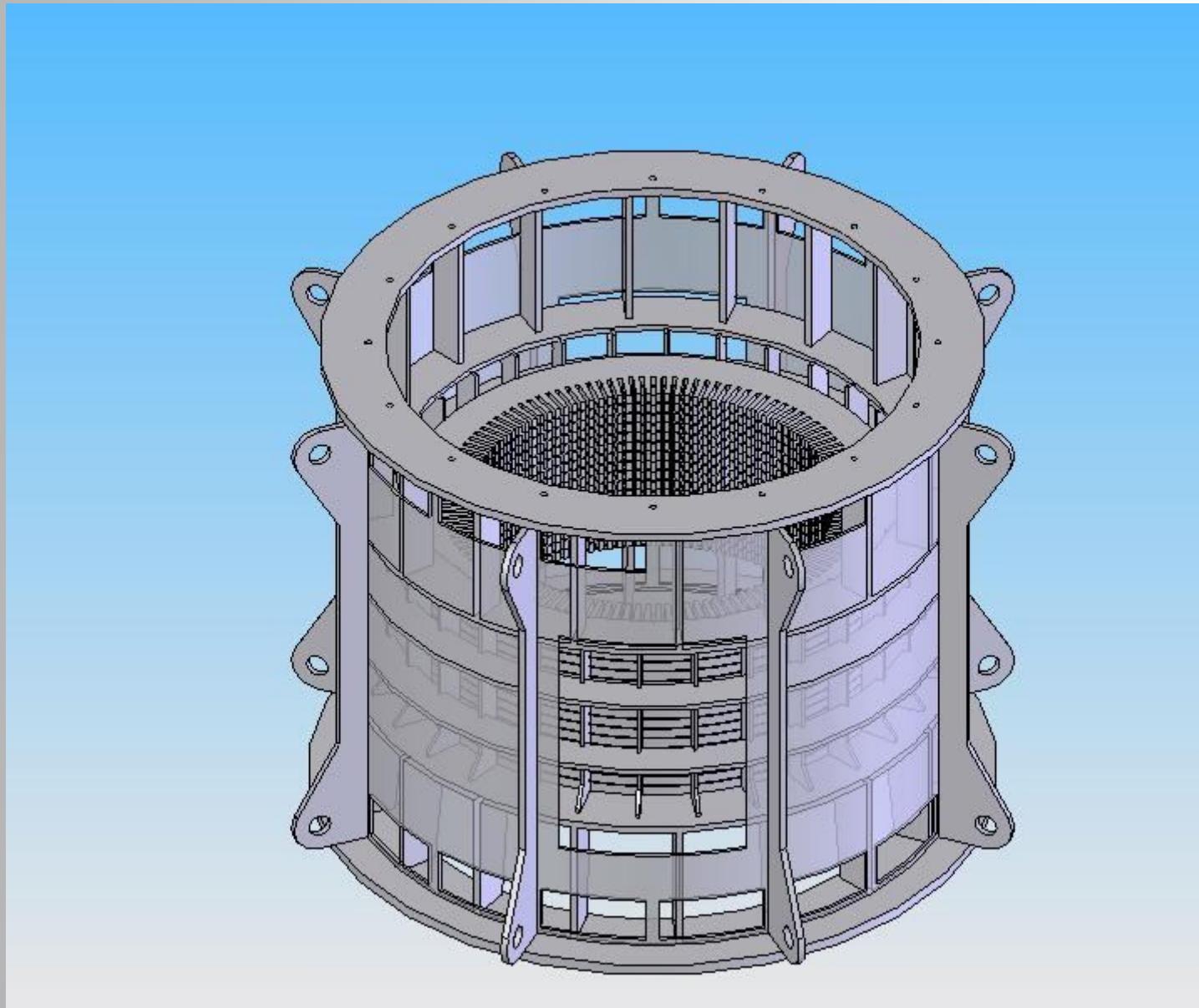
ЕМУ / Синхронни машини/
М.Михов - ЕФ



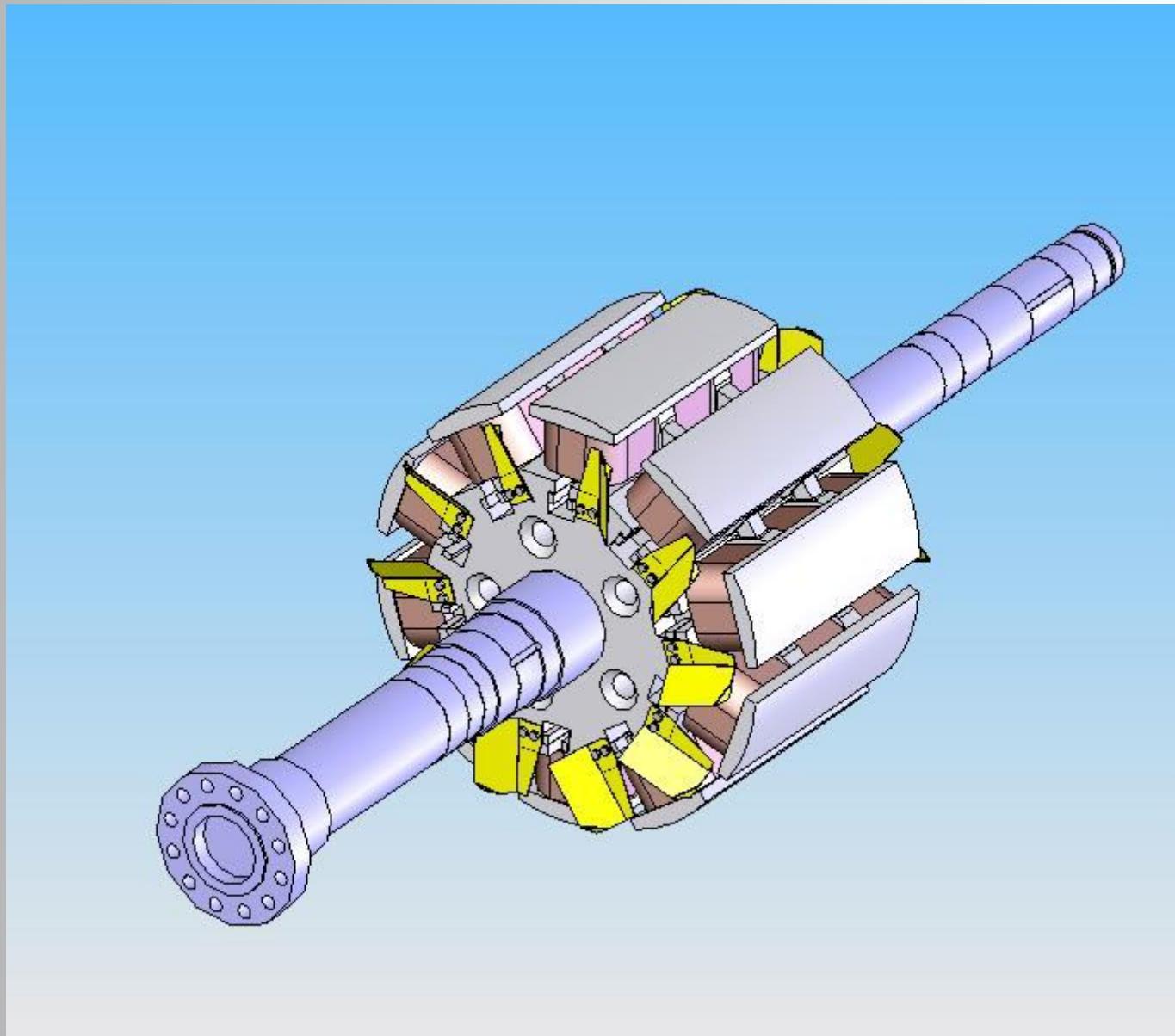
ЕМУ / Синхронни машини/
М.Михов - ЕФ



ЕМУ / Синхронни машини/
М.Михов - ЕФ



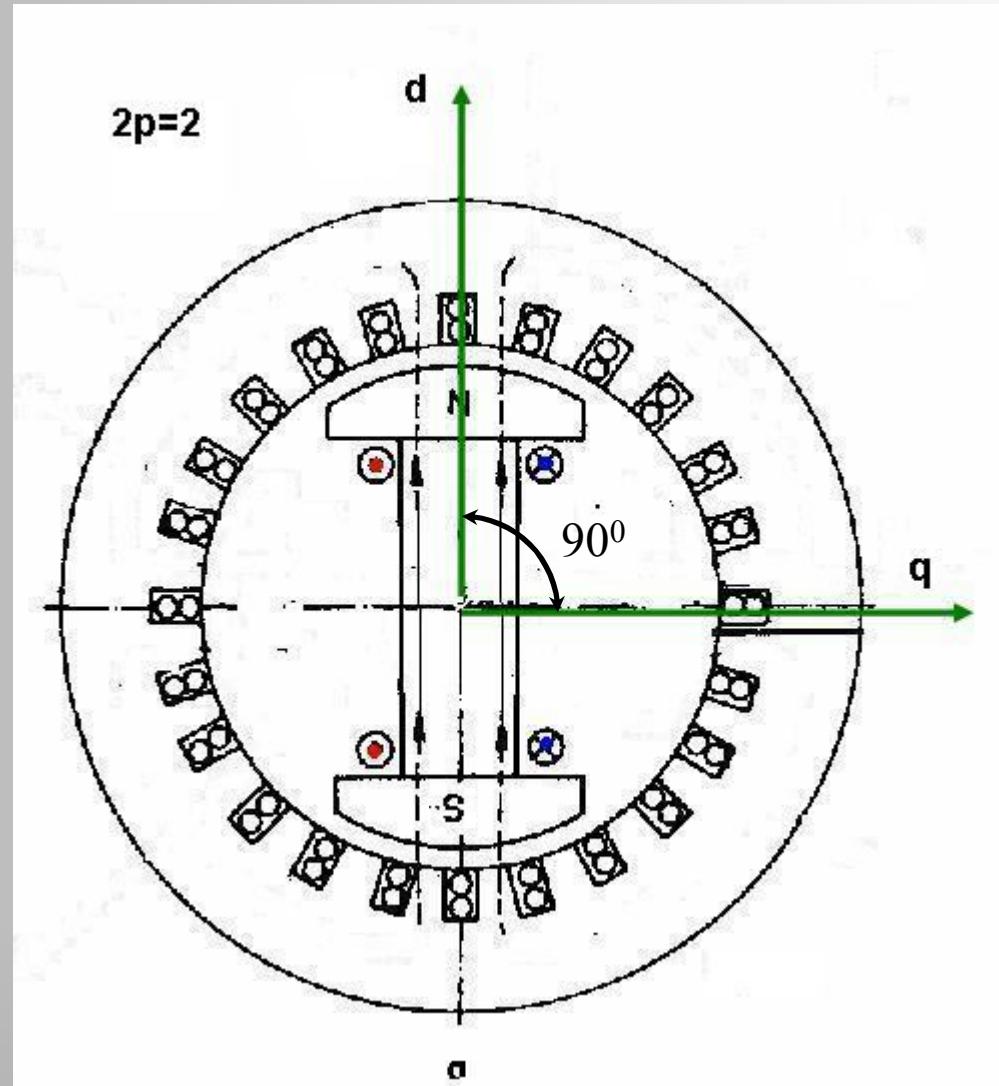
ЕМУ / Синхронни машини/
М.Михов - ЕФ



ЕМУ / Синхронни машини/
М.Михов - ЕФ

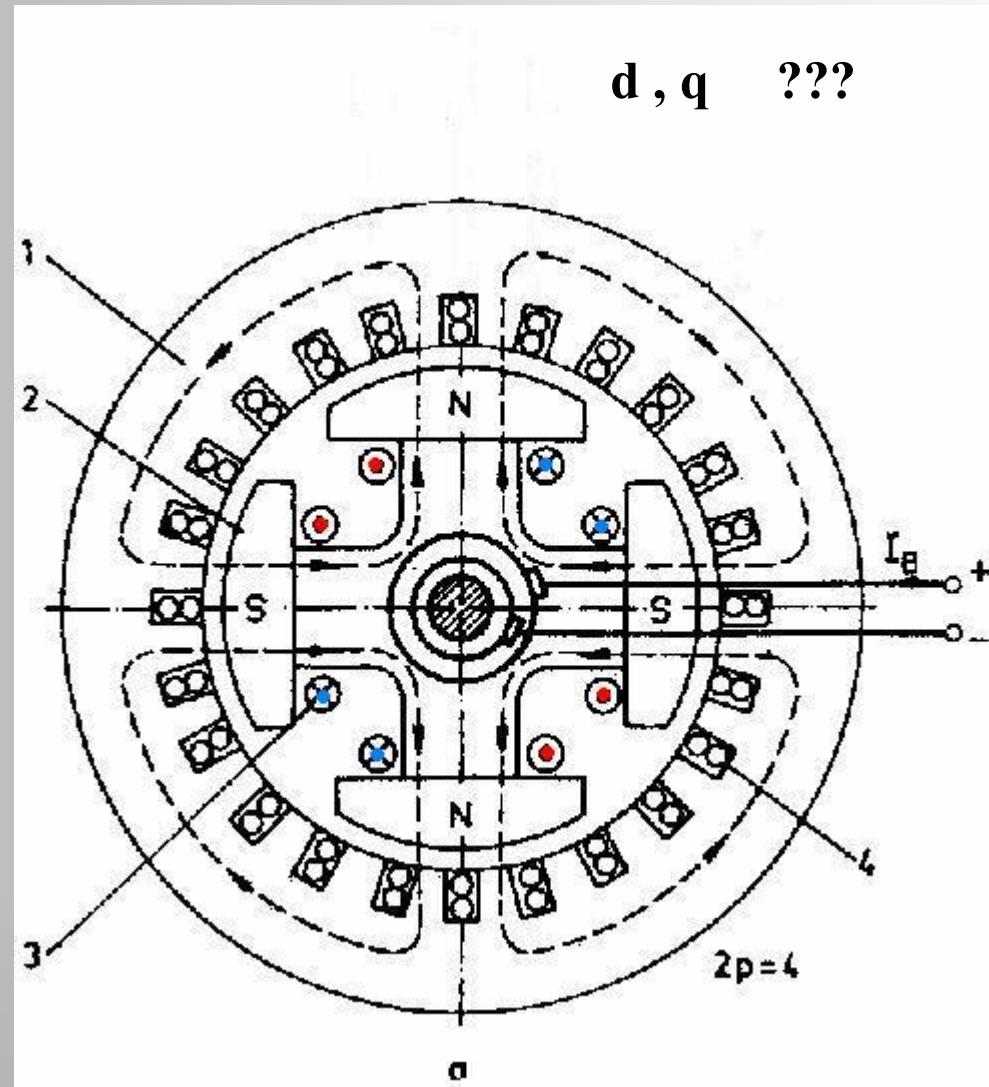
Магнитни оси на синхронната машина

d – надлъжна ос, q – напречна ос



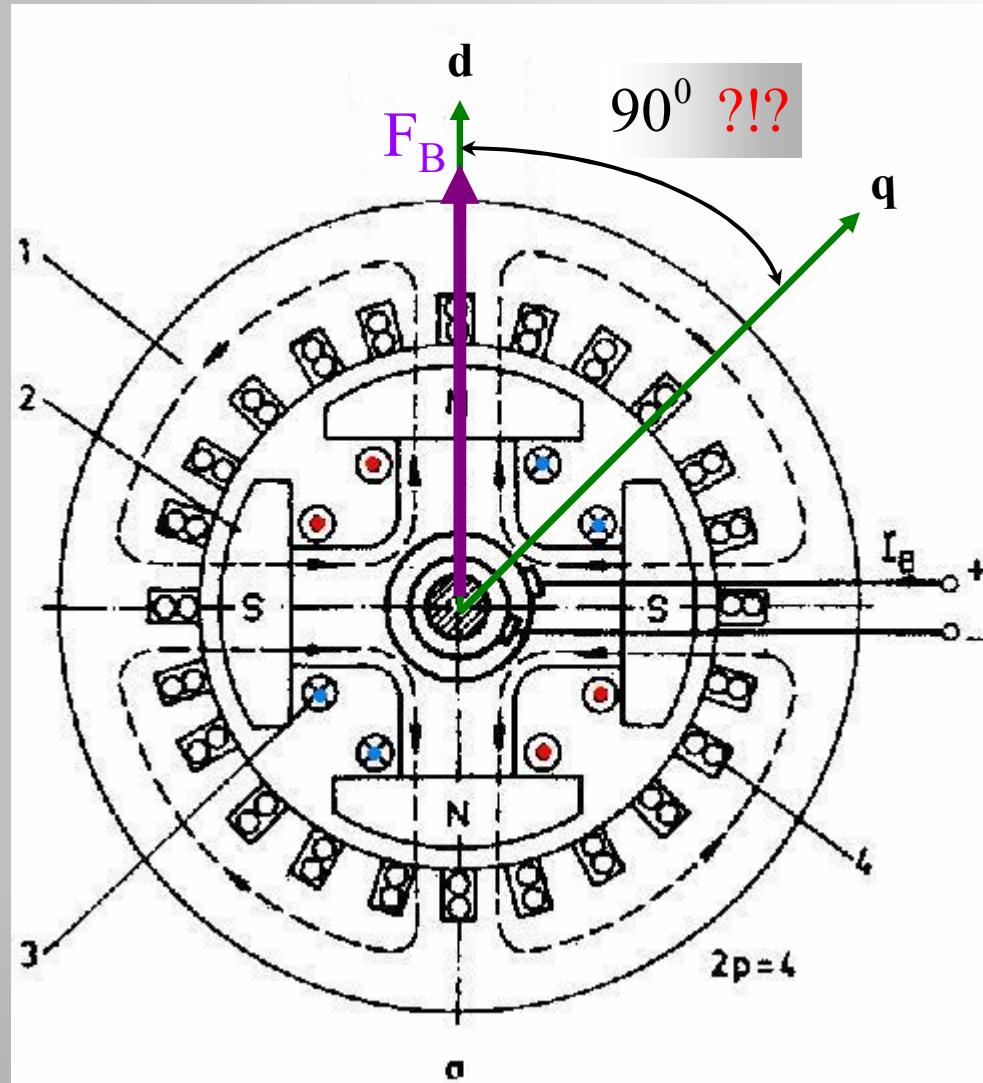
Магнитни оси на синхронната машина

d – надлъжна ос, q – напречна ос

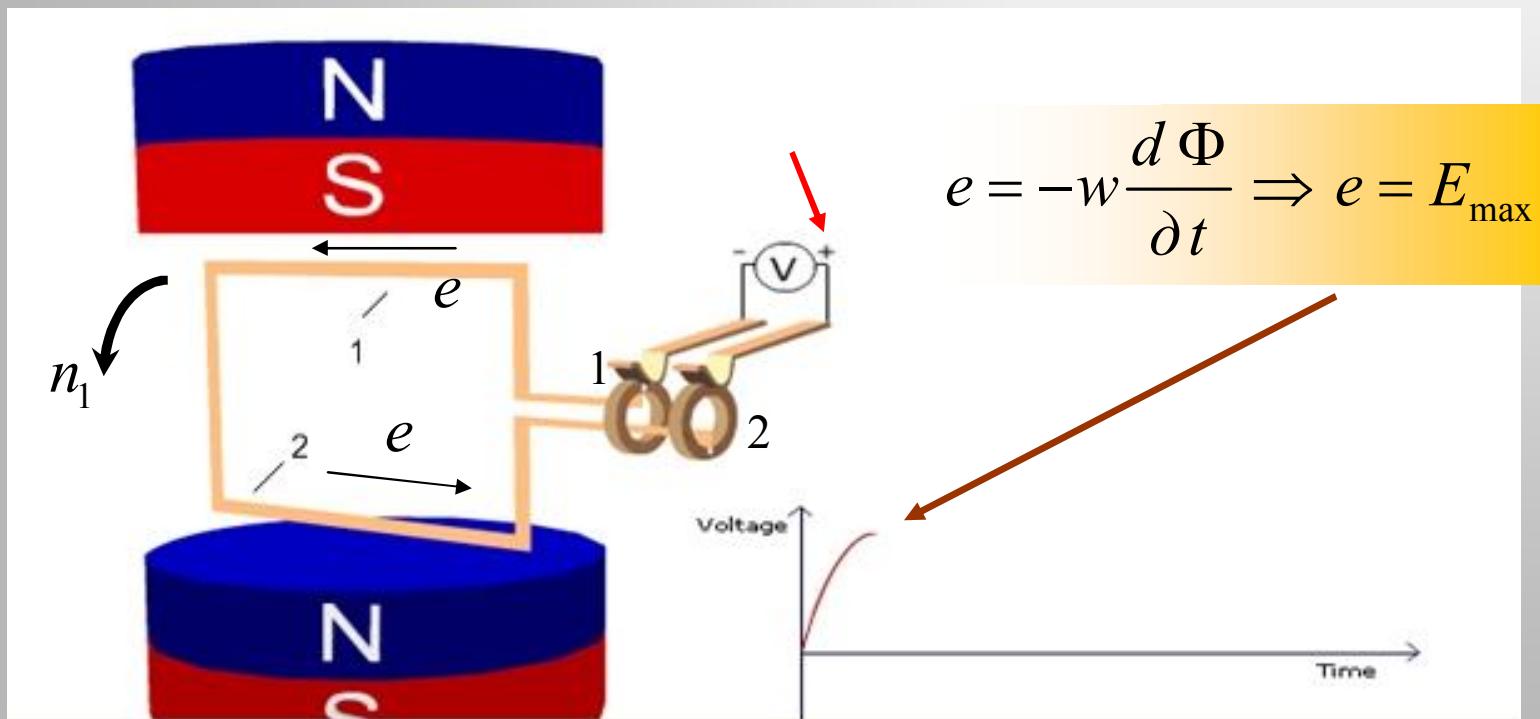


Магнитни оси на синхронната машина

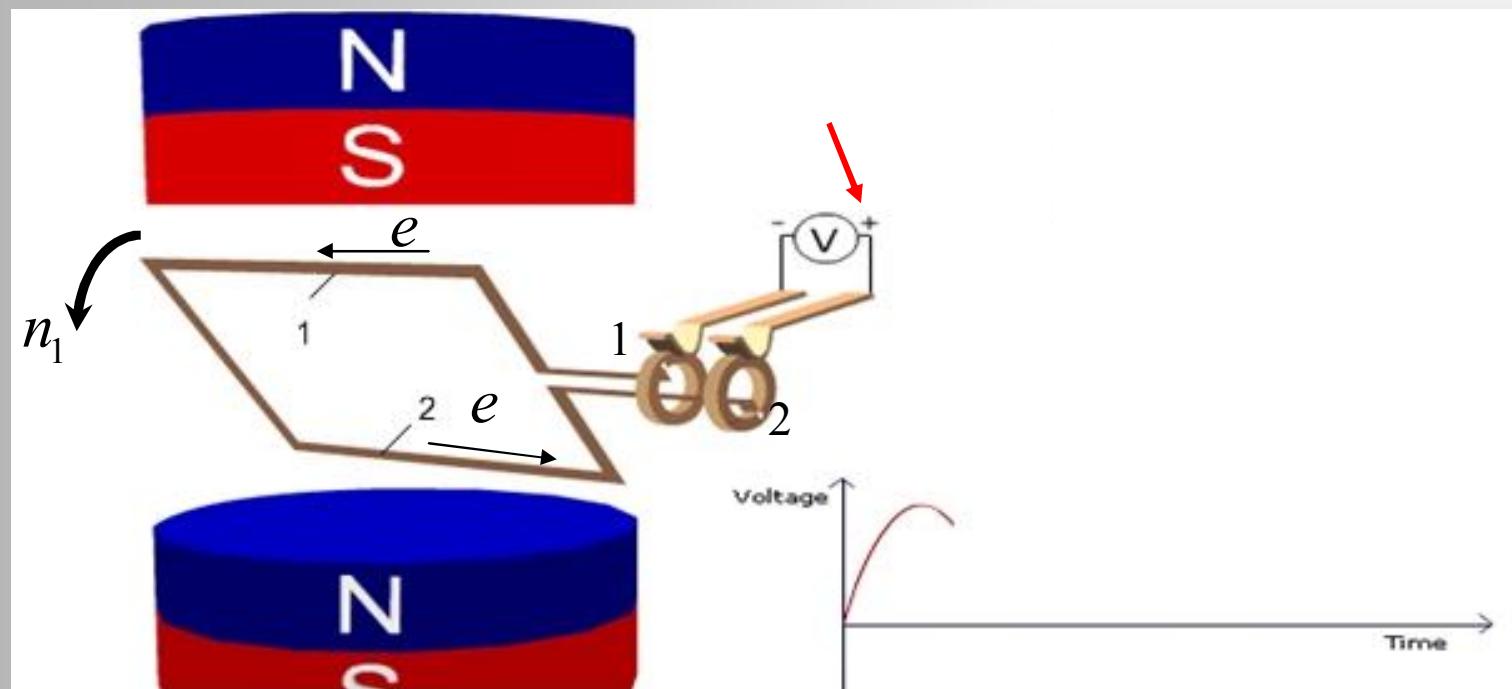
d – надлъжна ос, q – напречна ос



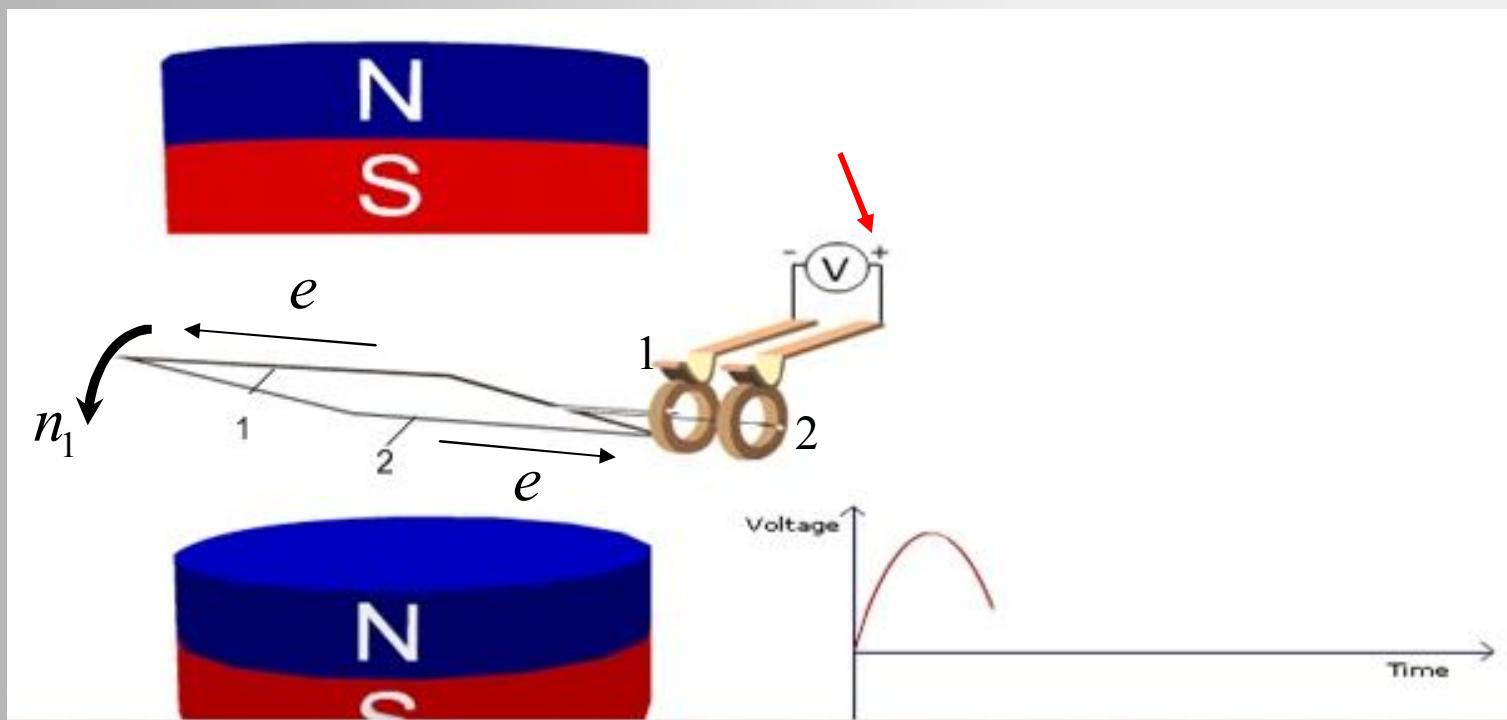
Принцип на действие на синхронната машина Синхронен генератор



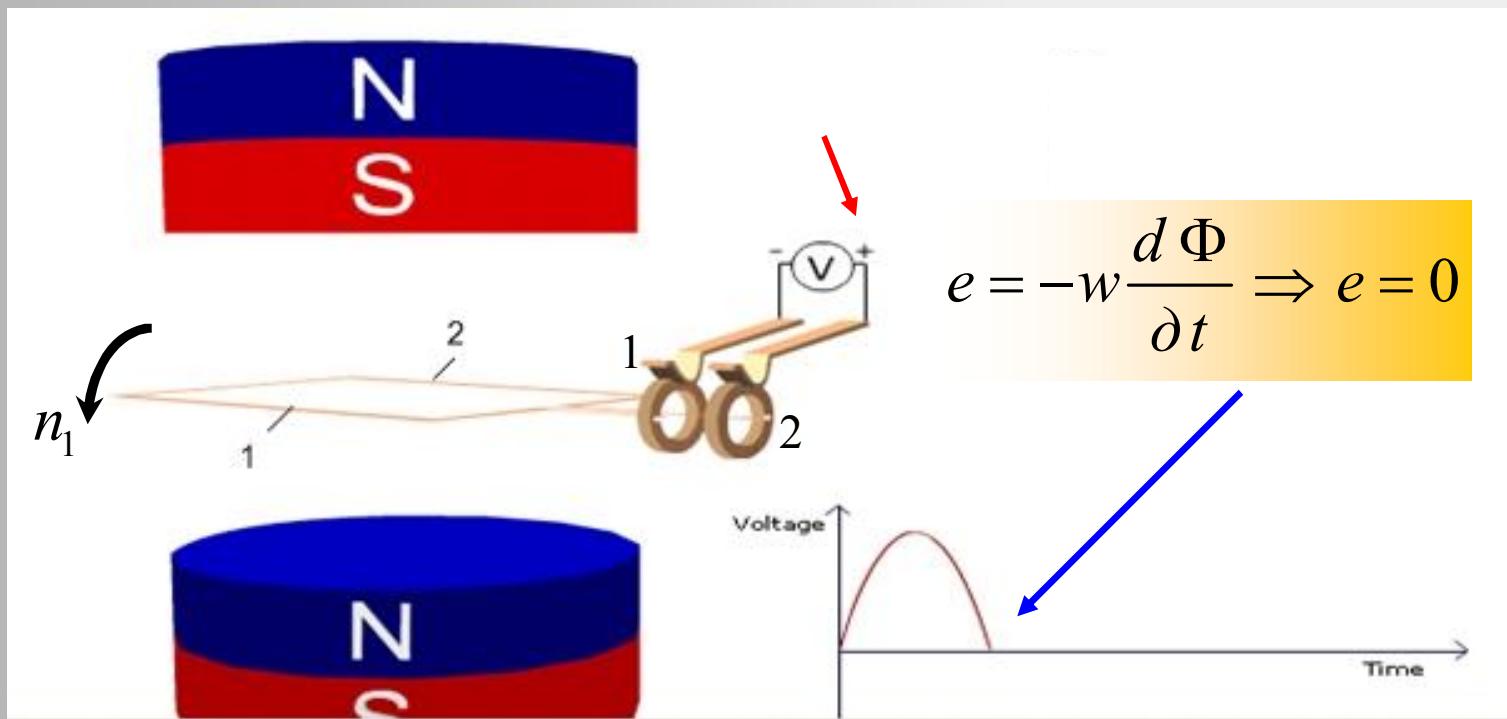
Принцип на действие на синхронната машина Синхронен генератор



Принцип на действие на синхронната машина Синхронен генератор

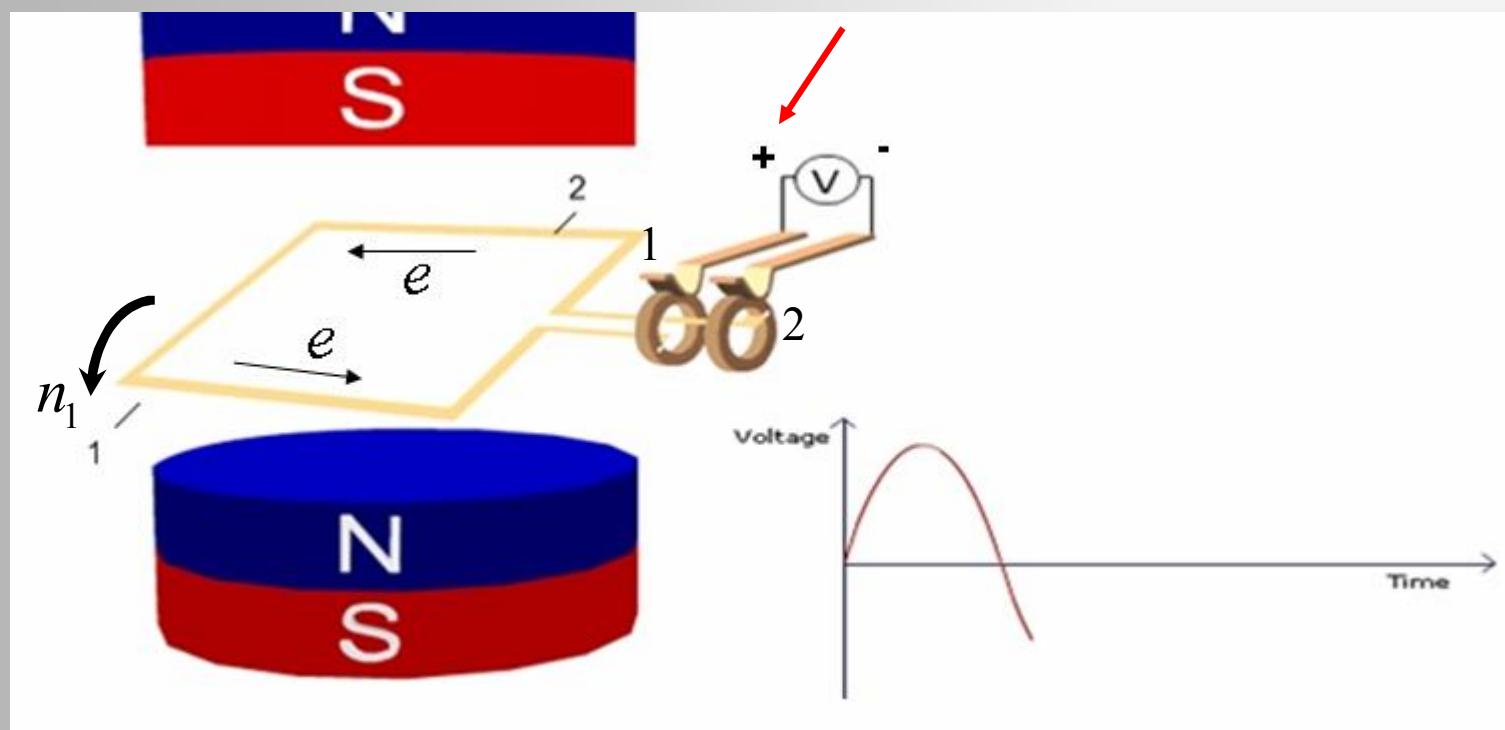


Принцип на действие на синхронната машина Синхронен генератор



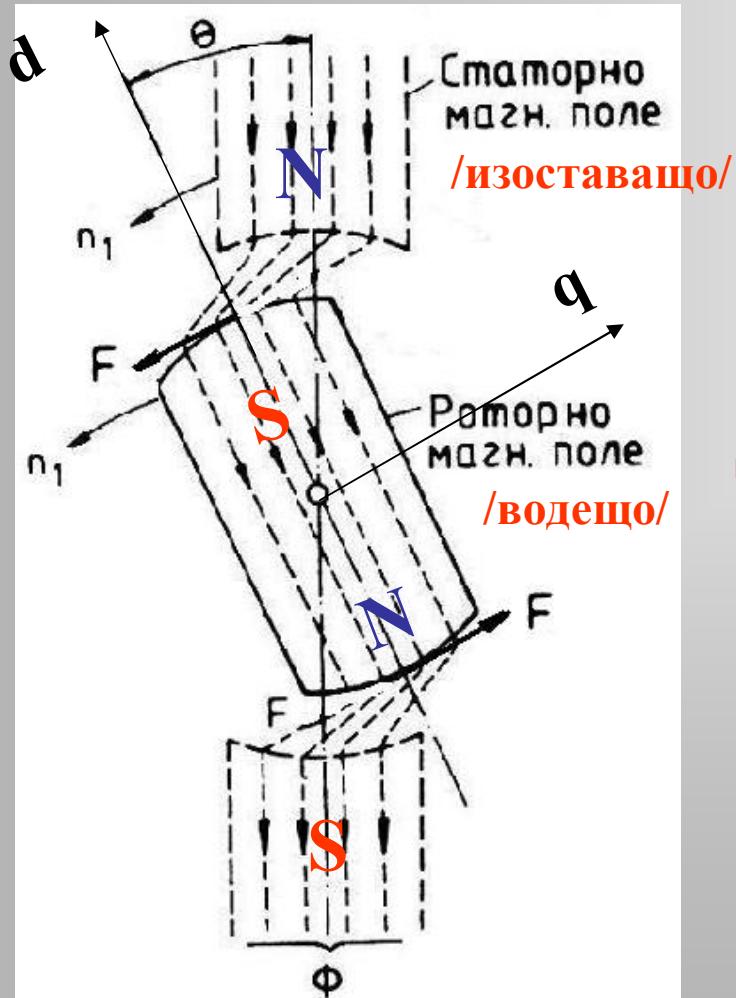
Принцип на действие на синхронната машина

Синхронен генератор



Принцип на действие на синхронната машина

Синхронен ГЕНЕРАТОР



$$\theta > 0$$

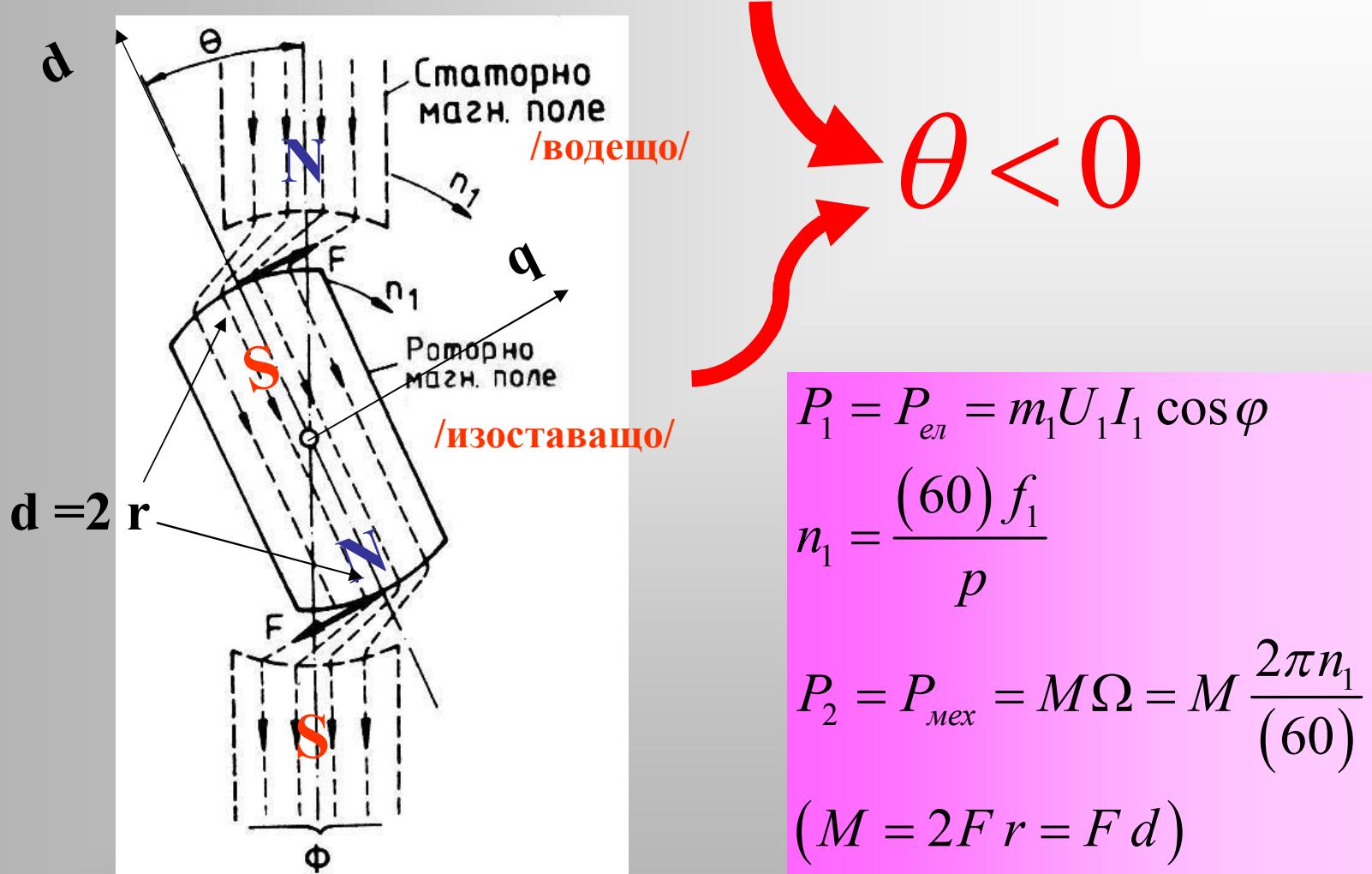
$$P_1 = P_{\text{мех}} = M\Omega = M \frac{2\pi n_1}{(60)}$$

$$f_1 = \frac{pn_1}{(60)}$$

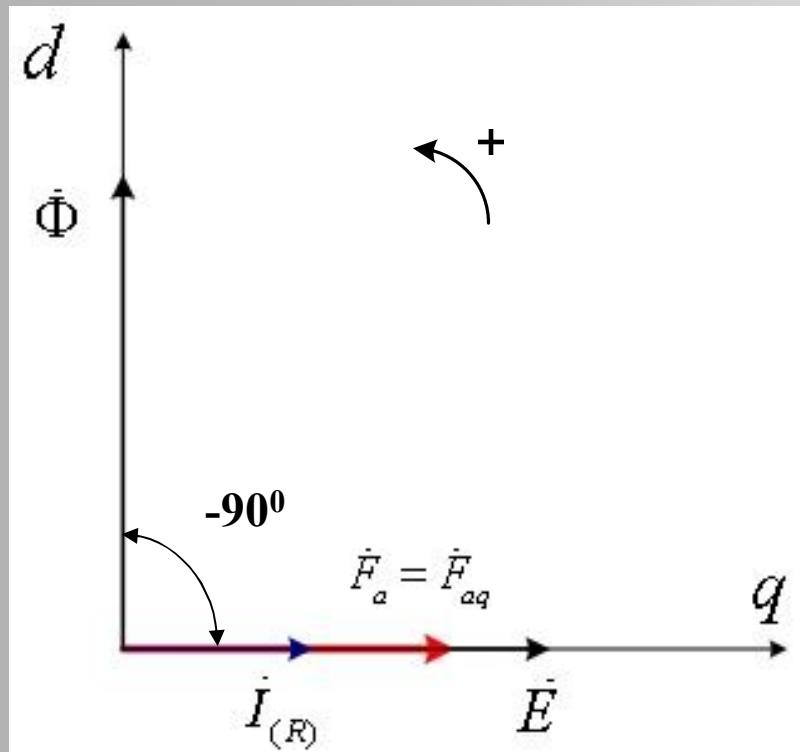
$$P_2 = P_{\text{ел}} = m_2 U_2 I_2 \cos \varphi$$

Принцип на действие на синхронната машина

Синхронен ДВИГАТЕЛ



Напречна реакция на тока на котвата



$$Z = R + jX_L - jX_C = R + jX_L + (-jX_C)$$

$$\pm j = e^{\pm j \frac{\pi}{2}}$$

$$\dot{\Phi} = \Phi e^{j\omega t}$$

$$\dot{E} = -w \frac{d\Phi}{dt} = -j\omega w \Phi e^{j\omega t} = E e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}$$

$$R \neq 0; X_L = 0; X_C = 0$$

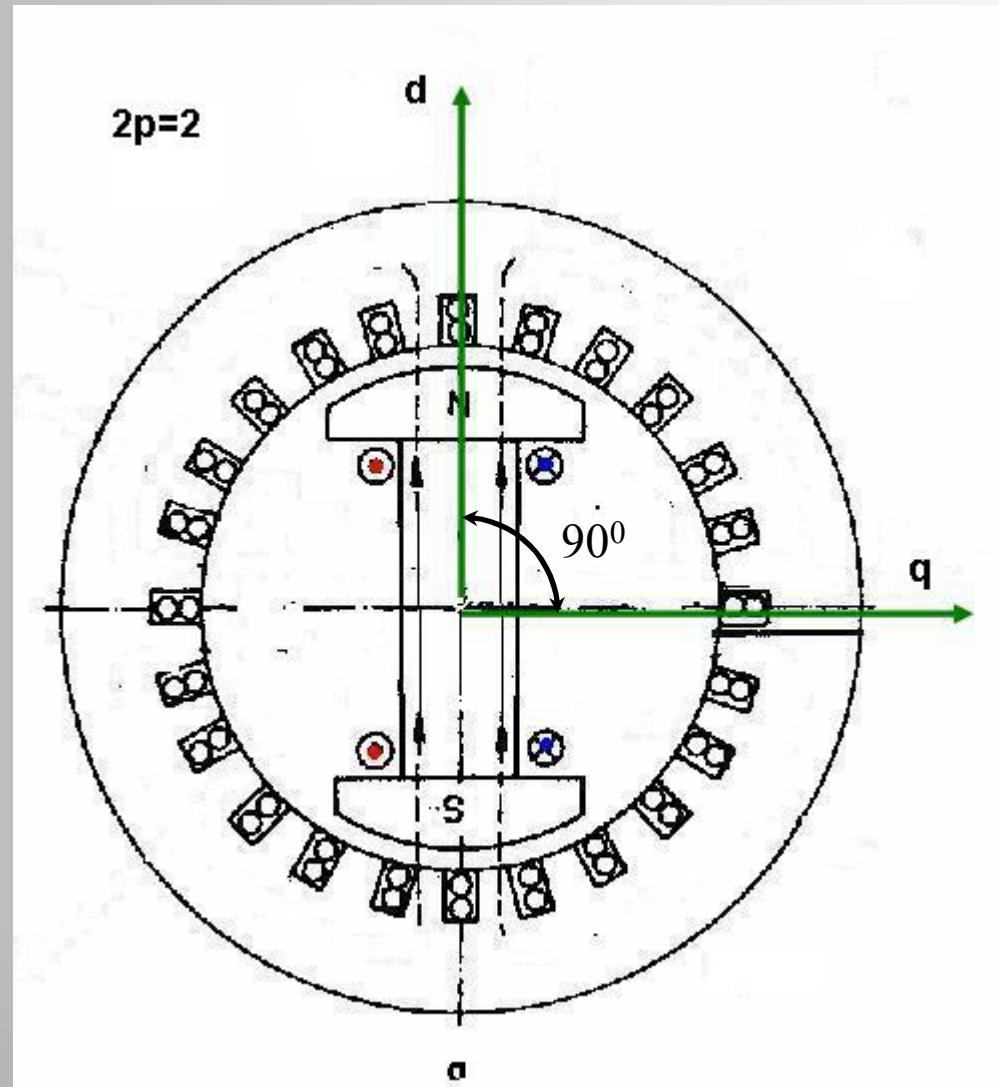
$$\Rightarrow Z = R$$

$$\dot{P} = \frac{\dot{E}}{Z} = \frac{E e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}}{R} = I_{(R)} e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}$$

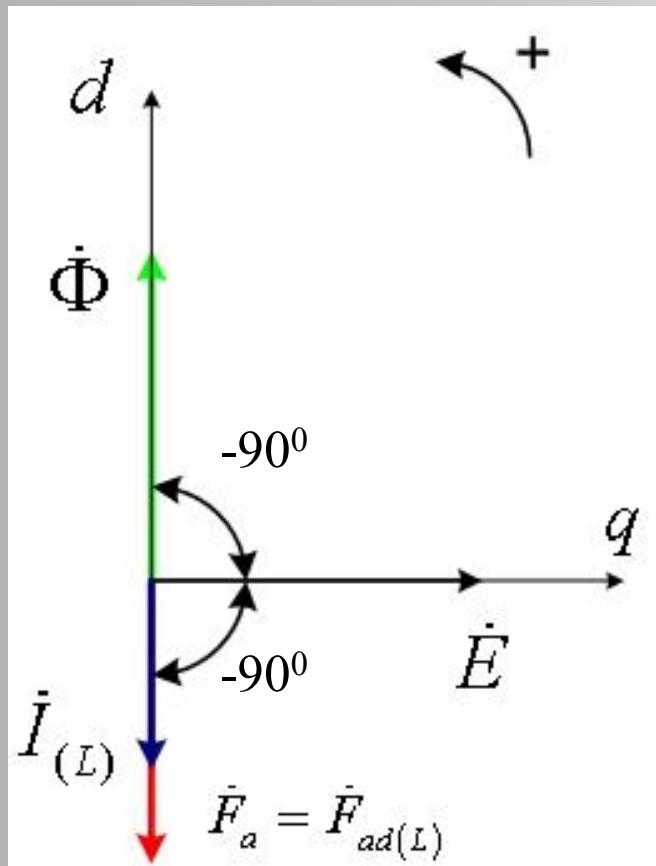
$$\Rightarrow \dot{P}_a \equiv \dot{P}_{(R)} \Rightarrow \dot{P}_a = \dot{P}_{aq}$$

Магнитни оси на синхронната машина

d – надлъжна ос, q – напречна ос



Надлъжна размагнитваща реакция на тока на котвата



$$Z = R + jX_L - jX_C = R + jX_L + (-jX_C)$$

$$\pm j = e^{\pm j\frac{\pi}{2}}$$

$$\Phi = \Phi e^{j\omega t}$$

$$E = -w \frac{d \Phi}{dt} = -j\omega w \Phi e^{j\omega t} = E e^{j(\omega t - 90^\circ)}$$

$$R = 0; X_L \neq 0; X_C = 0$$

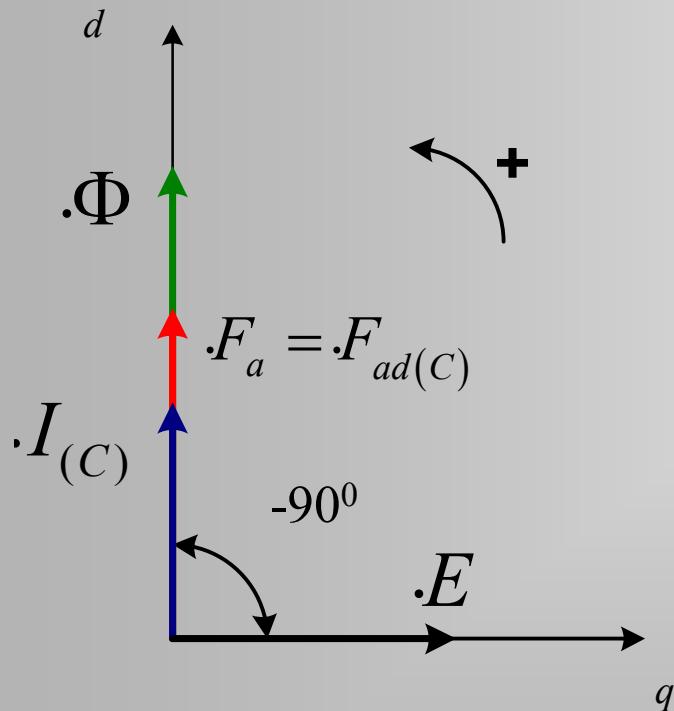
$$\Rightarrow Z = jX_L$$

$$P = \frac{E}{Z} = \frac{E e^{j(\omega t - 90^\circ)}}{jX_L} \frac{j}{j} = -j \frac{E e^{j(\omega t - 90^\circ)}}{X_L} =$$

$$= I_{(L)} e^{j(\omega t - 90^\circ - 90^\circ)} = I_{(L)} e^{j(\omega t - 180^\circ)}$$

$$\Rightarrow P_a \equiv P_{(L)} \Rightarrow P_a = P_{ad(L)}$$

Надлъжна намагнитваща реакция на тока на котвата



$$Z = R + jX_L - jX_C = R + jX_L + (-jX_C)$$

$$\pm j = e^{\pm j \frac{\pi}{2}}$$

$$\Phi = \Phi e^{j\omega t}$$

$$E = -w \frac{d\Phi}{dt} = -j\omega w \Phi e^{j\omega t} = E e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}$$

$$R = 0; X_L = 0; X_C \neq 0$$

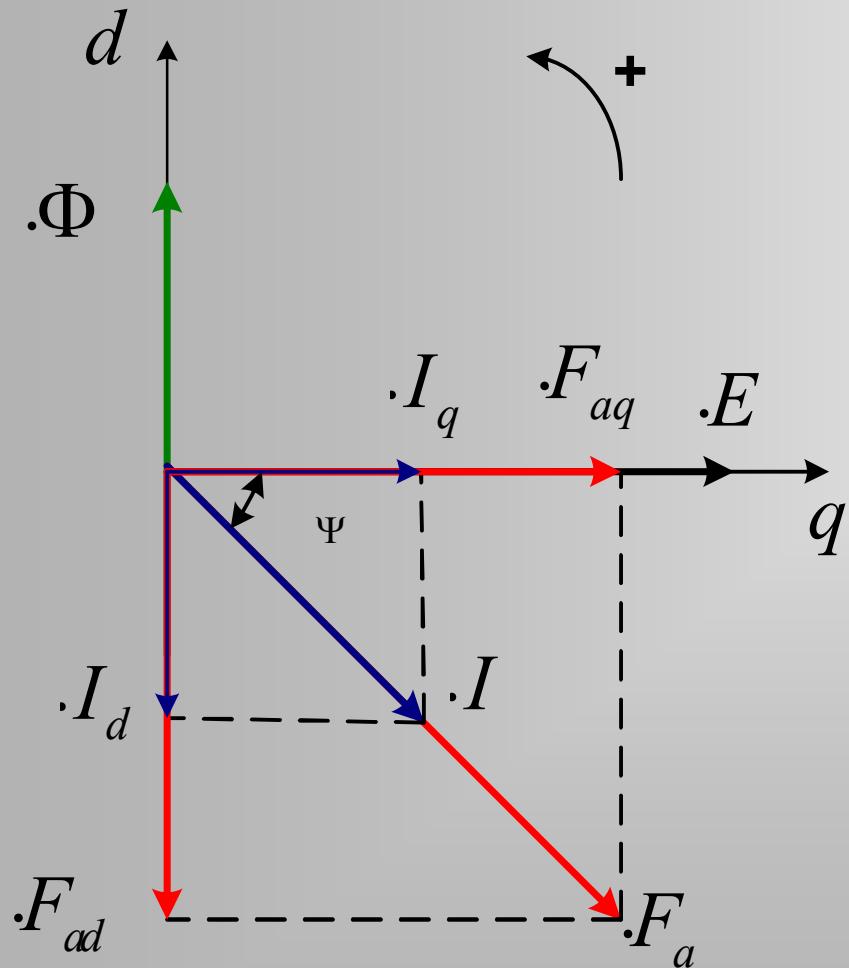
$$\Rightarrow Z = -jX_C$$

$$\mathcal{F} = \frac{E}{Z} = \frac{E e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}}{-jX_C} \frac{j}{j} = j \frac{E e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2})}}{X_C} =$$

$$= I_{(C)} e^{j(\omega t - \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2})} = I_{(C)} e^{j\omega t}$$

$$\Rightarrow \mathcal{F}_a \equiv \mathcal{F}_{(C)} \Rightarrow \mathcal{F}_a = \mathcal{F}_{ad(C)}$$

**Реакция на тока на котвата в общ вид,
при произволен товар/в случая L-R/**



$$\vec{F}_a = \vec{F}_{aq} + \vec{F}_{ad}$$

$$F_{aq} = F_a \cos \Psi$$

$$F_{ad} = F_a \sin \Psi$$

$$\vec{F}_a = \vec{F}_q + \vec{F}_d$$

$$I_q = I \cos \Psi$$

$$I_d = I \sin \Psi$$

Уравнения и векторни диаграмми на синхронния генератор

Общ случай – явнополюсна машина

$$\dot{\Phi}_B \Rightarrow \Phi_B \Rightarrow \dot{E}_0 = -j\sqrt{2}\pi f_1 w k_w \Phi_B$$

$$\dot{\Phi}_{ad} \Rightarrow \Phi_{ad} \Rightarrow \dot{E}_{ad} = -j\dot{\Phi}_d x_{ad}$$

$$\dot{\Phi}_{aq} \Rightarrow \Phi_{aq} \Rightarrow \dot{E}_{aq} = -j\dot{\Phi}_q x_{aq}$$

$$\dot{\Phi}_{\sigma a} \Rightarrow \dot{E}_{\sigma a} = -j\dot{\Phi}_{\sigma a}$$

$$\dot{H}_r = \dot{H}_a$$

$$U + \dot{H}_a = \dot{E}_0 + \dot{E}_{ad} + \dot{E}_{aq} + \dot{E}_{\sigma a}$$

$$U = \dot{E}_0 - j\dot{\Phi}_d x_{ad} - j\dot{\Phi}_q x_{aq} - j\dot{\Phi}_{\sigma a} - \dot{H}_a \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \dot{E}_0 = U + j\dot{\Phi}_d x_{ad} + j\dot{\Phi}_q x_{aq} + j\dot{\Phi}_{\sigma a} + \dot{H}_a$$

$$\dot{\Phi}_a = \dot{\Phi}_{aq} + \dot{\Phi}_{ad}$$

$$F_{aq} = F_a \cos \Psi$$

$$F_{ad} = F_a \sin \Psi$$

$$\dot{\Phi} = \dot{\Phi}_q + \dot{\Phi}_d$$

$$I_q = I \cos \Psi$$

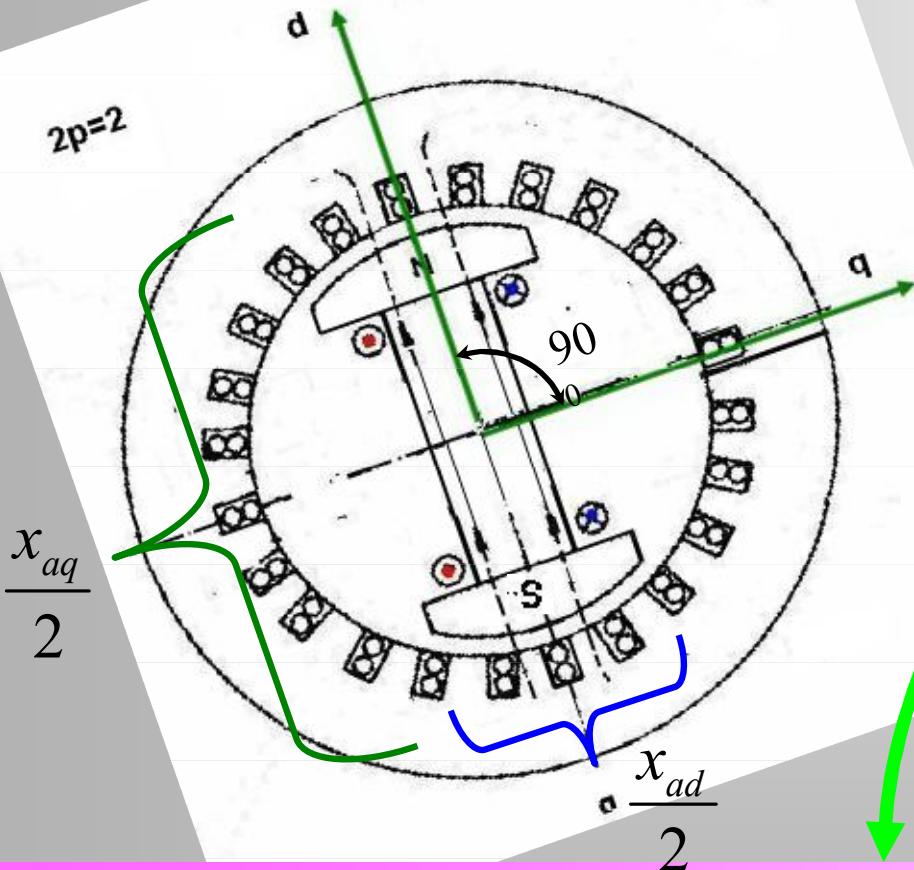
$$I_d = I \sin \Psi$$

$$x_i \equiv \frac{1}{R_{M_i}}$$

x_{ad} , x_{aq} – индуктивни съпротивления на реакцията на котвата по надлъжната и напречната ос, $x_{\sigma a}$ – индуктивно съпротивление на разсейване на котвената намотка

Магнитни оси на синхронната машина

d – надлъжна ос, q – напречна ос



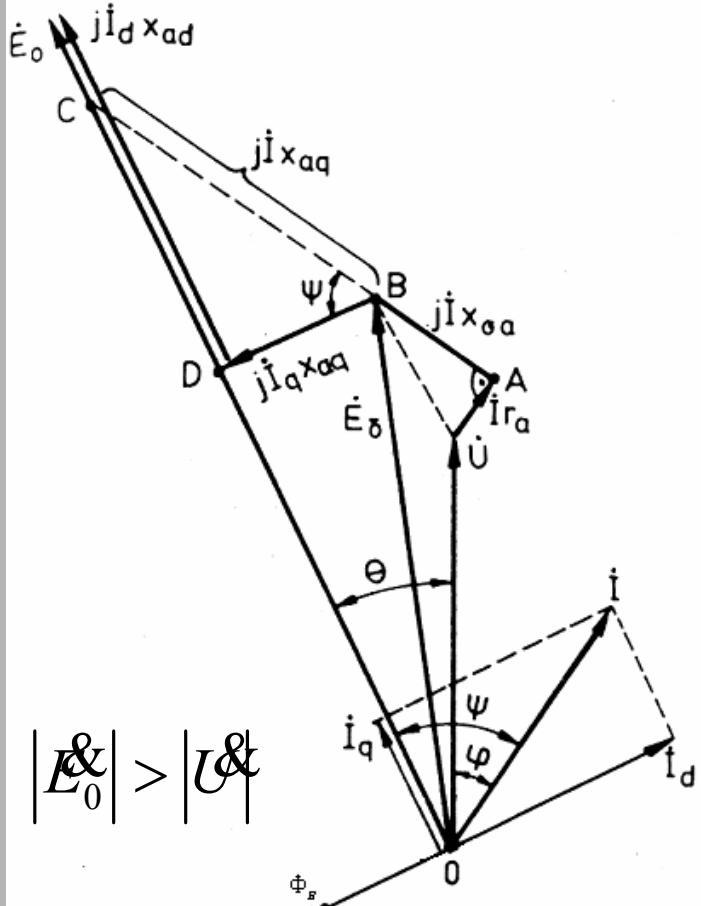
$$x_i = \frac{1}{R_{Mi}}$$

$$x_{ad} \ggg x_{aq}$$

x_{ad} , x_{aq} – индуктивни съпротивления на реакцията на котвата по надлъжната и напречната ос, x_{sa} – индуктивно съпротивление на разсейване на котвената намотка

Уравнения и векторни диаграмми на синхронния генератор

Общ случай – явнополюсна машина



$$\theta > 0$$

$$R - L$$

$$\dot{P} = \dot{P}_q + \dot{P}_d$$

$$I_q = I \cos \Psi$$

$$I_d = I \sin \Psi$$

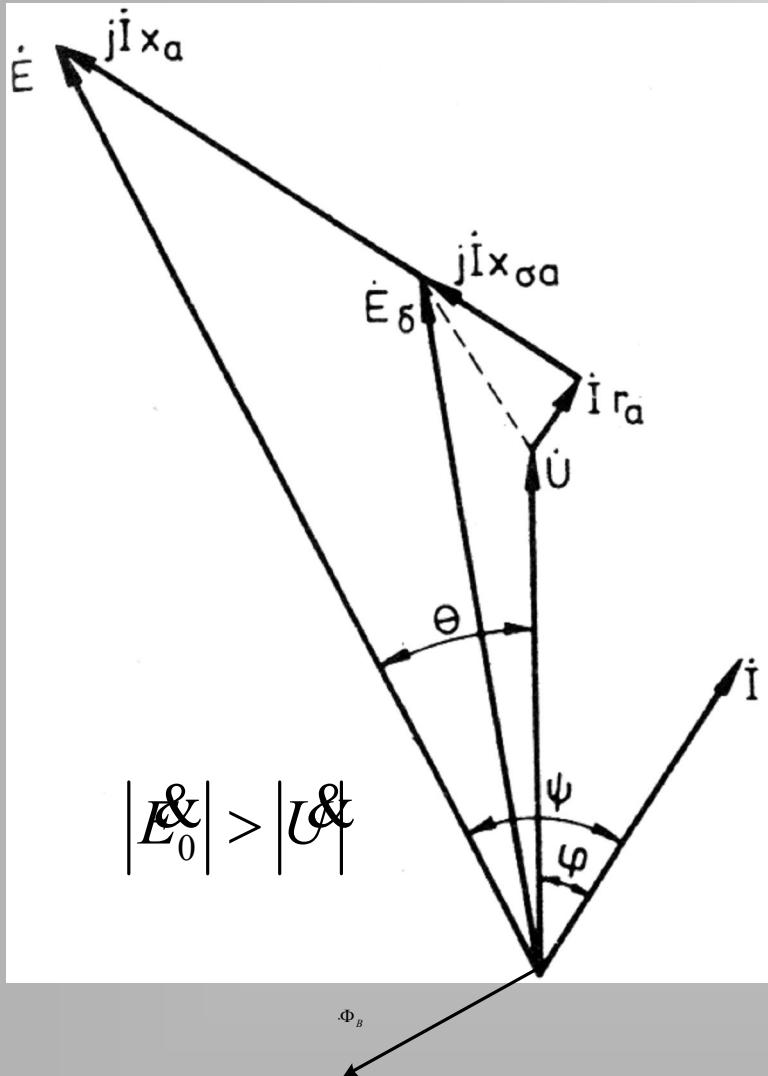
$$/ U^{\&} = E_0^{\&} - j\dot{P}_d x_{ad} - j\dot{P}_q x_{aq} - j\dot{P}_{\sigma a} - \dot{P}_a /$$

$$E_0^{\&} = U^{\&} + j\dot{P}_d x_{ad} + j\dot{P}_q x_{aq} + j\dot{P}_{\sigma a} + \dot{P}_a$$

$$E_{\delta}^{\&} = U^{\&} + j\dot{P}_{\sigma a} + \dot{P}_a =$$

$$= E_0^{\&} - j\dot{P}_d x_{ad} - j\dot{P}_q x_{aq}$$

Уравнения и векторни диаграмми на синхронния генератор НЕЯВНОПОЛЮСНА МАШИНА



$$\theta > 0$$

$$R - L$$

$$x_{ad} = x_{aq} = x_a$$

$$\dot{P} = \dot{P}_q + \dot{P}_d$$

$$\begin{aligned}\dot{E}_0^{\&} &= \dot{U}^{\&} + j\dot{P}_d x_{ad} + j\dot{P}_q x_{aq} + j\dot{P} x_{\sigma a} + \dot{H}_a^{\&} = \\ &= \dot{U}^{\&} + jx_a(\dot{P}_q + \dot{P}_d) + j\dot{P} x_{\sigma a} + \dot{H}_a^{\&} = \\ &= \dot{U}^{\&} + j\dot{P} x_a + j\dot{P} x_{\sigma a} + \dot{H}_a^{\&} \\ \dot{E}_{\delta}^{\&} &= \dot{U}^{\&} + j\dot{P} x_{\sigma a} + \dot{H}_a^{\&} = \dot{E}_0^{\&} - j\dot{P} x_a\end{aligned}$$

Ъглови характеристики на синхронната машина

$$P_\delta = f(\theta) : / M = f(\theta) /$$

$$\begin{aligned} E_0 &= \text{const.}; / i_B = \text{const.} / \\ U &= \text{const.}; f_1 = \text{const.} \end{aligned}$$

$$P_\delta = P + p_c + mI^2r_a \Leftrightarrow G$$

$$P_\delta = P - p_c - mI^2r_a \Leftrightarrow M$$

$$P = mUI \cos \varphi$$

$$p_c = 0; r_a = 0 \Rightarrow P_\delta = P = mUI \cos \varphi$$

$$M = \frac{P_\delta}{\Omega_1} = \frac{P_\delta}{2\pi n_1}$$

$$\begin{aligned} E_0^d &= U^d + jP_d^d x_{ad} + jP_q^d x_{aq} + jP_\sigma^d x_{\sigma a} = \\ &= U^d + jP_d^d x_{ad} + jP_q^d x_{aq} + j(P_q^d + P_d^d)x_{\sigma a} = \\ &= U^d + jP_d^d(x_{ad} + x_{\sigma a}) + jP_q^d(x_{aq} + x_{\sigma a}) = \end{aligned}$$

$$= U^d + jP_d^d x_d + jP_q^d x_q$$

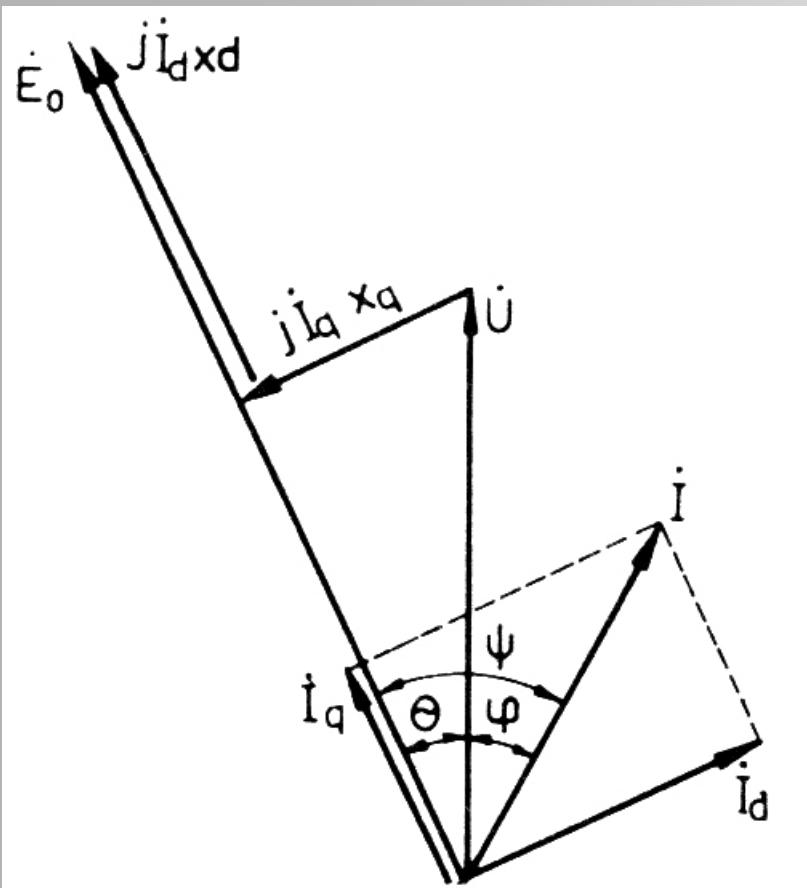
$$x_d = x_{ad} + x_{\sigma a}$$

$$x_q = x_{aq} + x_{\sigma a}$$

Ъглови характеристики на синхронната машина

$$\dot{E}_0 = U + j I_d x_d + j I_q x_q$$

$P_\delta = f(\theta) / M = f(\theta) /$
 $E_0 = \text{const.} / i_B = \text{const.} /$
 $U = \text{const.} / f_1 = \text{const.}$



$$E_0 = U \cos \theta + I_d x_d \Leftrightarrow I_d = \frac{E_0 - U \cos \theta}{x_d}$$

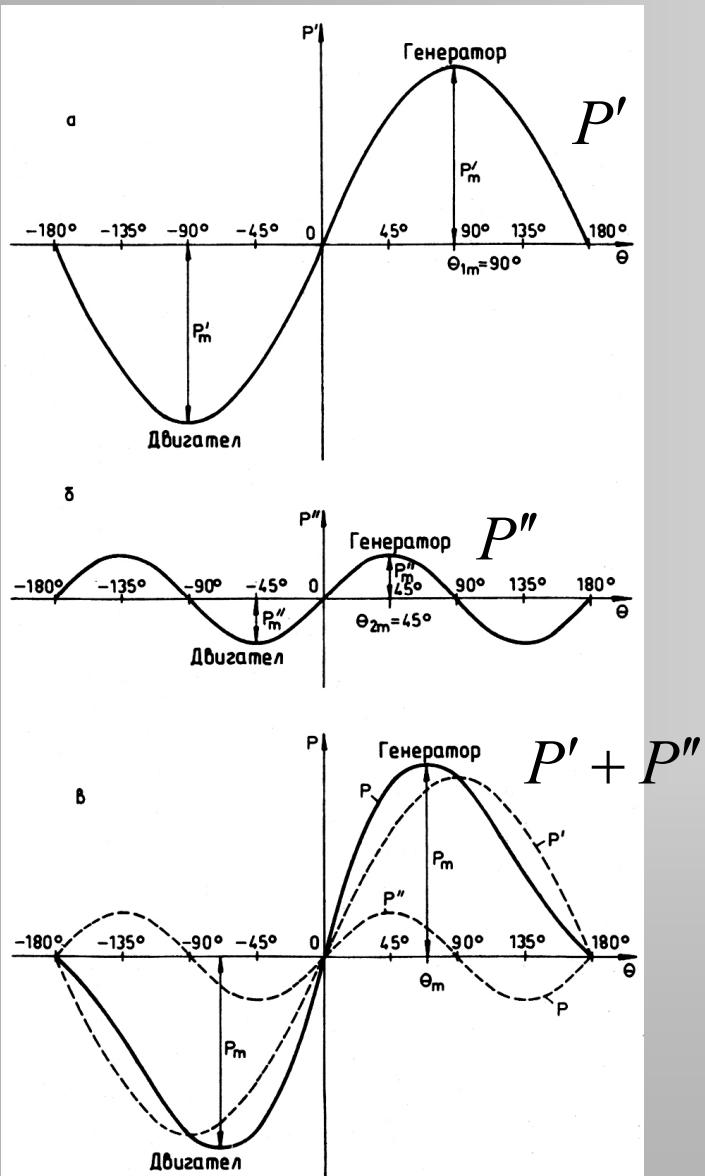
$$U \sin \theta = I_q x_q \Leftrightarrow I_q = \frac{U \sin \theta}{x_q}$$

$$P = mUI \cos \varphi = mUI \cos(\Psi - \theta) =$$

$$= mU(I \cos \Psi \cos \theta + I \sin \Psi \sin \theta) =$$

$$= mU(I_q \cos \theta + I_d \sin \theta)$$

Ъглови характеристики на синхронната машина



$$P = \frac{mE_0U}{x_d} \sin \theta + \frac{mU^2}{2} \left(\frac{1}{x_q} - \frac{1}{x_d} \right) \sin 2\theta = P' + P''$$

$$1 / x_q = x_d \Rightarrow P'' = 0$$

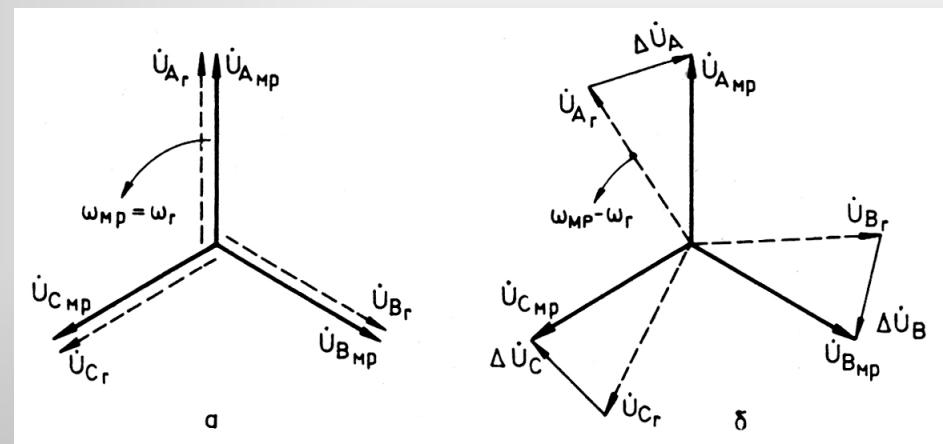
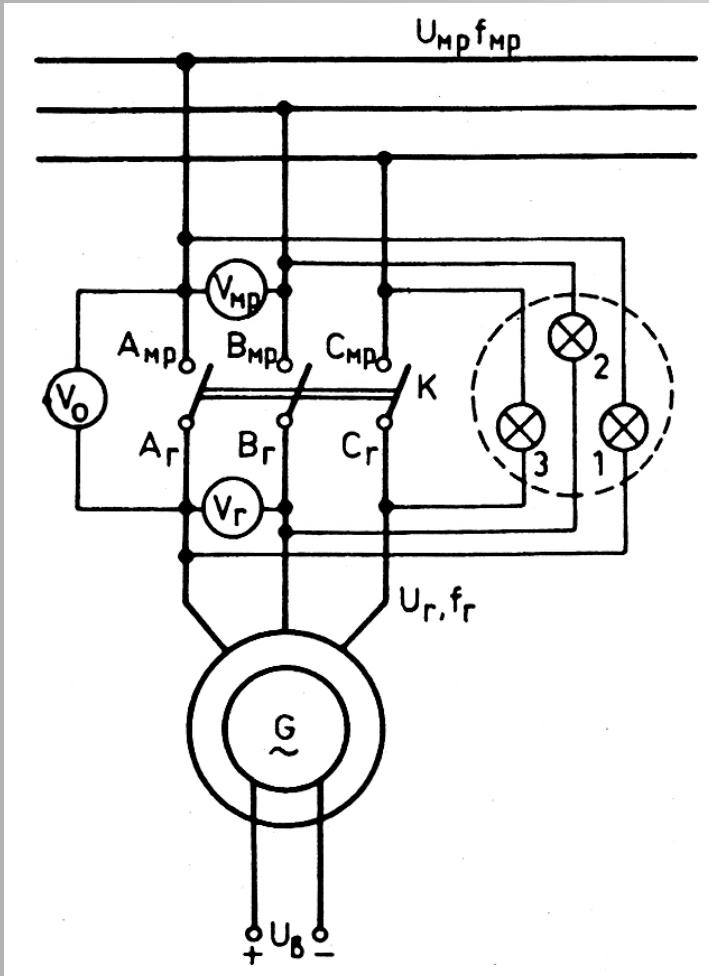
$$P = P' = \frac{mE_0U}{x_d} \sin \theta \neq 0$$

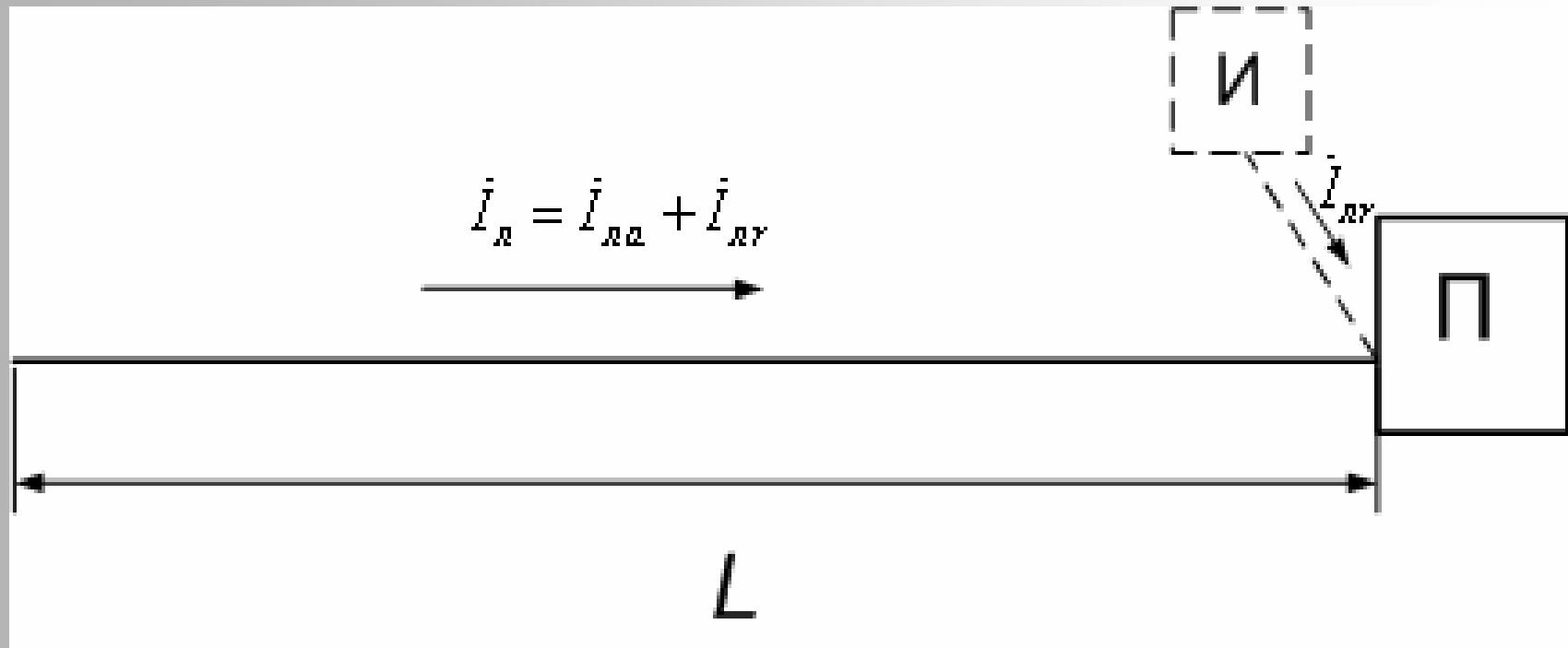
$$2 / I_B = 0 \quad P' = \frac{mE_0U}{x_d} \sin \theta = 0$$

$$2.1 \quad x_q \neq x_d \Rightarrow P = P'' = \frac{mU^2}{2} \left(\frac{1}{x_q} - \frac{1}{x_d} \right) \sin 2\theta \neq 0$$

$$2.2 \quad x_q = x_d \Rightarrow P = P'' = \frac{mU^2}{2} \left(\frac{1}{x_q} - \frac{1}{x_d} \right) \sin 2\theta = 0$$

Включване на синхронните генератори в паралелна работа /с мрежата/





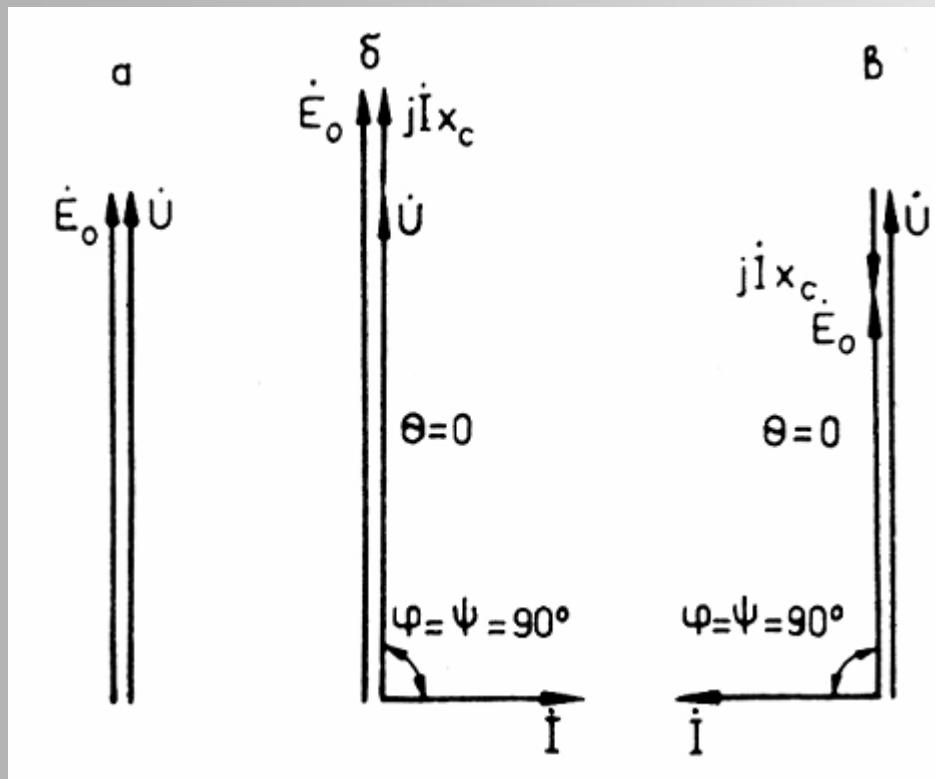
$$I_a = I \cos \varphi, \quad I_r = I \sin \varphi, \quad I^2 = I_a^2 + I_r^2$$

$$P_{EI} = 3(I_{La}^2 + I_{Lr}^2)r_P = 3I_{La}^2r_P + 3I_{Lr}^2r_P$$

Режими на синхронната машина при паралелна работа /с мрежата/

$\theta=0$ - синхронен компенсатор

$$\theta = 0$$



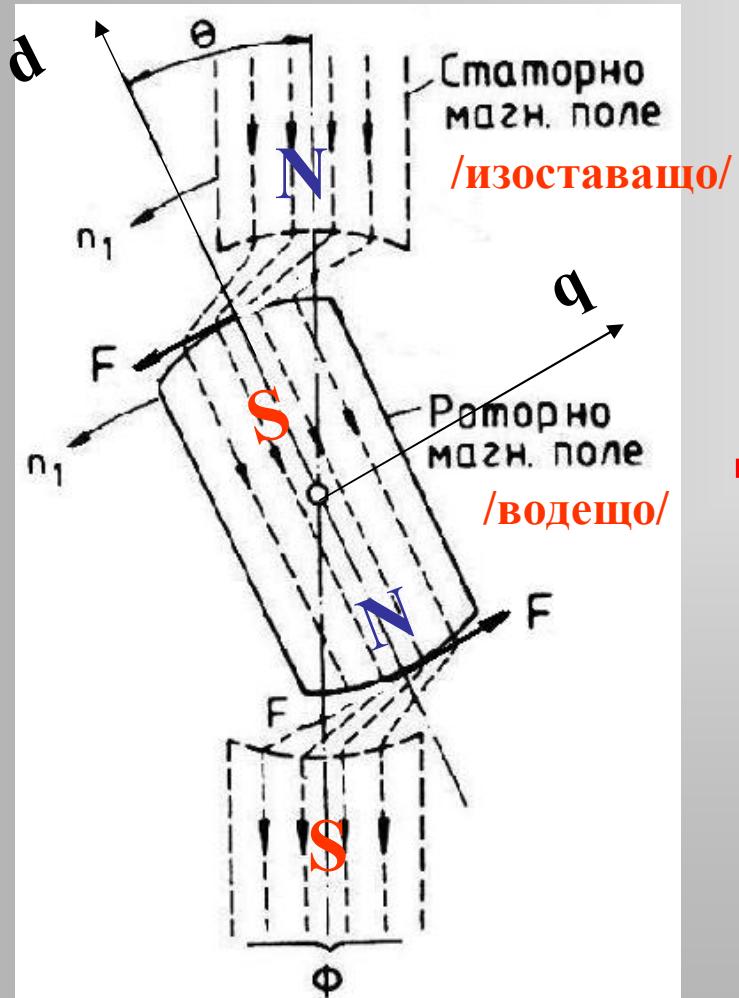
$$U = \text{const.}; f = \text{const.}$$

$$E_0 = U + jX_c$$

$$X_c = X_{a(d)} + X_{\sigma a}$$

Принцип на действие на синхронната машина

Синхронен ГЕНЕРАТОР



$$\theta > 0$$

$$P_1 = P_{\text{мех}} = M\Omega = M \frac{2\pi n_1}{(60)}$$

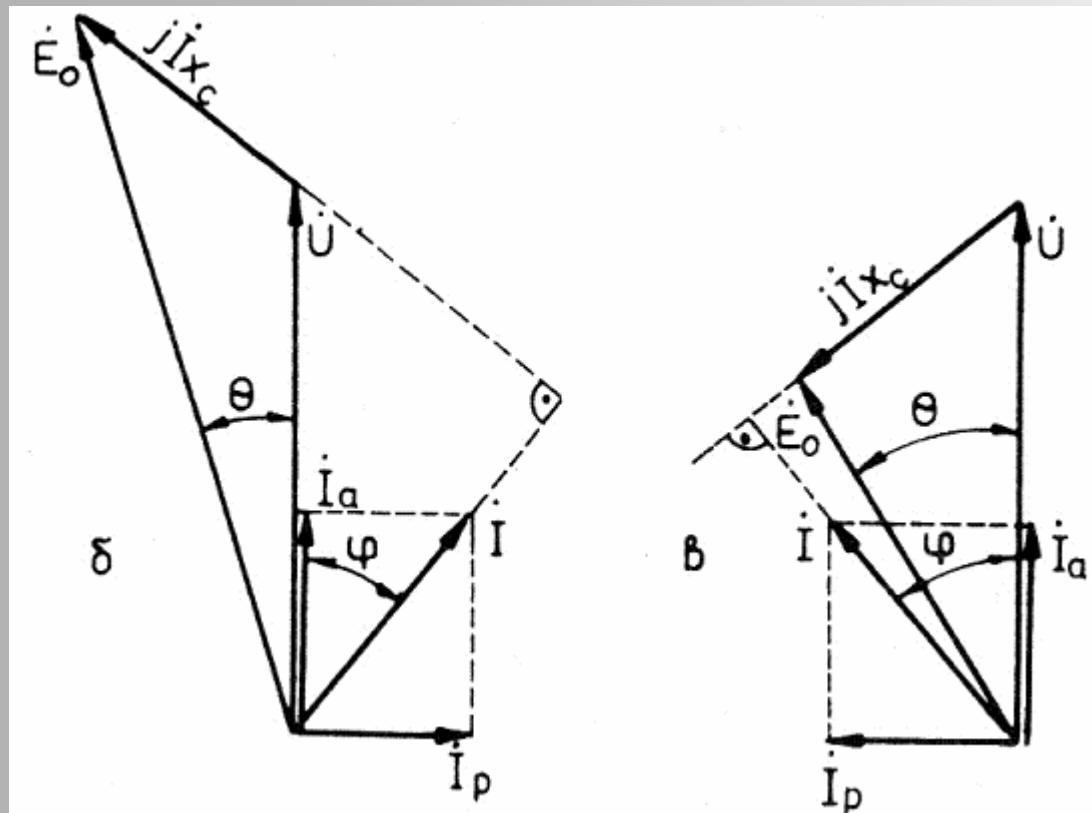
$$f_1 = \frac{pn_1}{(60)}$$

$$P_2 = P_{\text{ел}} = m_2 U_2 I_2 \cos \varphi$$

Режими на синхронната машина при паралелна работа /с мрежата/

$\theta > 0$ - синхронен генератор

$$\theta > 0$$



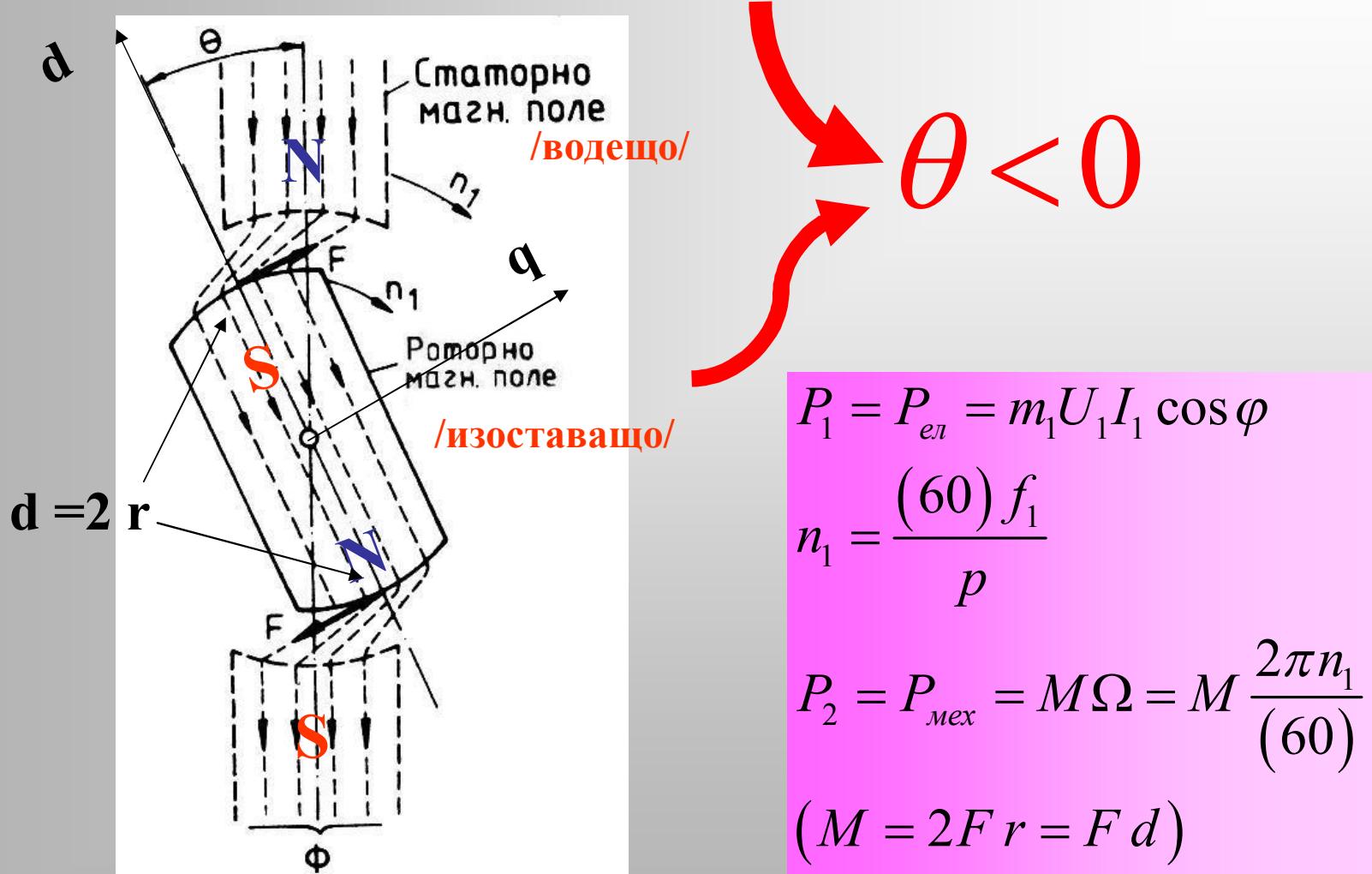
$$U = \text{const.}; f = \text{const.}$$

$$E_0 = U + jX_c$$

$$x_c = x_{a(d)} + x_{\sigma a}$$

Принцип на действие на синхронната машина

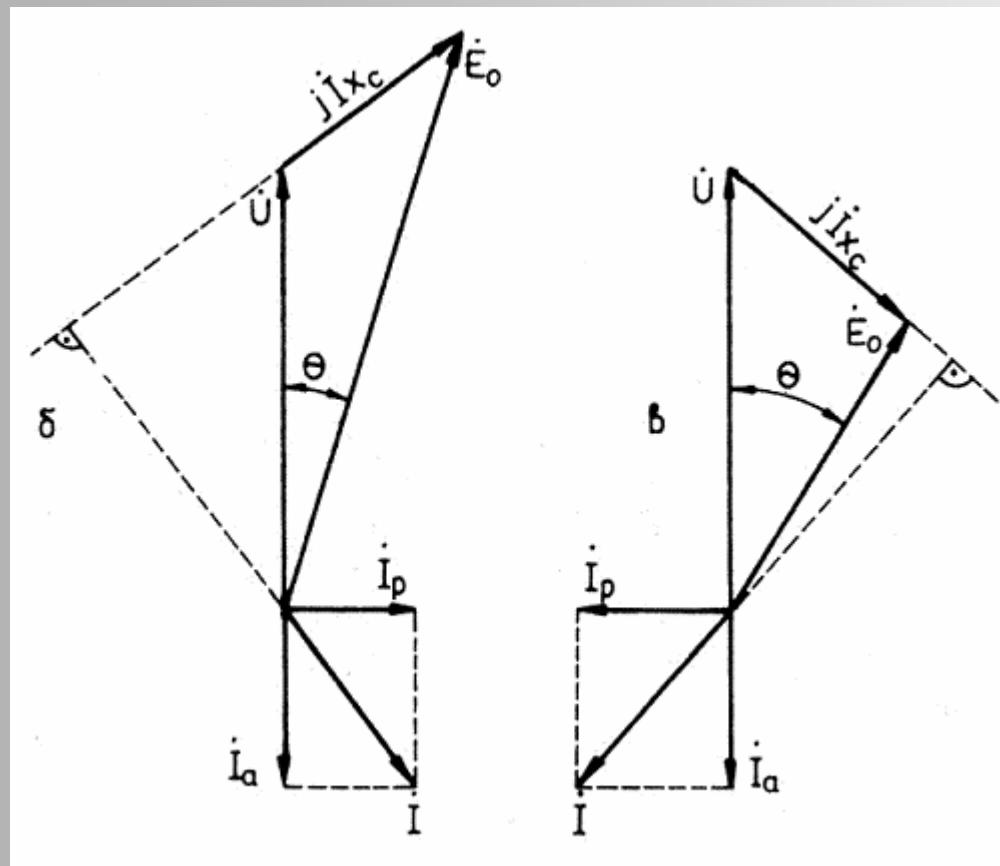
Синхронен ДВИГАТЕЛ



Режими на синхронната машина при паралелна работа /с мрежата/

$\theta < 0$ - синхронен двигател

$$\theta < 0$$



$$U = \text{const.}; f = \text{const.}$$

$$E_0 = U + jX_c$$

$$x_c = x_{a(d)} + x_{\sigma a}$$



ЕМУ / Синхронни машини

М. Михов - ЕФ

