

СТАТИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ АВТОТРАНСФОРМАТОРНОГО ЭЛЕКТРОМАШИННОГО РЕГУЛЯТОРА НАПЯЖЕНИЯ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА

Ю. Б. ВОЛЫНСКИЙ

(Представлена научным семинаром физико-технического факультета)

В общем случае схема автотрансформаторного регулятора напряжения переменного тока состоит (рис. 1) из повышающего автотрансформатора 1, выпрямительной мостовой схемы 2 и электромашинного усилителя 3, управляемого цепью обратной связи.

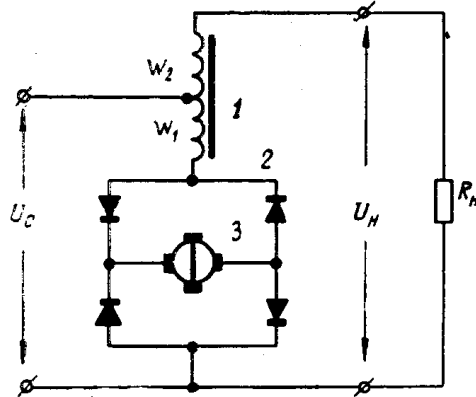


Рис. 1. Автотрансформаторный электромашинный регулятор напряжения переменного тока

Если индуктивность последовательной обмотки автотрансформатора 1 с числом витков W_2 обозначить через L_2 , то, пренебрегая потерями в обмотках и в магнитопроводе и потоками рассеяния, можно записать

$$U_c = i_0 R_0 + K^2 L_2 \frac{di_0}{dt} - KL_2 \frac{di_n}{dt}, \quad (1)$$

$$U_n = L_2 \frac{di_n}{dt} + i_n R_n - KL_2 \frac{di_0}{dt}, \quad (2)$$

где U_c — напряжение сети;

i_0 — ток исполнительного органа;

i_n — ток нагрузки;

R_0 — эквивалентное сопротивление исполнительного органа;

R_n — сопротивление нагрузки.

Используя операторную форму записи [1], имеем из (1, 2)

$$U_n(p) = \frac{U_c(p) R_n [R_0 + pL_2 K (1 + K)]}{R_0 R_n + pL_2 (K^2 R_n + R_0)}, \quad (3)$$

$$U_0(p) = \frac{U_c(p) R_0 [R_n + pL_2 (1 + K)]}{R_0 R_n + pL_2 (K^2 R_n + R_0)}, \quad (4)$$

где U_n — напряжение на нагрузке;

U_0 — напряжение на исполнительном органе.

Принцип действия электромашинного исполнительного органа основан на том, что при работе выпрямителя на нагрузку, имеющую проти-

возлеktродвижущую силу, ток будет существовать только в том случае, если напряжение, приложенное к аноду вентиля, имеет положительный знак по отношению к его катоду, т. е. работа выпрямителя происходит с отсечкой тока [2]. Угол отсечки тока определяется величиной противоэлектродвижущей силы, поэтому меняя величину противоэлектродвижущей силы $E_{\text{ЭМУ}}$, можно осуществлять изменения эффективного значения тока i_0 , что соответствует изменению величины некоторого эквивалентного сопротивления R_0 .

При $E_{\text{ЭМУ}} = 0$, согласно (3, 4), имеем

$$U_H = U_{mc} \frac{1+K}{K} \sin \omega t, \quad (5)$$

$$i_0 = U_{mc} \frac{\sqrt{1+b^2(1+K^2)}}{R_H b K^2} \sin \left[\omega t + \arctg \frac{1}{b(1+K)} \right], \quad (6)$$

где

$$b = \frac{\omega L_2}{R_H}.$$

Если в момент перехода через нулевое значение сетевого напряжения включить противоэлектродвижущую силу $E_{\text{ЭМУ}}$, то при $\omega t > 0$ работа выпрямительного моста происходит с отсечкой тока, и ток i_0 будет существовать только при условии $U_0 - E_{\text{ЭМУ}} > 0$. При $E_{\text{ЭМУ}} > U_0$

$$U_H = U_{mc} \left[\frac{b}{1+b^2} l^{-\frac{\omega t}{b}} + \frac{1}{\sqrt{1+b^2}} \sin(\omega t - \arctg b) \right], \quad (7)$$

$$U_0 = U_{mc} \left\{ \sqrt{\frac{1+b^2(1+K^2)}{1+b^2}} \sin \left[\omega t + \arctg \frac{Kb}{1+b^2(1+K)} \right] - \frac{Kb}{1+b^2} l^{-\frac{\omega t}{b}} \right\}. \quad (8)$$

Момент возникновения тока i_0 определяется условием

$$\omega t_{\kappa_1} = \arcsin \left\{ \frac{E_{\text{ЭМУ}}}{U_{mc}} \sqrt{\frac{1+b^2}{1+b^2(1+K)^2}} + \frac{Kb l^{-\frac{\omega t_{\kappa_1}}{b}}}{\sqrt{(1+b^2)[1+b^2(1+K)^2]}} \left\{ -\arctg \frac{Kb}{1+b^2(1+K)} \right\} \right\}. \quad (9)$$

При $\omega t > \omega t_{\kappa_1}$, пренебрегая потерями в цепи якоря ЭМУ, имеем

$$U_H = U_H(\omega t_{\kappa_1}) - \frac{U_{mc}(1+K)}{K} \sin \omega t_{\kappa_1} + U_{mc} \frac{(1+K)}{K} \sin \omega t, \quad (10)$$

где $U_H(\omega t_{\kappa_1})$ — напряжение на нагрузке в момент времени ωt_{κ_1} , определенное согласно выражению (7).

Ток i_0 отстает по фазе от напряжения U_H на угол

$$\varphi_0 = \arctg \frac{1}{b(1+K)}$$

и становится равным нулю в момент времени

$$\omega t_{\kappa_2} = \pi - \arcsin \left[\sin \omega t_{\kappa_1} - \frac{U_H(\omega t_{\kappa_1})}{U_{mc}} \cdot \frac{K}{1+K} \right] + \arctg \frac{1}{b(1+K)}. \quad (11)$$

В интервале $\omega t > \omega t_{\kappa_2}$

$$U_H \equiv \left[U_H(\omega t_{\kappa_2}) - \frac{U_{mc}}{\sqrt{1+b^2}} \sin(\omega t_{\kappa_2} - \arctg b) \right] l^{-\frac{\omega(t-t_{\kappa_2})}{b}} + \quad (12)$$

$$+ \frac{U_{mc}}{\sqrt{1+b^2}} \sin(\omega t - \arctg b),$$

$$U_0 = U_{mc} \sqrt{\frac{1+b^2(1+\kappa)^2}{1+b^2}} \sin \left[\omega t + \arctg \frac{\kappa b}{1+b^2(1+\kappa)} \right] - \quad (13)$$

$$- K \left[U_H(\omega t_{\kappa_2}) - \frac{U_{mc}}{\sqrt{1+b^2}} \sin(\omega t_{\kappa_2} - \arctg b) \right] l^{-\frac{\omega(t-t_{\kappa_2})}{b}}.$$

Следующий момент появления тока i_0 ($\omega t = \omega t_{\kappa_3}$) имеет место при $U_0 = -E_{\text{эму}}$. При $\omega t > \omega t_{\kappa_3}$ процесс протекает так же, как и в первом случае при положительном полупериоде питающего напряжения. Квазиустановившийся режим имеет место тогда, когда $\omega t_{\kappa_{n+2}} = \omega t_{\kappa_n} + \pi$, где n — целое число. Для случая $b = 2-5$ длительность переходного процесса не превышает 3-6 периодов питающего напряжения.

В момент перехода тока i_0 через нулевое значение напряжение U_H в большинстве случаев много меньше максимального мгновенного значения напряжения на нагрузке $\frac{1+K}{K} U_{mc}$, поэтому можно

допустить, что при $i_0 = 0$ $U_H \approx 0$. В этом случае для рассматриваемого устройства имеем соотношения, аналогичные (3, 4),

$$U_c(p) = i_0(p) pL_2 K^2 - i_H(p) pL_2 K + E_{\text{эму}}, \quad (14)$$

$$U_c(p) = i_H(p) R_H + i_H(p) pL_2 - i_0(p) pL_2 K, \quad (15)$$

поэтому в квазиустановившемся режиме напряжение на нагрузке будет существовать только во временном интервале $\omega t_{\kappa_1} < \omega t < \pi - \omega t_{\kappa_1}$ и определяться выражением

$$U_H = \frac{1+K}{K} U_{mc} \sin \omega t - \frac{E_{\text{эму}}}{K}. \quad (16)$$

Значения ωt_{κ_1} определяются для различных из (16) при $U_H = 0$. Зависимости $\omega t_{\kappa_1} = f\left(\frac{E_{\text{эму}}}{U_{mc}}\right)$ при различных значениях K приведены на рис. 2 в виде пунктирных линий. На этом же рисунке в виде сплошных линий изображены кривые, показывающие зависимость относительного значения напряжения на нагрузке от отношения $\frac{U_{\text{дн}}}{U_{mc}} = f\left(\frac{E_{\text{эму}}}{U_{mc}}\right)$.

Действующее значение напряжения на нагрузке равно

$$U_{\text{дн}} = \frac{U_{mc}(1+K)}{K \sqrt{\pi}} \sqrt{\frac{\pi}{2} - \omega t_{\kappa_1} - \frac{3}{2} \sin 2\omega t_{\kappa_1} + (\pi - 2\omega t_{\kappa_1}) \sin^2 \omega t_{\kappa_1}}. \quad (17)$$

Периодическая нечетная функция вида (16) удовлетворяет условиям Дирихле и может быть разложена в неполный ряд Фурье по синусам кратных дуг. Амплитуды гармоник ряда Фурье равны

$$B_{nm} = \frac{1}{\pi} U_{mc} \frac{1+K}{K} \left\{ \frac{\sin [(n-1)(\pi - \omega t_{\kappa_1})]}{n-1} - \frac{\sin [(n+1)(\pi - \omega t_{\kappa_1})]}{n+1} + \frac{\sin (n+1)\omega t_{\kappa_1}}{n+1} - \frac{\sin (n-1)\omega t_{\kappa_1}}{n-1} \right\}. \quad (18)$$

Из (18) амплитуда первой гармоники

$$B_{1m} = \frac{(1+K)}{K\pi} U_{mc} [\pi - 2\omega t_{\kappa_1} + \sin 2\omega t_{\kappa_1}], \quad (19)$$

амплитуды четных гармоник равны нулю, а амплитуды нечетных высших гармоник определяются выражением

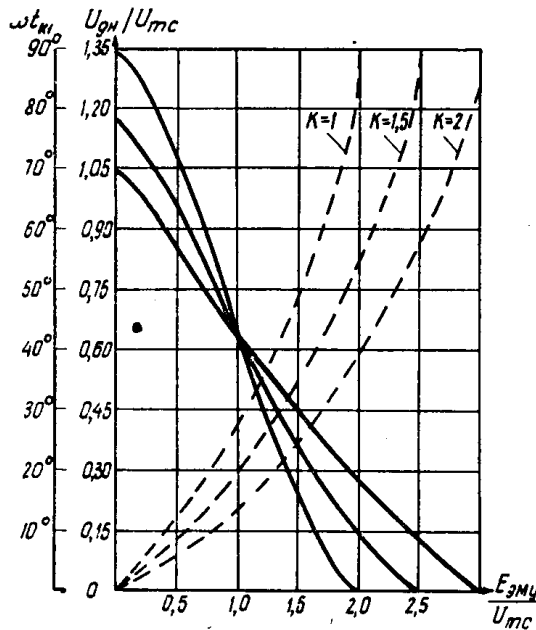


Рис. 2. Зависимости $\omega t_{\kappa_1} = f\left(\frac{E_{\text{эм}\nu}}{U_{\text{мс}}}\right)$ и $\frac{U_{\text{дн}}}{U_{\text{мс}}} = f\left(\frac{E_{\text{эм}\nu}}{U_{\text{мс}}}\right)$ при различных значениях коэффициента κ

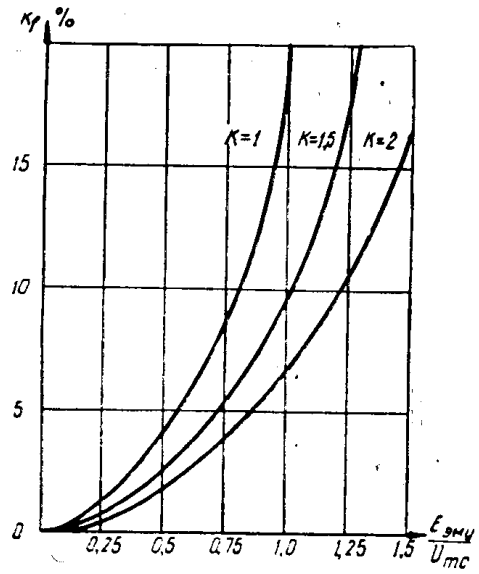


Рис. 3. Зависимость коэффициента гармоник K_f от $\frac{E_{\text{эм}\nu}}{U_{\text{мс}}}$ при различных значениях коэффициента κ

$$B_{nm} = \frac{2}{\pi} U_{mc} \frac{1+K}{K} \times \left[\frac{\sin (n+1)\omega t_{\kappa_1}}{n+1} - \frac{\sin (n-1)\omega t_{\kappa_1}}{n-1} \right], \quad (20)$$

$n = 3, 5, 7, \dots$

Зависимости коэффициента гармоник K_f выходного напряжения от отношения $\frac{E_{\text{эм}\nu}}{U_{\text{мс}}}$ при различных значениях коэффициента K представлены на рис. 3.

Выводы

1. Применение автотрансформаторного регулятора напряжения переменного тока с электромашинным исполнительным органом позволяет изменять в 2,5—3 раза действующее значение напряжения на нагрузке.

2. При изменении выходного напряжения регулятора в диапазоне 2—2,5 раза коэффициент гармоник выходного напряжения изменяется не более чем на 15—20%.

ЛИТЕРАТУРА

1. М. И. Конторович. Операционное исчисление и процессы в электрических цепях. М., «Наука», 1964.
2. В. Н. Аксенов. Выпрямители и трансформаторные подстанции. М., Связьиздат, 1961.