O motor de corrente ondulada. Dedução e análise das expressões da potência e do binário

CARLOS MANUEL PEREIRA CABRITA

Eng.º Electrotécnico (I. S. T.)

Assistente (I. S. T.)

resumo

Deduzem-se e analisam-se as expressões da potência electromagnética e do binário mecânico útil no veio, no motor de tracção de corrente ondulada.

1. Potência electromagnética

Por definição, o valor instantâneo da potência electromagnética que, àparte as perdas magnéticas e mecânicas, mais não é que a potência mecânica útil no veio da máquina, é igual ao produto dos valores instantâneos da f.e.m. dinâmica e da corrente,

$$P(t) = E_D(t) \cdot I_d(t)$$
. (1)

Possuindo a f.e.m. dinâmica duas componentes [3],

$$\mathbf{E}_{d} = \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{c}} \, \mathbf{n} \, \mathbf{N} \, \phi_{d} \cos \alpha \tag{2}$$

abstract

The output power and torque formulas of the undulatory current traction motor are deduced and analysed.

9

$$\mathbf{E}_{2_{\mathbf{D}}}(t) = \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{c}} \, \mathbf{n} \, \mathbf{N} \, \phi_2 \, \mathrm{sen} \, (2 \, \omega \, t - \gamma) \, \cos \, \alpha \quad (3)$$

sendo

- p número de pares de polos da máquina,
- c número de pares de circuitos derivados do enrolamento induzido,
- n número total de condutores do enrolamento induzido,
- N velocidade de rotação,
- φ_d componente contínua do fluxo indutor,

- ϕ_2 amplitude da componente alternada sinusoidal do fluxo indutor,
- γ desfasamento entre as componentes alternadas da corrente e do fluxo, devido às perdas no ferro e à saturação,
- α ângulo eléctrico de decalagem das escovas,
 contado a partir da linha neutra geométrica,

como [1]

$$I_{d}(t) = I_{d} + I_{2} \operatorname{sen} 2 \omega t \qquad (4)$$

ter-se-á

$$P(t) = \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{c}} \, \mathbf{n} \, \mathbf{N} \, \left[\phi_{d} \, \mathbf{I}_{d} + \phi_{d} \, \mathbf{I}_{2} \, \operatorname{sen} \, 2 \, \omega \, t + \right.$$

$$+ \, \phi_{2} \, \mathbf{I}_{d} \, \operatorname{sen} \, \left(2 \, \omega \, t - \gamma \right) +$$

$$+ \, \phi_{2} \, \mathbf{I}_{2} \, \operatorname{sen} \, 2 \, \omega \, t \, \operatorname{sen} \, \left(2 \, \omega \, t - \gamma \right) \right] \cos \alpha \, . \tag{5}$$

Quanto ao valor médio desta potência, ele será

$$\mathbf{P} = \frac{\omega}{2\pi} \int_{0}^{2\pi/\omega} \mathbf{P}(t) \cdot dt =$$

$$= \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{c}} \mathbf{n} \, \mathbf{N} \left(\phi_{\mathrm{d}} \, \mathbf{I}_{\mathrm{d}} + \phi_{\mathrm{2}_{\mathrm{ef}}} \, \mathbf{I}_{\mathrm{2}_{\mathrm{ef}}} \, \cos \, \gamma \right) \, \cos \, \alpha. \tag{6}$$

Conclui-se assim que a potência mecânica no veio é composta por duas parcelas:

$$P_{d} = \frac{P}{c} n N \phi_{d} I_{d} \cos \alpha \qquad (7)$$

$$P_2 = \frac{p}{c} n N \phi_{2_{ef}} I_{2_{ef}} \cos \gamma \cos \alpha. \qquad (8)$$

A primeira destas parcelas, P_d , representa a potência mecânica associada às componentes contínuas do fluxo e da corrente e é característica das máquinas de corrente contínua, enquanto que P_2 representará a potência mecânica associada às componentes alternadas do fluxo e da corrente, sendo característica dos motores monofásicos com colector.

2. Binário mecânico útil no veio

Por definição, o valor instantâneo do binário é

$$M(t) = \frac{P(t)}{\Omega}$$
 (9)

sendo Ω a velocidade angular mecânica da máquina. Quanto ao seu valor médio, ele será

$$\mathbf{M} = \frac{\omega}{2\pi} \int_{0}^{2\pi/\omega} \mathbf{M}(t) \cdot dt =$$

$$= \frac{1}{\Omega} \frac{\omega}{2\pi} \int_{0}^{2\pi/\omega} \mathbf{P}(t) \cdot \mathbf{d}t = \frac{\mathbf{P}}{\Omega}$$
 (10)

Por conseguinte, atendendo à expressão de P e como $\Omega = 2 \pi N$, ter-se-á

$$\mathbf{M} = \frac{\mathbf{p}}{2\pi \mathbf{c}} \mathbf{n} \left(\phi_{d} \mathbf{I}_{d} + \phi_{2_{ef}} \mathbf{I}_{2_{ef}} \cos \gamma \right) \cos \alpha \tag{11}$$

O binário que o motor fornece ao exterior através do seu veio possui, tal como a potência, duas parcelas:

$$\mathbf{M}_{\mathrm{d}} = \frac{\mathbf{p}}{2\pi\mathbf{c}} \mathbf{n} \,\phi_{\mathrm{d}} \,\mathbf{I}_{\mathrm{d}} \,\cos\,\alpha \tag{12}$$

$$\mathbf{M}_{2} = \frac{\mathbf{P}}{2\pi \mathbf{c}} \mathbf{n} \, \phi_{2_{\text{ef}}} \mathbf{I}_{2_{\text{ef}}} \cos \gamma \, \cos \alpha \,. \tag{13}$$

Assim, M_d representa o binário associado às componentes contínuas do fluxo e da corrente sendo característico das máquinas de corrente contínua, enquanto que M₂, estando associado às componentes alternadas do fluxo e da corrente, é característico dos motores monofásicos com colector.

Vejamos seguidamente qual a dependência dos binários em relação à posição das escovas.

a) Escovas sobre a linha neutra geométrica

Como $\alpha = 0^{\circ}$ eléctricos,

$$\mathbf{M_d} = \mathbf{M_d_{max}} = \frac{\mathbf{p}}{2\pi\mathbf{c}} \,\mathbf{n} \,\phi_d \,\mathbf{I_d} \tag{14}$$

$$M_2 = M_{2_{\text{max}}} = \frac{p}{2\pi c} n \phi_{2_{\text{ef}}} I_{2_{\text{ef}}} \cos \gamma$$
. (15)

Para esta situação o binário é máximo. No caso de se ter uma shuntagem óhmica permanente do enrolamento dos polos principais, como $\phi_{2_{ef}} \simeq 0$ [1]. passaríamos a ter

$$\mathbf{M} = \mathbf{M}_{d_{\text{max}}} = \frac{\mathbf{p}}{2\pi \mathbf{e}} \,\mathbf{n} \,\phi_{d} \,\mathbf{I}_{d} \tag{16}$$

$$M_2 = 0$$
. (17)

e

b) Escovas sobre o eixo polar

Sendo $\alpha = 90^{\circ}$ eléctricos, como

$$\mathbf{M}_{\mathrm{d}} = \mathbf{M}_{\mathrm{d_{\min}}} = 0 \tag{18}$$

$$\mathbf{M}_2 = \mathbf{M}_{2_{\min}} = 0 \tag{19}$$

o motor não rodaria.

Considerando agora as escovas sobre a linha neutra geométrica e uma shuntagem óhmica permanente do enrolamento dos polos principais, passemos a exprimir o binário em função de alguns parâmetros característicos da máquina, como já o fizemos anteriormente no que respeita às f.e.m.'s induzidas [3].

Assim, sendo

$$\phi_{\rm d} = \mathbf{b}_{\rm p} \, \mathbf{L}_{\rm l} \, \mathbf{B}_{\rm d} \tag{20}$$

em que b_p é a largura de cada polo medida na periferia do entreferro, L_i é o comprimento do induzido e B_d é o valor médio temporal do campo indutor, atendendo a que

$$\psi$$
 (arco polar relativo) = $\frac{\mathbf{b_p}}{\tau_0}$ (21)

$$\tau_{\rm p} \, ({\rm passo \ polar}) = \frac{\pi \, {\rm D_1}}{2 {\rm p}}$$
 (22)

com D_i = diâmetro do induzido, tem-se

$$\phi_{\rm d} = \psi \frac{\pi \, \mathbf{D_i}}{2\mathbf{p}} \, \mathbf{L_i} \, \mathbf{B_d} \tag{23}$$

 $M = M_d = \psi (D_1 L_1) \frac{n}{2} \frac{I_d}{2c} B_d$. (24)

Atendendo ainda que o valor médio da carga linear específica é

$$\mathbf{A}_{\mathrm{d}} = \frac{\mathbf{n} \, \mathbf{I}_{\mathrm{d}}}{2 \, \pi \, \mathbf{c} \, \mathbf{D}_{\mathrm{I}}} \tag{25}$$

que o volume prismático do induzido é

$$\mathbf{V}_{\mathrm{o}} = \mathbf{D}_{\mathrm{I}}^{2} \, \mathbf{L}_{\mathrm{I}} \tag{26}$$

e que, para uma distribuição sinusoidal do campo ao longo do entreferro se tem $\psi \simeq 2/\pi$, virá finalmente

$$\mathbf{M} = \mathbf{M}_{\mathsf{d}} = \mathbf{A}_{\mathsf{d}} \, \mathbf{B}_{\mathsf{d}} \, \mathbf{V}_{\mathsf{o}} \tag{27}$$

BIBLIOGRAFIA

- [1] C. M. P. CABRITA, A comutação do motor de corrente ondulada, Electricidade. Energia. Electrónica 151, Maio 1980, pp. 219-224.
- [2] C. M. P. CABRITA, O motor série em tracção eléctrica. Análise comparativa do ponto de vista do binário, Electricidade. Energia. Electrónica 160, Fevereiro 1981, pp. 75-82.
- [3] C. M. P. CABRITA, O motor de corrente ondulada. Dedução e análise das expressões das f.e.m.'s induzidas, Electricidade. Energia. Electrónica 204, Outubro 1984, pp. 371-376.
- [4] J. C. MARTIN, La Máquina Eléctrica, volume 2. Editorial Labor, Barcelona, 1970.