



## بنام خدا

مبحث سیزدهم

# ماشینهای الکتریکی III

طریقه رسم دیاگرام برداری



## طریقه رسم دیاگرام برداری

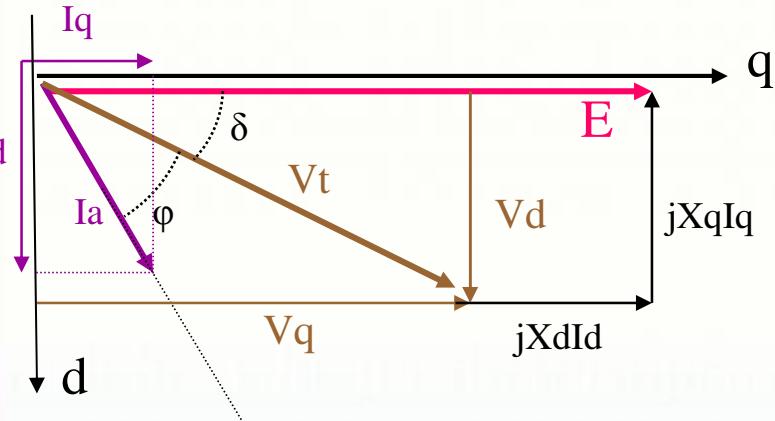
همانگونه که ملاحظه گردید ، برای رسم دیاگرامهای برداری و یا استفاده از روابط ماشینهای قطب برجسته لازم است زاویه  $\delta$  و ولتاژ القائی  $E$  معلوم باشند . اما در عمل و از روی کمیات خارجی ماشین فقط می توانیم از مقادیر  $I_a$  ،  $V_t$  و  $\varphi$  اطلاع داشته باشیم لذا باید بتوانیم روشی را بیابیم که به کمک آن بتوانیم مقادیر  $\delta$  و  $E$  را از روی کمیات قابل دسترسی ماشین تعیین کنیم . ( البته با داشتن هر کدام از  $\delta$  یا  $E$  می توانیم دیگری را هم محاسبه کنیم . )

برای اینکار دو روش وجود دارد

روش محاسباتی

روش ترسیمی

## روش محاسباتی



$$I_d = I_a \sin(\delta + \phi)$$

$$I_q = I_a \cos(\delta + \phi) \quad 1$$

$$V_t \sin \delta = X_q I_q \quad 2$$

۱۰۲

$$V_t \sin \delta = X_q I_a \cos(\delta + \phi) \rightarrow V_t \sin \delta = X_q I_a (\cos \delta \cos \phi - \sin \delta \sin \phi)$$

$$\sin \delta (V_t + X_q I_a \sin \phi) = X_q I_a \cos \phi \rightarrow \tan \delta = \frac{X_q I_a \cos \phi}{V_t + X_q I_a \sin \phi}$$

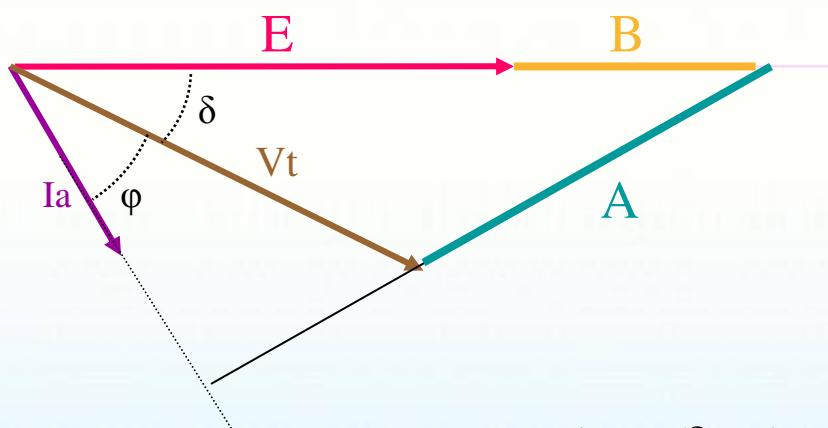
توجه :  $X_d$  و  $X_q$  از پارامترهای ثابت ماشین هستند و روی پلاک ماشین داده شده اند .

تمرین : روش محاسباتی فوق را برای حالت موتوری دنبال کنید .

تمرین : عملیات فوق را با در نظر گرفتن  $R_a$  مجددا تکرار کنید .

## روش ترسیمی

برای فهم این روش فرض می کنیم تمام کمیات منجمله  $\delta$  و  $E$  را داریم و می توانیم دیاگرام را رسم کنیم . حالا با استفاده از این دیاگرام روشی را برای رسم آن می یابیم .



۱- را امتداد می دهیم

۲- از انتهای بردار  $Ia$  بر  $Vt$  عمودی رسم می کنیم و از طرف دیگر آنرا چنان ادامه می دهیم تا راستای بردار  $E$  را قطع کند . طول پاره خط از  $Vt$  تا  $E$  را  $A$  نامیم .  
۳- برای بدست آوردن طول پاره خط  $A$  چنین داریم .

$$A \cos(\delta + \varphi) = X_q I_q = X_q I_a \cos(\delta + \varphi) \quad \Rightarrow \quad A = X_q I_a$$

۴- برای پیدا کردن انتهای بردار  $E$  باید طول پاره خط  $B$  معلوم باشد که برای محاسبه آن چنین عمل می کنیم .

$$\left. \begin{aligned} B &= X_d I_d - A \sin(\delta + \varphi) \\ A \sin(\delta + \varphi) &= X_q I_a \sin(\delta + \varphi) = X_q I_d \end{aligned} \right\} \Rightarrow B = X_d I_d - X_q I_d = I_d(X_d - X_q)$$

