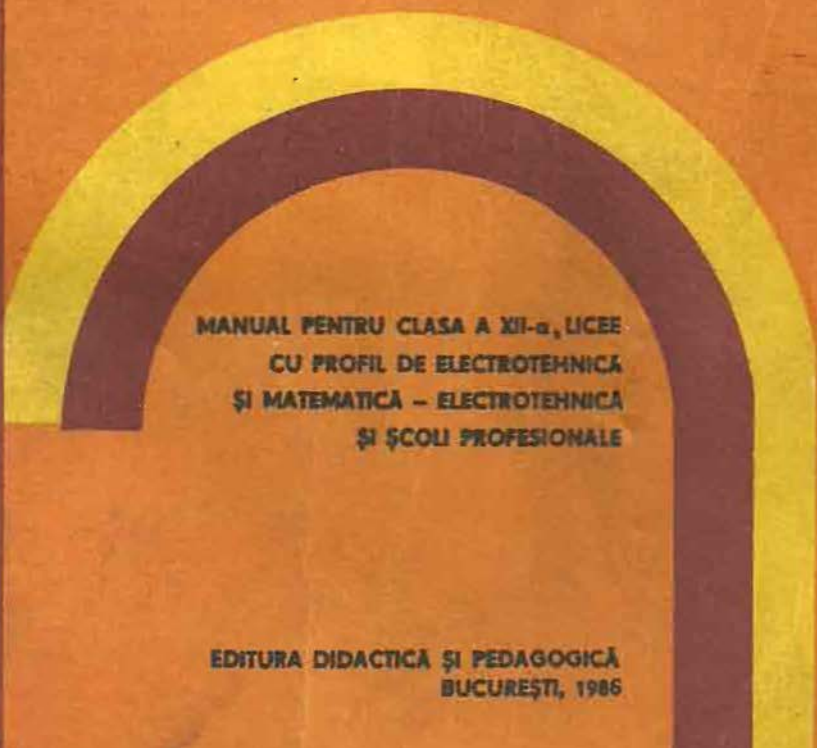


MINISTERUL EDUCAȚIEI ȘI ÎNVĂȚĂMÎNTULUI



Aparate electrice și automatizări



MANUAL PENTRU CLASA A XII-a, LICEE
CU PROFIL DE ELECTROTEHNICĂ
ȘI MATEMATICĂ – ELECTROTEHNICĂ
ȘI ȘCOLI PROFESIONALE

EDITURA DIDACTICĂ ȘI PEDAGOGICĂ
BUCUREȘTI, 1986

Manualul a fost reeditat după ediția 1980, elaborată conform programei școlare aprobate de Ministerul Educației și Învățământului cu nr. 3448/1979.

Referenți: dr. ing. *Valerius Stanciu*
ing. prof. *Corina Seare*

Redactor: ing. *Maria Beluri*
Tehnoredactor: *Otto Paraschiv Necșoiu*
Coperta: *Dumitru Negrescu*

Partea întâi

APARATE ELECTRICE

Capitolul 1

INTRODUCERE ÎN FUNCȚIONAREA ȘI CONSTRUCȚIA APARATELOR ELECTRICE

A. ROLUL ȘI IMPORTANȚA APARATELOR ELECTRICE

În cadrul acestui manual sînt tratate aparatele electrice de comutație (conectare și deconectare) și aparatele electrice de protecție, utilizate în domeniul producerii, transportului și distribuției energiei electrice.

Ele se găsesc în numeroase variante constructive și funcționale în toate instalațiile electrice îndeplinind, în circuitele dintre sursele de energie și receptoare, funcții de deosebită importanță:

- închiderea, deschiderea sau comutarea circuitelor electrice;
- supravegherea și protecția instalațiilor și receptoarelor (împotriva suprasarcinilor, scurtcircuitelor, supratensiunilor etc.).

În țara noastră, asimilarea în fabricația de serie a aparatelor electrice a început în primii ani ai construcției socialiste.

Sub conducerea *Partidului Comunist Român*, o dată cu dezvoltarea întregii industrii, s-a dezvoltat într-un ritm rapid și industria electrotehnică și, în cadrul ei, producția de aparataj electric. S-au înființat numeroase întreprinderi care s-au specializat și dezvoltat pe parcurs și care, datorită intensei activități desfășurate pentru asimilarea de noi produse și pentru diversificarea producției, pot acoperi astăzi practic tot necesarul economiei naționale de aparataj electric de joasă și înaltă tensiune.

Principalele întreprinderi producătoare sînt: *Electroputere* — Craiova, pentru aparataj electric de înaltă tensiune; *Electroaparataj* —

București, pentru întreruptoare automate, contactoare, contactoare cu relee, echipamente de tracțiune; *Întreprinderea de aparataj electric de instalații* — Titu; *Întreprinderea de contactoare* — Buzău; *Electrocontact* — Botoșani, pentru aparataj antigrizotos și antiexploziv, comutatoare cu came, limitatoare; *Electromagnetica* — București, pentru relee; *Întreprinderea de mașini electrice* — București, pentru aparataj de pornire etc.

B. MĂRIMILE CARACTERISTICE ALE APARATELOR ELECTRICE

Principalele mărimi caracteristice, reprezentind și criterii de clasificare sînt: numărul de poli, felul curentului, tensiunea și curentul nominal etc.

Se vor prezenta în continuare cîteva caracteristici mai importante.

• **Tensiuni nominale.** Distingem *tensiunea nominală de izolare*, *tensiunea nominală de utilizare* legată de diferiți curenți nominali de utilizare și *tensiunea nominală de comandă* pentru care este dimensionat dispozitivul de comandă al aparatului. Cele mai mari tensiuni de utilizare și de comandă nu pot depăși valoarea tensiunii nominale de utilizare.

De exemplu, un contactor poate avea tensiunea nominală de izolare de 660 V, tensiunea nominală de utilizare de 550 V la 40 A și 380 V la 63 A și tensiunea nominală de comandă de 220 V.

Pentru circuitele polifazate, tensiunea de utilizare și tensiunea de izolare se exprimă prin tensiunea între faze.

Tensiunile nominale de izolare standardizate sînt:

— pentru aparatele de joasă tensiune:

60, 250, 380, 500, 660, 800, 1 000 V c.a.

60, 250, 440, 600, 800, 1 200 V c.c.

— pentru aparatele de înaltă tensiune:

6, 10, 20, 110, 220, 420, 765 kV

Tensiunile nominale de utilizare standardizate sînt:

— 34, 36, 48 (42), 60, 110 (127), 220 sau 250, 380, 440, 500, 660, 750, 1 000 V c.a.

— 24, 48, 60, 110 (120), (127) 220 sau 250, 440, 600, 800, 1 200 V c.c.

Valorile date cu cifre îngroșate sînt tensiunile de comandă standardizate.

• **Curenți nominali.** Se disting *curentul nominal termic* pe care aparatul îl poate suporta timp de 8 h fără ca încălzirea diferitelor sale părți să depășească limitele admisibile și *curentul nominal de utilizare*

stabilit de constructor în funcție de tensiunea nominală de utilizare și de alți parametri.

Curenții nominali termici standardizați pentru aparatele de joasă tensiune sînt: 2; 2,5; 3,15; 4 (5); 6,3; (8); 10; (12,5); 16; 20; 25; 31,5; 40; (50); 63; 80; 100; 125; 160; 200; 250; 315; 400 (500); 630; 800; 1 000; 1 250; 1 600; 2 000; 2 500; 3 150; 4 000 A.

• **Capacitatea de comutație.** La aparatele de joasă tensiune, capacitatea de comutație se exprimă prin *curentul de rupere*, cel mai mare curent pe care aparatul este capabil să îl întrerupă sub o tensiune dată, și prin *curentul de închidere*, cel mai mare curent pe care aparatul îl poate stabili sub o tensiune dată. Se dau în valori efective.

La aparatele de înaltă tensiune se folosesc noțiunile de *putere de rupere*

$$P_r = \sqrt{3} U_n I_r [\text{MVA}] \quad (1.1)$$

și *putere de închidere*:

$$P_i = \sqrt{3} U_n I_i [\text{MVA}], \quad (1.2)$$

unde:

U_n este tensiunea nominală, în kV;

I_r — curentul de rupere, în kA;

I_i — curentul de închidere, în kA.

• **Servicii nominale.** *Serviciul continuu (de durată)* este cel în care contactele principale ale aparatului sînt străbătute de curent fără întrerupere, un interval de timp mai mare de 8 h.

Serviciul intermitent este caracterizat printr-o succesiune atît de frecventă de conectări și deconectări încît în timpul în care aparatul este închis, el nu atinge temperatura maximă, iar în timpul în care este întrerupt, nu atinge temperatura ambiantă.

Serviciul de scurtă durată este serviciul în care contactele principale ale aparatului său străbătute de curent un timp insuficient de lung pentru a permite atingerea temperaturii maxime, dar timpul de întrerupere este suficient de lung pentru a permite atingerea temperaturii ambiante.

• **Frecvența de conectare** este dată de relația

$$f_c = \frac{3600}{t_c}, \quad (1.3)$$

unde t_c este durata unui ciclu.

- Durata relativă de conectare se calculează cu formula

$$D_A = \frac{t_a}{t_c} = 100\%, \quad (1.4)$$

unde durata unui ciclu este $t_c = t_a + t_p$ (unde t_a este timpul de lucru și t_p — timpul de întrerupere).

Verificarea cunoștințelor

- 1.1. Ce funcții îndeplinesc aparatele electrice în instalații?
- 1.2. Ce tipuri de aparate de conectare cunoașteți?
- 1.3. Ce întreprinderi din București fabrică aparate electrice?
- 1.4. Ce se înțelege prin tensiune de comandă?
- 1.5. La ce curent trebuie încercat un întreruptor automat de 100 kV și 2 500 MVA?
- 1.6. Care este frecvența de conectare a unui aparat la care durata relativă de conectare este de 60% și timpul de întrerupere — de 1,2 s?

Capitolul 2

SOLICITĂRILE LA CARE SÎNT SUPUSE APARATELE ELECTRICE

În funcționarea aparatelor, atît în condiții normale de serviciu cît și în caz de avarii, fiecare dintre elementele componente este supus unor anumite solicitări, la care trebuie să reziste în bune condiții, timp de 10—20 ani, fără a fi necesare alte intervenții ale personalului de exploatare decît cele prevăzute a se face cu ocazia reviziilor periodice.

Așa cum se știe de la „Tehnologia lucrărilor electrotehnice” — cl. a XI-a, aceste solicitări sînt:

— *solicitarea electrică* a izolațiilor, provocată de prezența tensiunii pe căile de curent;

— *solicitarea termică* a căilor de curent și a pieselor învecinate acestora ca urmare a trecerii curentului electric;

— *solicitarea mecanică* a căilor de curent și a pieselor de susținere a acestora, sub acțiunea forțelor electrodinamice provocate de curenții de scurtcircuit;

— *solicitările termice și mecanice, provocate de arcul electric;*

— *uzura mecanică* a pieselor în mișcare;

— *solicitările provocate de acțiunea mediului* în care lucrează aparatul (căldură, umezeală, vapori corosivi, praf, lovituri etc.).

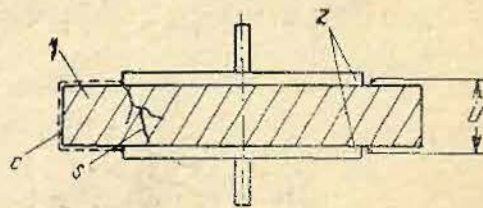
A. SOLICITĂRI ELECTRICE

Solicitarea electrică este cea la care este supus un izolant electric atunci cînd două regiuni ale sale se află la potențiale diferite (fig. 2.1).

Tensiunea U aplicată între cele două regiuni tinde să formeze o cale conductoare de curent, fie prin străpungerea, fie prin conturnarea izolantului (se numește *străpungere* formarea unui canal conducător

Fig. 2.1. Solicitarea electrică a unui izolant — reprezentare schematică:

1 — izolant; 2 — electrozi; U — tensiune aplicată; c — linie de conturare pe suprafața izolantului; s — linie de străpungere prin izolant.



de electricitate prin interiorul unui izolant solid, lichid sau gazos și *conturnare* — formarea unui canal conducător pe suprafața unui izolant solid).

Pentru a rezista în bune condiții solicitărilor electrice, piesele izo-lante ale aparatelor electrice se prevăd cu nervuri și canale care măresc distanța pe suprafața piesei între punctele sub tensiune. Pentru a fi eficiente, trebuie ca înălțimea nervurilor, respectiv lățimea canalelor, să fie mai mare de 2 mm.

B. SOLICITĂRI TERMICE

Trecerea curentului electric prin conductoare determină încălzirea acestora, încălzirile fiind mari în locurile în care secțiunea căii de curent este redusă (siguranțe fuzibile) sau rezistivitatea acesteia este mai mare (bimetale, rezistențe).

De asemenea, în locurile de contact, prin care curentul electric trece între două piese, încălzirea locală este mai mare decât în restul piesei, mergând în unele cazuri de defect până la apariția unor puncte de topire.

Încălzirea exagerată a pieselor nu poate fi admisă deoarece ea influențează negativ asupra proprietăților izo-lante și a duratei de viață a izolațiilor, asupra rezistenței mecanice a pieselor metalice, asupra elasticității resorturilor etc., motiv pentru care temperaturile maxime admisibile sînt prescrise prin standarde.

Procesul de încălzire a căilor conductoare de curent se desfășoară simultan cu procesul de răcire a acestora prin transmiterea unei părți a căldurii primite către piesele învecinate sau către mediul ambiant.

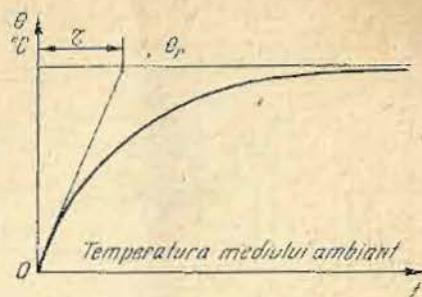
• Transmiterea căldurii se realizează de regulă simultan prin conducție (trecerea căldurii în interiorul corpurilor solide de la zonele calde la cele reci), prin convecție (curenți de fluid formați în lichide și gaze datorită diferențelor de temperatură) și prin radiație (emisie de energie termică sub formă de unde electromagnetice).

Puterea totală transmisă mediului ambiant se aproximează cu o relație simplă:

$$P_t = KA\theta, \quad (2.1)$$

unde: K este coeficientul de transmisie totală a căldurii:
 $(6-14) \cdot 10^{-4} \text{ W/cm}^2 \text{ grd}$ pentru piese în aer;
 $(7-9) \cdot 10^{-3} \text{ W/cm}^2 \text{ grd}$ pentru piese în ulei;

Fig. 2.2. Variația în timp a încălzirii unui conductor străbătut de curent.



A este suprafața de răcire, în cm^2 ;

θ — încălzirea conductorului (supratemperatura sa față de temperatura mediului ambiant), în grade.

Datorită răcirii, încălzirea în timp a conductorului ca urmare a acumulării puterii primite prin efect Joule-Lenz ($P_p = RI^2$) se desfășoară în serviciul de durată după o curbă conform figurii 2.2, în care se vede că creșterea temperaturii este din ce în ce mai lentă, obținându-se după un anumit timp (teoretic infinit, dar practic egal cu câteva minute până la câteva ore în funcție de masa corpului) o stabilizare a temperaturii la o valoare maximă, numită temperatură de regim.

Atingerea acestei valori corespunde momentului în care din puterea primită nu se mai acumulează nimic, ea fiind în întregime cedată mediului ambiant.

Din relația de egalitate $P_p = P_t$ sau $RI^2 = KA\theta$, rezultă valoarea supratemperaturii de regim:

$$\theta_r = \frac{\rho}{K} \frac{I^2}{sp} = \frac{\rho}{K} \frac{s}{p} j^2, \quad (2.2)$$

în care:

ρ este rezistivitatea, în $\Omega \text{ cm}$;

s — secțiunea conductorului, în cm^2 ;

p — perimetrul conductorului, în cm ;

j — densitatea de curent, în A/cm^2 .

• Temperatura conductorului se obține adunând încălzirea θ cu temperatura mediului ambiant θ_a .

Valoarea τ din figura 2.2, obținută la intersecția tangentei la curbă (la $t = 0$) cu asimptota la curbă (la $\theta = \theta_r$), reprezintă timpul în care conductorul ar atinge încălzirea de regim în condițiile în care nu ar ceda deloc căldură.

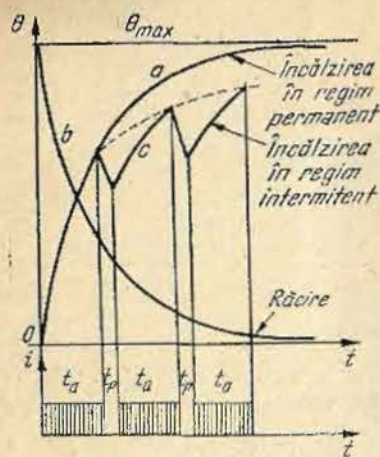


Fig. 2.3. Încălzirea unui conductor în regim de funcționare intermitent:

a — curba de încălzire; b — curba de răcire;
 c — variația încălzirii în regim intermitent;
 i — curentul ce străbate conductorul.

Această valoare, numită *constantă de timp*, caracterizează posibilitățile de încălzire și de răcire ale conductorului. Timpul total de atingere a temperaturii de regim este aproximativ egal cu 3τ .

În serviciul intermitent, în care perioadele de încălzire alternează cu perioada de răcire (fig. 2.3), încălzirea maximă atinsă (θ_{ri}) este mai mică decît cea obținută în serviciul de durată la trecerea aceluiași curent.

Cu aproximație, $\theta_{ri} = \theta_r \cdot D_A$, unde D_A este durată relativă de conectare definită anterior (v. rel. 1.4).

În cazul curenților de scurtcircuit, de foarte mare intensitate, dar de foarte scurtă durată, se poate considera că întreaga energie primită este acumulată în calea de curent (conductor).

Rezultă valoarea aproximativă a încălzirii conductorului la scurtcircuit:

$$\theta_{sc} = \frac{\rho}{\gamma c} j^2 t, \quad (2.3)$$

unde:

- c — este căldura specifică a materialului conductorului, în $\text{Ws/g} \cdot \text{grd}$;
- γ — greutatea specifică a materialului, în g/cm^3 ;
- j — densitatea de curent a scurtcircuitului de durată, în A/cm^2 ;
- t — durată scurtcircuitului, în s.

În tabelul 2.1 sînt dați cîțiva parametri fizici pentru o serie de materiale conductoare și rezistive.

Tabelul 2.1

Parametrii fizici ai materialelor conductoare și rezistive

Materialul	Masa specifică ρ (g/cm ³)	Rezistivitatea ρ la 20°C ($\Omega \cdot \text{cm}$)	Coefficientul de temperatură al rezistivității α_p (1/grd)	Conductivitatea termică λ (W/cm ² · grd)	Căldura specifică volumetrică γ_c (Ws/cm ³ · grd)
Argint	10,5	$1,65 \cdot 10^{-6}$	$4,42 \cdot 10^{-3}$	4,18	2,60
Cupru	8,93	$1,78 \cdot 10^{-6}$	$4,39 \cdot 10^{-3}$	3,93	3,76
Aluminiu	2,7	$2,90 \cdot 10^{-6}$	$4,00 \cdot 10^{-3}$	2,10	2,40
Oțel	7,86	$(10-25) \cdot 10^{-6}$	$5,00 \cdot 10^{-3}$	0,65	3,60
Zinc	7,14	$6,4 \cdot 10^{-6}$	$4,00 \cdot 10^{-3}$	1,10	2,73
Alamă	8,5	$(6-8) \cdot 10^{-6}$	$2,00 \cdot 10^{-3}$	1,10	3,20
Constantan (54 Cu, 46 Ni)	8,96	$50 \cdot 10^{-6}$	$-0,01 \cdot 10^{-3}$	0,22	3,65
Manganină (84 Cu, 4 Ni, 12 Mn)	8,3	$43 \cdot 10^{-6}$	$\pm 0,01 \cdot 10^{-3}$	0,22	3,40
Nichelină (67 Cu, 31 Ni, 2 Mn)	8,9	$40 \cdot 10^{-6}$	$0,20 \cdot 10^{-3}$	—	3,54
Crom-nichel (62 Ni, 15 Cr, 23 Fe)	8,15	$110 \cdot 10^{-6}$	$0,13 \cdot 10^{-3}$	0,13	3,74
Fontă cenușie	7,6	$80 \cdot 10^{-6}$	$1,10 \cdot 10^{-3}$	—	2,70

C. SOLICITĂRI ELECTRODINAMICE

În regim normal de funcționare a aparatelor, solicitările mecanice datorate forțelor electrodinamice sînt mici. În cazuri de accidente însă, în instalație pot să apară curenți de scurtcircuit de mii și zeci de mii de amperi, asupra căilor conducătoare de curent ale aparatelor se exercită forțe de atracție sau respingere de mii sau chiar zeci de mii de newtoni, ceea ce solicită mecanic întregul aparat și, încheiebi, căile conducătoare de curent și izolația de susținere a acestora.

În cazul a două conductoare paralele străbătute respectiv de curenții I_1 și I_2 , forțele sînt de atracție cînd curenții sînt de același sens și de respingere cînd curenții sînt de sensuri contrare (fig. 2.4, a și b).

• Valoarea forțelor electrodinamice este dată de relația

$$F = 2 I_1 I_2 \frac{l}{a} \cdot 10^{-8} [\text{daN}] \quad (2.4)$$

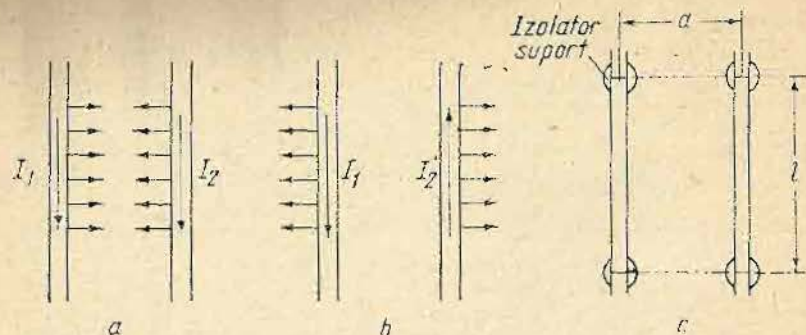


Fig. 2.4. Forțe electrodinamice între conductoare paralele:

a — curenți în același sens; b — curenți în sens contrar; c — bare conductoare de curent susținute de izolatoare-suport.

sau, dacă $I_1 = I_2 = I$:

$$F = 2I^2 \frac{l}{a} \cdot 10^{-8} \text{ [daN]}, \quad (2.5)$$

în care:

I este curentul de scurtcircuit de șoc* care străbate cele două conductoare, în $A_{\max}$;

l — lungimea de conductor luată în considerație (de exemplu, distanța dintre două izolatoare-suport);

a — distanța dintre conductoare (fig. 2.4, c) (l și a se exprimă în aceleași unități).

• Defectele cele mai frecvent întâlnite, provocate de efectul forțelor electrodinamice, sînt:

— *îndoirea conductoarelor* și, prin aceasta, reducerea distanțelor de izolare;

— *slăbirea legăturilor* și chiar desprinderea conductoarelor din legături;

— *slăbirea presiunii pe contacte*, care poate determina sudarea contactelor;

— *distrugerea prin solicitare mecanică a izolatoarelor-suport*;

— *deschiderea separatoarelor sub sarcină*, lucru deosebit de grav, care poate produce scurtcircuite în instalație și deteriorări importante ale acestora;

— *deformarea bornelor*.

* amplitudinea primei alternanțe a curentului de scurtcircuit.

D. SOLICITĂRI DATORATE MEDIULUI ÎN CARE LUCREAZĂ APARATELE

În timpul funcționării lor, aparatele electrice sînt puternic influențate de acțiunea diferiților agenți fizici, cum sînt: umiditatea, praful, radiațiile solare, vaporii corosivi etc. Aceștia, acționînd asupra unor elemente sensibile ale aparatelor, pot determina funcționarea necorespunzătoare sau scoaterea lor din funcțiune.

1. Condiții normale de mediu

Cea mai mare parte a aparatelor se construiesc pentru a funcționa în condiții normale, adică în aer, într-un mediu cu următoarele caracteristici (conform STAS 553/3-80):

- altitudinea: pînă la 2 000 m;
- temperatura mediului înconjurător: cuprinsă între -15°C și $+40^{\circ}\text{C}$ (media zilnică nedepășind 35°C);
- umiditatea relativă a mediului înconjurător: maximum 90% la temperatura de 20°C sau 50% la temperatura de 40°C ;
- lipsă de praf și agenți corosivi.

• **Aparate de înaltă tensiune** se construiesc, în funcție de locul de utilizare, chiar pentru „condiții normale” de mediu, în două variante:

- aparate destinate să funcționeze în interiorul clădirilor (construcții „de interior”);
- aparate destinate să funcționeze în aer liber (construcții „de exterior”).

Aparatele de exterior, fiind supuse acțiunii directe a intemperiilor (ploaie, zăpadă, chiciură), acțiunii radiațiilor solare, a vîntului și a unor depuneri mai bogate de praf, au izolația exterioară dimensionată mai larg și o construcție mai robustă (la care se iau, de asemenea, măsuri de protecție împotriva pătrunderii în aparat a apei de ploaie, împotriva efectului radiațiilor solare și a unor variații mai mari de temperatură).

• **Aparatele de joasă tensiune** se pot construi în multe variante de protecție. Gradele de protecție au fost normalizate.

Simbolizarea gradelor normale de protecție se face (conform STAS 3999-75) prin literele IP urmate de trei cifre caracteristice, caracterizînd fiecare dintre ele protecția la o anumită solicitare:

— *prima cifră*, care poate lua valori între 0 și 6, simbolizează grade normale de protecție împotriva pătrunderii corpurilor solide și a prafului.

lui și de protecție a persoanelor împotriva electrocutării prin atingerea pieselor sub tensiune;

— a doua cifră, care poate lua valori între 0 și 8, simbolizează grade normale de protecție împotriva pătrunderii apei;

— a treia cifră, care poate lua valori între 0 și 5, simbolizează grade normale de protecție împotriva solicitărilor mecanice.

De exemplu, un aparat pe care este marcată protecția IP-442 este astfel construit încît:

- în aparat nu pot pătrunde corpuri străine avînd dimensiuni peste 1 mm;
- în aparat nu poate pătrunde apă sau alte lichide sub formă de stropi, indiferent de direcția din care vin aceștia;
- aparatul suportă, fără deteriorări, căderea pe aparat a unei greutăți de 0,5 kg de la o înălțime de 40 cm deasupra acestuia.

2. Condiții speciale de mediu

Există numeroase situații în care condițiile de utilizare a aparatelor electrice ies din cadrul condițiilor normale:

- temperaturi ale mediului mai mari decît 40°C sau foarte joase (sub -5°C);
- altitudine la locul de utilizare peste 2 000 m;
- atmosferă încărcată cu praf industrial;
- prezență de pulberi sau gaze inflamabile ori explozive;
- climat diferit de cel temperat (diferit de „condițiile normale”, care corespund în linii mari climatului temperat din Europa).

Aceste condiții de mediu determină solicitări deosebite ale aparatului electric și, de aceea, pentru astfel de utilizări se elaborează construcții speciale, dintre care se menționează cele de mai jos.

• *Aparate destinate să funcționeze în climat normal, dar în încăperi cu umiditate mărită* (băi, pivnițe, grajduri, instalații tehnologice în care se produce abur etc.). Aceste aparate se introduc în carcase etanșe. Se folosesc anumiți izolanti rezistenți la umiditate și se iau măsuri deosebite de protecție a pieselor metalice împotriva coroziunilor.

• *Aparate destinate să funcționeze în mediu cu aer marin* (aparate „în construcție navală”). Atmosfera din zona mărilor solicită foarte sever aparatul electric, deoarece atmosfera umedă și sărată favorizează coroziunea pieselor metalice și înrăutățește mult comportarea pieselor electroizolante. Se iau măsuri de protecție a metalelor împotriva coroziunii și se folosesc aliaje rezistente la acțiunea corosivă a apei de mare, cum sînt bronzul și siluminiul.

• *Aparate destinate să funcționeze la altitudini de peste 2 000 m sau în instalații electrice la bordul avioanelor.* La altitudini mai mari

de 2 000 m se face simțită influența rarefierii aerului, care determină:

- reducerea tensiunii de utilizare;
- înrăutățirea condițiilor de răcire;
- modificarea, la altitudini de peste 6—7 000 m, a condițiilor de stingere a arcului electric.

• *Aparate destinate să funcționeze în medii conținînd pulberi sau gaze explozive.* Arcul electric care se formează în mod normal la funcționarea aparatelor de întrerupere, satî cel care se poate forma în caz de accidente prin străpungerea sau conturarea unei izolații imperfecte, poate provoca incendii sau explozii grave, dacă atmosfera este încărcată cu substanțe inflamabile sau explozive. Astfel de situații se întîlnesc în minele de cărbuni, în care există pericolul de apariție a gazului „grizu” (amestec de metan cu aer), în instalațiile de extragere, prelucrare și depozitare a produselor petroliere și în multe instalații din industria chimică. Aparatele antiexplozive se marchează cu simbolul general Ex (STAS 6877/1-73).

Dintre diferite procedee care urmăresc să evite aprinderea amestecului exploziv, mai importante sînt imersiunea în ulei (simbol O) și capsularea antideflagrantă (simbol d).

Capsularea antideflagrantă este soluția cea mai frecvent folosită. Ea constă în închiderea aparatului într-o carcasă metalică rezistentă la presiunea maximă ce poate apărea în cazul unei explozii în interiorul aparatului. De asemenea, carcasa metalică a aparatului este astfel construită încît gazele din interior, aprinse în momentul apariției arcului electric, sînt aruncate în afară prin interstiții foarte înguste, care determină o răcire puternică a gazelor și împiedică astfel transmiterea exploziei în exterior. Lățimea și lungimea interstițiului au valori impuse prin norme și variază în funcție de volumul carcasei și de natura mediului exploziv (fig. 2.5);

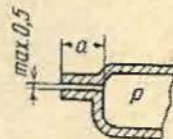


Fig. 2.5. Dimensiunile interstițiului și presiunea de încercare a carcaselor aparatelor antigrizutoase, în funcție de capacitatea carcasei (1 at = $1,01326 \cdot 10^5 \text{ N/m}^2$).

Capacitate	Presiunea p at	Lățimea a mm
< 0,5	5	8
0,5 - 2	6	15
> 2	8	25

- *Aparate destinate să funcționeze în climatul țărilor calde* (climat tropical). Materialele izolante folosite și acoperirile pieselor metalice se aleg în funcție de tipul climatului tropical:

- *climat tropical umed* (TH), caracterizat prin temperatură și umiditate mare, variații mari de temperatură între zi și noapte și micro-organisme (mușcături, ciuperci);

- *climat tropical uscat* (TA), caracterizat prin temperaturi înalte, radiații solare puternice, furtuni de nisip.

- *Aparate destinate să funcționeze în medii foarte friguroase* (condiții simbolizate cu „F”), caracterizate prin temperaturi foarte joase (-60°). Aparatele trebuie construite cu materiale speciale și locurile de frecare trebuie unse cu unsori siliconice.

Verificarea cunoștințelor

- 2.1. Ce deosebire este între conturare și străpungeră?
- 2.2. La ce tensiune se încearcă un aparat de 35 kV? Dar unul de 110 kV?
- 2.3. Stabiliți relația de calcul pentru încălzirea maximă a unui conductor de secțiune circulară de diametru b .
- 2.4. Stabiliți relația de calcul pentru încălzirea maximă a unui conductor de secțiune rectangulară $a \times b$.
- 2.5. Determinați încălzirea maximă a unei bare de alamă cu diametrul de 20 mm, la trecerea unui curent de 600 A, știind că $\rho = 8 \cdot 10^{-6} \Omega \cdot \text{cm}$; $K = 10^{-3} \text{ W} \cdot \text{cm}^2 \cdot \text{grd}$.
- 2.6. Ce curent poate străbate în regim permanent o bară de cupru de 20×4 mm, astfel încât încălzirea ei să nu depășească 120 grd , știindu-se că $\rho = 2 \cdot 10^{-6} \Omega \cdot \text{cm}$ și $K = 10^{-3} \text{ W} \cdot \text{cm}^2 \cdot \text{grd}$?
- 2.7. Ce temperatură va căpăta o bară de aluminiu cu diametrul de 20 mm în timp de 2,5 s, la o densitate de curent de scurtcircuit de 49 A/mm^2 , știindu-se că $\rho = 3 \cdot 10^{-6} \Omega \cdot \text{cm}$; $\gamma_c = 4 \cdot 10^{-3} \text{ Ws} \cdot \text{cm}^2 \cdot \text{grd}$; $\theta_a = 20^{\circ}\text{C}$?
- 2.8. Care sînt modurile de transmitere a căldurii?
- 2.9. Ce energie este transmisă mediului exterior într-o zi de un aparat cu o suprafață de răcire de $1,25 \text{ m}^2$ la o diferență de temperatură de 30 grd , știindu-se că valoarea coeficientului mediu de transmisie totală este $K = 8 \cdot 10^{-4} \text{ W/cm}^2 \cdot \text{grd}$?
- 2.10. Ce forță se exercită între două bare paralele cu lungimea de 2 m situate la distanța de 35 cm, la un curent de scurtcircuit de durată (stabilizat) $I_d = 60 \text{ kA}$, știindu-se că valoarea curentului de scurtcircuit de șoc este $I_s = 1,8\sqrt{2} I_d$?
- 2.11. Ce efect pot avea forțele electrodinamice?
- 2.12. Ce reprezintă a doua cifră din simbolizarea gradelor normale de protecție?
- 2.13. Sînt aparatele în execuție antideflagrantă etanșe sau nu?

ARCUL ELECTRIC DE ÎNTRERUPERE

A. IONIZAREA ȘI DEIONIZAREA GAZELOR. CARACTERISTICA VOLT-AMPER A ARGULUI ELECTRIC

Atomul oricărui corp este format dintr-un *nucleu* și din mai mulți *electroni* care se rotesc în jurul acestuia.

Electronul este încărcat cu electricitate negativă, iar nucleul — cu electricitate pozitivă. În condiții normale, cantitatea de electricitate negativă a tuturor electronilor unui atom compensează cantitatea de electricitate pozitivă a nucleului acestuia, astfel încît, față de mediul exterior, atomul este neutru din punct de vedere electric.

Dacă însă printr-un procedeu oarecare i se smulge atomului un electron, sarcina electrică a atomului nu mai este nulă (atomul nu mai este neutru din punct de vedere electric) și el apare ca fiind încărcat cu o anumită cantitate de electricitate pozitivă. Un astfel de atom se numește *ion pozitiv*.

• *Orice proces prin care se realizează smulgerea electronilor de pe orbitele lor, cu formarea de electroni liberi și ioni pozitivi, poartă numele de ionizare.*

Un gaz în care au apărut electroni liberi și ioni devine *ionizat*. În această stare, gazul își pierde proprietățile izolante și devine conducător de electricitate, conductivitatea sa fiind cu atît mai mare, cu cît gazul este mai puternic ionizat.

La aparatele electrice, ionizarea se produce în special pe două căi:

— prin ciocnirea unui electron avînd viteză (și deci energie cinetică) mare cu un atom neutru (*ionizare prin șoc*);

— sub acțiunea temperaturilor foarte înalte (*ionizare termică*).

La separarea sub sarcină a contactelor unui aparat electric, datorită diferenței de potențial dintre contacte și încălzirii mari a punctelor de contact în momentul întreruperii, se produce o ionizare puternică a aerului, care devine bun conducător de electricitate și permite formarea între contacte a unui arc electric prin care curentul continuă să circule.

• *Descărcarea prin arc se caracterizează prin ionizare intensă a spațiului (ionizarea termică este predominantă), emisie de electroni din metalul catodului (datorită încălzirii sale și cimpului electric mare între coloană și catod), temperatura foarte înaltă a coloanei arcului și*

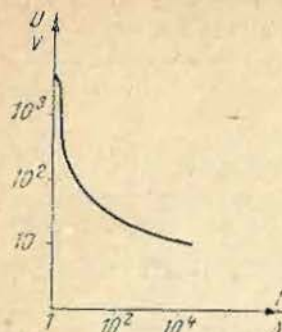


Fig. 3.1. Caracteristica tensiune-curent a unei descărcări prin arc.

a capetelor acestuia ($6\,000 \dots 7\,000^\circ\text{C}$), *luminozitate* extrem de intensă a coloanei, *caracteristică tensiune-curent** (volt-ampere) negativă (fig. 3.1).

• În spațiul dintre contacte se petrec însă, în același timp cu procesele de ionizare, și **processe inverse, de deionizare**, prin care se reduce numărul de particule ionizate.

Astfel de procese de deionizare sînt:

— *recombinarea* între electronii liberi și ionii pozitivi, formîndu-se astfel atomi neutri;

— *ieșirea electronilor* din spațiul de descărcare și împrăștierea lor în spațiul înconjurător.

Datorită temperaturii foarte mari a arcului electric, efectele sale sînt foarte puternice și duc la solicitări importante ale pieselor învecinate (atît metalice, cît și izolate). Au loc topiri ale pieselor de contact, ceea ce duce la uzura lor și arderi ale pieselor izolate, ale căror caracteristici se înrăutățesc.

Stingerea arcului electric într-un timp cît mai scurt pentru a limita efectele sale este o problemă deosebită pentru constructorii de aparate.

B. METODE ȘI DISPOZITIVE DE STINGERE A ARCULUI ELECTRIC

Stingerea arcului electric în aparatele de comutație urmărește *frînarea proceselor de ionizare și favorizarea celor de deionizare*.

Favorizarea proceselor de deionizare se realizează îndeosebi prin:

— folosirea unor contacte de rupere din materiale cu *punct de vaporizare cît mai ridicat*;

— menținerea unei *presiuni ridicate* în zona în care se dezvoltă arcul electric;

— *răcirea spațiului* în care se dezvoltă arcul electric;

— *deplasarea arcului electric*, prin suflaj magnetic, în zone cu gaze reci sau în contact cu pereții reci ai unei „camere de stingere”;

— *insuflarea în zona arcului electric a unui jet de gaz sau lichid rece*;

— *folosirea gazelor electronegative* (hexafluorura de sulf) care au proprietatea de a fixa electroni pe atomii neutri, formînd ioni negativi cu mobilitate mult mai redusă;

— *folosirea stingerii în vid înaintat*.

* căderea de tensiune în arc funcție de mărimea curentului.

1. Stingerea arcului de curent continuu

În ceea ce privește arcul de curent continuu, se constată următoarele:

— *în coloana de arc căderea de tensiune este uniformă și are o valoare cuprinsă între 15 și 30 V/cm*, în funcție de mărimea curentului, natura, presiunea și viteza de deplasare a gazului;

— *în imediata apropiere a electrozilor, apare o cădere de tensiune de 20–30 V*, în funcție de valoarea curentului și de materialul electrozilor.

Rezultă că se poate exprima căderea de tensiune în arc prin relația

$$U_a = A + Bl,$$

în care:

U_a este căderea de tensiune între electrozi, în V;

$A = 20 \dots 30 \text{ V}$ — cădere de tensiune lângă electrozi;

$B = 15 \dots 30 \text{ V/cm}$ — căderea specifică de tensiune în coloana de arc;

l — lungimea arcului, în cm.

Pentru stingerea arcului de curent continuu este necesară o cădere de tensiune în arc egală cu cel puțin tensiunea sursei. Mărirea necesară a căderii de tensiune în arc se poate obține pe una dintre următoarele căi:

— *creșterea lungimii arcului*, care se obține prin folosirea unor prelungiri înclinate ale contactelor, numite coarne de suflaj (fig. 3.2);

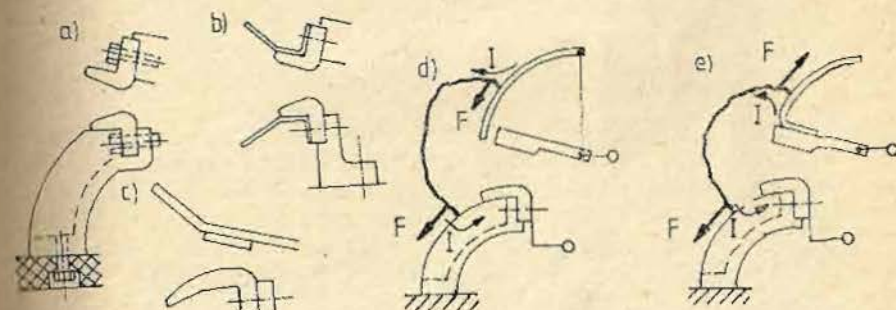


Fig. 3.2. Coarne de suflaj:

a, b, c — diverse tipuri constructive; d — legarea incorectă a cornului; e — legarea corectă a cornului.

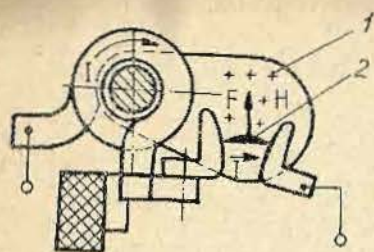


Fig. 3.3. Dispozitiv de stingere a arcului de c.c. prin suflaj magnetic: a — pereți metalici care aduc cimpul magnetic perpendicular pe arc; b — arcul electric.

este creat chiar de curentul care străbate aparatul și care trebuie întrerupt (fig. 3.3).

Toate metodele de stingere a arcului de c.c. menționate mai sus sint combinate cu răcirea coloanei de arc, prin aducerea în contact a acesteia cu un perete rece. În acest scop se folosesc camerele de stingere care îmbracă contactele și care sint astfel construite încît au interstițiile înguste în care arcul electric este obligat să intre, venind în contact cu pereții camerei.

2. Stingerea arcului de curent alternativ

Arcul electric de curent alternativ se deosebește de cel de curent continuu prin următoarele aspecte:

— valoarea curentului care străbate circuitul se schimbă în fiecare moment, oscilînd între o valoare maximă pozitivă și o valoare maximă negativă;

— la fiecare semiperioadă curentul trece prin valoarea zero și polaritatea electrozilor se schimbă.

Datorită trecerii naturale a curentului prin zero, mijloacele de stingere folosite în aparatele de c.a. își exercită acțiunea în special în această perioadă restabilind prin deionizarea spațiului de arc, rigiditatea dielectrică a acestuia și împiedicînd astfel reamorsarea arcului electric.

În felul acesta, stingerea arcului electric de c.a. se obține cu o distanță mult mai mică între contacte și cu degajare mult mai mică de energie decît stingerea arcului electric de c.c.

Metodele folosite pentru stingerea arcului de curent alternativ sint:

— *divizarea arcului* într-un mare număr de arcuri scurte în camerele de stingere cu plăcuțe deionice (fig. 3.4). Acestea, fiind din oțel,

— *divizarea arcului*, folosită la aparatele care au rupere dublă, întrerupînd circuitul simultan în două puncte;

— *deplasarea rapidă a arcului*, conformitent cu lărgirea lui, cu ajutorul suclajului magnetic.

În acest caz se folosește forța care acționează asupra unui conductor străbătut de curent electric (în cazul nostru — arcul electric) și aflat într-un cimp magnetic. În dispozitivele de acest fel, larg utilizate în aparatele de curent continuu, cimpul magnetic

crează un cimp magnetic cu efect de atracție asupra arcului electric, ceea ce face ca la majoritatea aparatelor de joasă tensiune să nu mai fie necesar și un dispozitiv de suflaj magnetic;

— *suflajul magnetic*, folosit acum aproape numai la unele aparate de medie tensiune, în combinație cu un grătar deionic;

— *utilizarea mediilor de stingere*:

• solide: nisipul de cuarț (la siguranțe);

• lichide: uleiul sau apa;

• gazoase: aerul comprimat, hexafluorura de sulf, produsele substanțelor gazogene ca aminoplastul sau fibra;

— *vidul înaintat*.

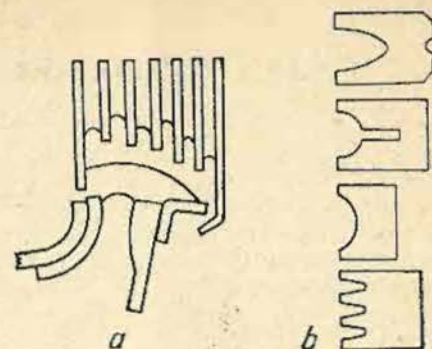


Fig. 3.4. Cameră de stingere cu plăcuțe deionice:

a — secțiune prin cameră; b — diferite forme de plăcuțe folosite la camerele de stingere ale contactoarelor și întreruptoarelor automate de c.a.

Verificarea cunoștințelor

3.1. Care sint modurile de ionizare?

3.2. Care sint caracteristicile descărcării prin arc?

3.3. Ce factori favorizează deionizarea spațiului de arc?

3.4. Ce metode se folosesc pentru stingerea arcului electric de curent continuu?

3.5. Ce metode se folosesc pentru stingerea arcului electric de curent alternativ?

3.6. În ce caz crește mai mult căderea de tensiune în arc: cînd se dublează distanța de 11 mm dintre contacte sau cînd se dublează numărul locurilor de rupere, admitîndu-se valorile $A = 22 \text{ V}$, $B = 20 \text{ V/cm}$?

APARATE PENTRU COMANDĂ MANUALĂ

În instalațiile electrice sînt folosite numeroase tipuri de aparate de joasă tensiune cu acționare manuală atît la închidere cît și la deschidere; ele servesc numai la stabilirea și întreruperea unor circuite, neavînd rol de protecție.

Se pot împărți în:

— aparate de conectare: întreruptoare și comutatoare cu pîrghie, pachet și cu came, separatoare, întreruptoare de sarcină, întreruptoare cu siguranță, prize și fișe industriale;

— aparate pentru acționarea mașinilor electrice: comutatoare stea-triunghi, inversoare de sens, autotransformatoare de pornire, reostate de pornire și excitație, controlere;

— aparate pentru instalații interioare.

A. ÎNTRERUPTOARE ȘI COMUTATOARE CU PÎRGHIE

Sînt aparate de construcție foarte simplă, bazate pe rotirea unor cușite de contact cu ajutorul unui mîner izolat (fig. 4.1) sau — pentru întreruptoarele montate în spatele tabloului — cu ajutorul unui sistem de pîrghii (fig. 4.2).

Se fabrică în țară la tensiunea nominală de 500 V, pentru curenți între 25 și 100 A cu acționarea directă, în construcție protejată în bachelită, iar pentru curenți între 200 și 1 000 A cu acționare indirectă, în construcție deschisă.

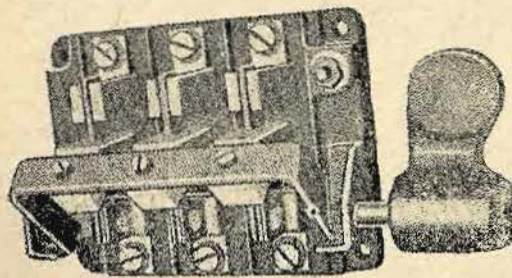
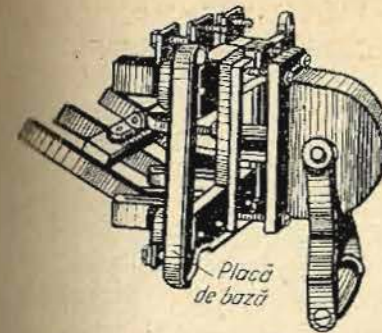


Fig. 4.1. Întreruptor-pîrghie tripolar de 60 A, cu placă de bachelită, cu întrerupere bruscă prin resort.



Con- tactul	Poziția			
	1	2	3	
R-A	x	-	-	
R-B	-	-	x	
R-C	-	-	-	x

Fig. 4.2. Întreruptor-pîrghie tripolar montat în spatele tabloului și acționat din fața tabloului prin manetă și sistem de pîrghii.

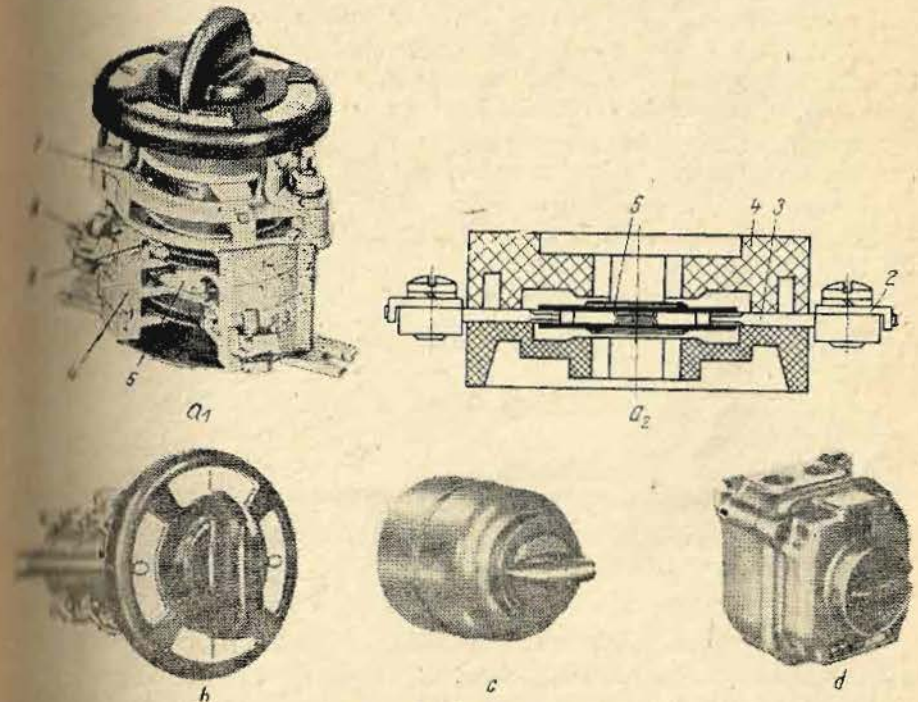


Fig. 4.3. Întreruptoare-pachet:

a) — modele secționare pentru a se putea vedea construcția interioară (1 — sistem de acționare; 2 — bornă de racord; 3 — contacte fixe; 4 — plăci de bachelită; 5 — contacte mobile); b — execuție deschisă pentru montaj îngropat; c — execuție protejată în bachelită, pentru montaj aparent; d — execuție capsulată în carcasă de fontă.

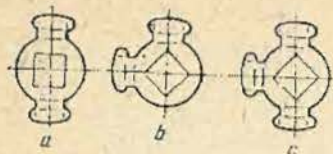


Fig. 4.4. Tipuri de contacte mobile pentru întreruptoare și comutatoare-pachet:

- a — contacte în opoziție;
- b — contacte în unghi;
- c — contacte în T.

discuri presate din material electroizolant (bachelită, aminoplast) (fig. 4.3).

Contactele mobile, din material bun conducător și elastic (tombac), sint așezate pe un ax central și se rotesc solidar cu axul.

Se deosebesc trei tipuri de contacte mobile, primul fiind folosit la întreruptoare, iar celelalte la comutatoare (fig. 4.4), permițind obținerea unor scheme de comutare foarte variate.

Întreruptoarele-pachet se pot realiza în execuție deschisă, protejată, capsulată, în bachelită sau metal.

Datorită întreruperii bruște, cu două locuri de rupere și în spațiu închis, se obțin capacități de rupere relativ mari atât în curent alternativ, cât și în curent continuu.

Se construiesc pentru tensiuni de 380—500 V, cu mărimi între 10 și 200 A.

C. ÎNTRERUPTOARE ȘI COMUTATOARE CU CAME

Din punct de vedere constructiv, întreruptoarele și comutatoarele cu came se aseamănă cu întreruptoarele-pachet, fiind alcătuite tot dintr-un număr variabil de căi de curent suprapuse; deschiderea și închiderea contactelor mobile este, de asemenea, realizată prin acționarea unui ax central comun.

Deosebirea dintre întreruptoarele-pachet și întreruptoarele cu came o constituie modul de realizare a circuitului de curent: la întreruptoarele-pachet, contactele mobile se rotesc o dată cu axul de acționare, contactele fixe fiind așezate pe un cerc periferic, iar închiderea și deschiderea circuitului se realizează între contacte cu frecare de tip furcă, pe cind la întreruptoarele cu came, contactele mobile execută mișcări

B. ÎNTRERUPTOARE ȘI COMUTATOARE-PACHET

Aparatele se obțin prin înșirarea pe același ax a unui număr variabil de elemente (pacheti) de construcție similară (nu neapărat identice), fiecare element cuprinzând o cale de curent.

Fiecare cale de curent este formată din două sau trei contacte fixe, montate între

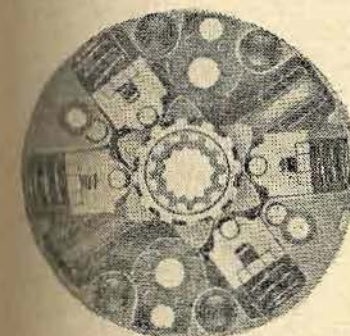
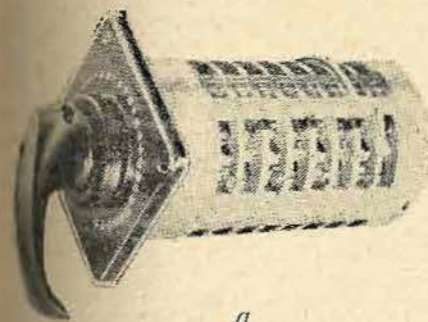


Fig. 4.5. Întreruptor cu came:
a — vedere generală; b — sistemul de contacte;
c — sistemul de sacadare.

de translație, închiderea și deschiderea circuitelor realizându-se cu ajutorul unor contacte de presiune punctiforme fără frecare (fig. 4.5).

Comutatoarele cu came prezintă performanțe superioare în ceea ce privește durata de viață, care este de 0,5 — 1 milion manevre față de 10 — 5 000 la comutatoarele-pachet, au posibilități mai mari de realizare a unor scheme complexe, gabarite reduse și siguranță mai mare în funcționare, dar au capacități de rupere mai mici, nu se pot folosi în curent continuu și necesită un consum important de argint pentru pastilele de contact.

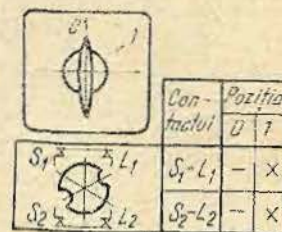


Fig. 4.6. Schema unui întreruptor bipolar.

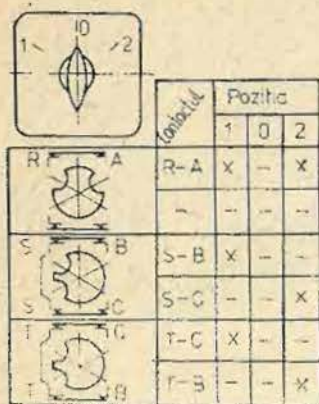


Fig. 4.7. Schema unui comutator tripolar cu două direcții.

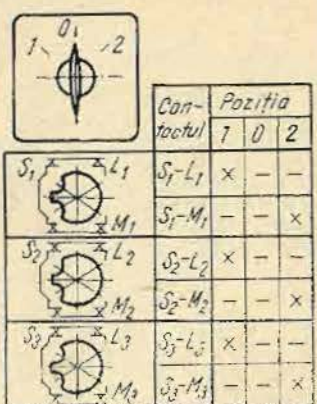


Fig. 4.8. Schema unui inversor de sens.



Fig. 4.9. Schema unui comutator stea-triunghi.

În figurile 4.6, 4.7, 4.8 și 4.9 sînt prezentate schemele unor comutatoare cu came uzuale: întrerupător bipolar, comutator tripolar cu două direcții, inversor de sens, comutator stea-triunghi.

Schema se întocmește astfel:

— se completează tabelul punînd semnul x în dreptul contactelor închise în poziția respectivă a butonului.

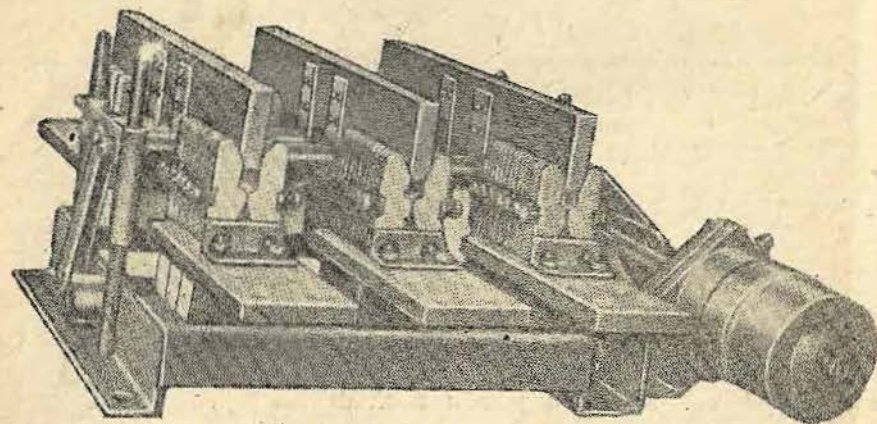


Fig. 4.10. Separator de 2000 A cu acționare pneumatică.

— se marchează adîncituri pe came în dreptul pozițiilor respective ale butonului pentru contactele de sus și în poziția opusă pentru contactele de jos.

D. SEPARATOARE

Se folosesc pentru întreruperea circuitelor sub tensiune, dar fără sarcină. Au o construcție asemănătoare celei a întrerupătoarelor cu pîrghie; se fabrică pentru curenți între 200 și 4000 A (fig. 4.10).

Pentru separatoare este obligatoriu ca poziția contactelor să fie vizibilă.

E. ÎNTRERUPTOARE DE SARCINĂ

Se folosesc din ce în ce mai mult în locul întrerupătoarelor cu pîrghie, asigurînd față de acestea capacități de rupere și durate de serviciu mai mari în gabarite reduse.

Se realizează fie în construcții derivate din cele ale unor întrerupătoare automate, la care s-au eliminat relele (fig. 4.11), fie în construcții speciale (fig. 4.12).

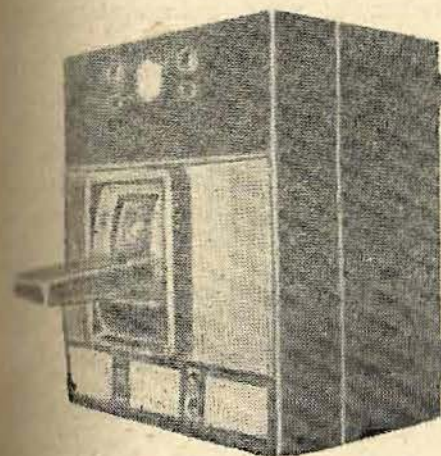


Fig. 4.11. Întrerupător de sarcină de 500 A.

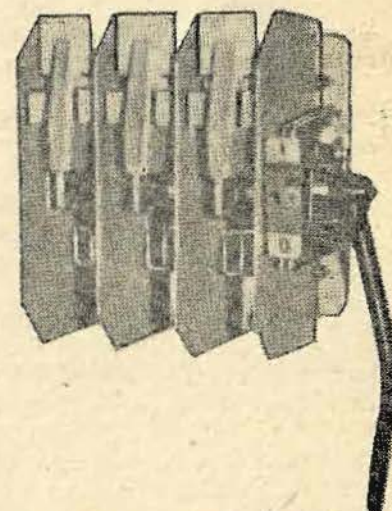


Fig. 4.12. Întrerupător de sarcină de 640 A.

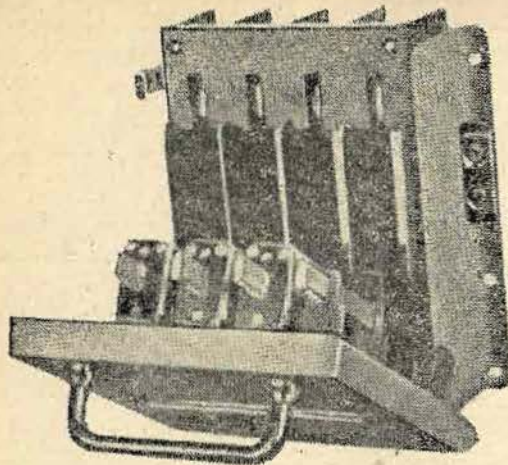


Fig. 4.13. Interruptor cu siguranțe MPR.

F. ÎNTRERUPTOARE CU SIGURANȚE

În orice tablou de distribuție sau de comandă fiind necesar atât un întreruptor general, cât și un grup de trei siguranțe fuzibile de protecție, s-a născut ideea combinării celor două funcțiuni într-o construcție comună, realizându-se astfel o economie de material și de spațiu. Întreruptoarele cu siguranțe se realizează fie în varianta simplă din figura 4.13, fie într-o construcție în care siguranțele sînt independente de întreruptor, construcție mai complicată, dar care elimină riscul accidentării operatorului în cazul închiderii întreruptorului pe un scurtcircuit (fig. 4.14).

Prizele și fișele industriale se construiesc pentru tensiunea de 380—500 V și curenți nominali între 16 și 100 A (fig. 4.15).

G. PRIZE ȘI FIȘE INDUSTRIALE

Se utilizează pentru conectarea la rețea a consumurilor mobili, cum sînt grupurile de sudură, mașinile de găurit și polizoarele portative etc.

Priza este fixă, avînd contactele conectate la rețea, iar fișa este mobilă, avînd contactele conectate la cordonul flexibil de alimentare a consumatorului.

Contactele-prizei sînt în formă de teacă cilindrică sau de furcă și protejate împotriva atingerii (deoarece sînt sub tensiune); contactele fișei sînt în formă de știft cilindric sau de lamelă și sînt protejate numai împotriva loviturilor.

Prizele și fișele industriale sînt tripolare; ele au în plus un contact de nul și un contact de pământ sau cel puțin unul cu ambele funcțiuni.

Știftul de contact corespunzător contactului de pământ trebuie să fie mai lung, astfel ca legătura la pământ să se facă înaintea celorlalte.

○ Notă. Construcția prizei, amplasarea sau dimensiunile știfturilor trebuie astfel realizate încît introducerea fișei în-priză să nu fie posibilă decît în poziția corectă.

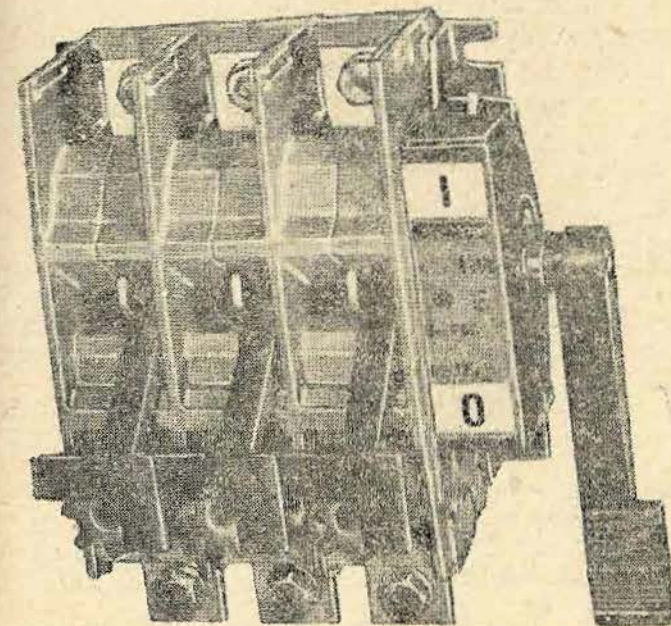


Fig. 4.14. Interruptor tripolar 125 A cu siguranțe tubulare independente.

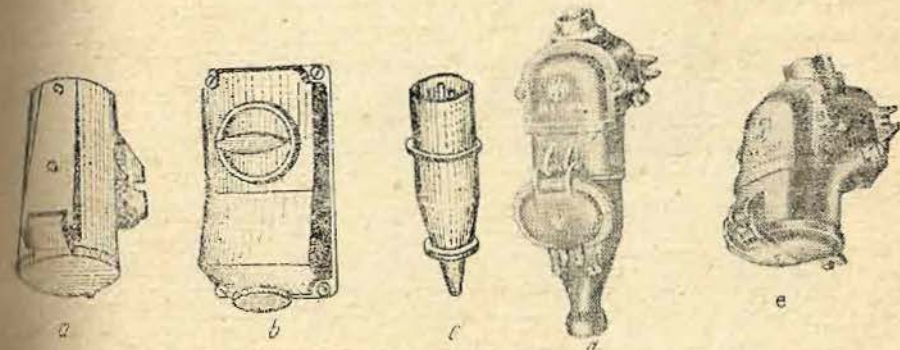


Fig. 4.15. Prize și fișe industriale:
din material plastic: a, b — prize; c — fișă; din metal: d — priză și fișă cuplate;
e — priză.

○ Este interzisă *întreruperea curentului prin scoaterea fișei din priză.*

Pentru prizele de 63 A și mai mari este obligatorie includerea în corpul prizei a unui întreruptor prevăzut cu un mecanism de blocare care împiedică scoaterea fișei din priză dacă întreruptorul nu este deschis.

H. COMUTATOARE STEA-TRIUNGHI

Aceste comutatoare servesc pentru comanda pornirii și opririi motoarelor electrice asincrone cu rotorul în scurtcircuit și au rolul de a *reduce valoarea curentului absorbit de motor în timpul pornirii.*

Comutatorul stea-triunghi se poate utiliza numai dacă motorul este astfel bobinat încât să aibă, în regim de lucru, bobinajul statoric conectat în triunghi.

Deci la o rețea de 380 V între faze poate fi conectat prin comutator stea-triunghi numai un motor pe a cărui etichetă scrie 660/380 V sau Δ 380 V.

Principiul de funcționare constă în a realiza *pornirea în două etape:*

— mai întâi se aplică motorului, conectat în stea, tensiunea rețelei (tensiunea aplicată fiecărei faze este deci de 1,73 ori mai mică decât tensiunea rețelei);

— îndată ce motorul a atins turația nominală (nu mai devreme și nici mult mai târziu), se modifică legăturile motorului în triunghi.

În felul acesta, *curentul de pornire absorbit de motor este redus la 1/3 din valoarea pe care ar fi avut-o dacă se conecta direct în triunghi.* Deoarece și cuplul de pornire scade la 1/3, pornirea prin comutatoare stea-triunghi poate fi folosită numai dacă motorul pornește în gol sau sub sarcină redusă.

Comutatoarele stea-triunghi pentru curenți pînă la 100 A se realizează acum pe baza comutatoarelor cu came (v. schema din fig. 4.9), pentru curenți mai mari folosindu-se aproape exclusiv comutatoare automate (v. cap. 6).

I. INVERSOARE DE SENS

Realizate tot pe baza comutatoarelor cu came (v. schema în fig. 4.8), inversoarele de sens pentru motoare asincrone schimbă între ele două faze ale circuitului de alimentare.

J. AUTOTRANSFORMATOARE DE PORNIRE

Autotransformatorul de pornire este un transformator trifazat în V cu numai două faze bobinate. Cu ajutorul unui comutator, motorul este conectat inițial la prizele mediane, fiind astfel alimentat la tensiune redusă.

K. REOSTATE DE PORNIRE ȘI REGLARE

Pornirea motoarelor de curent alternativ cu rotorul bobinat se face prin scurtcircuitarea treptată a rezistențelor conectate în circuitul rotoric. Soluția constructivă adoptată depinde de mărimea motorului, respectiv a rezistențelor, precum și de frecvența pornirilor.

Pentru motoare mici și frecvențe mici de pornire se folosesc *reostate de pornire* care cuprind în același ansamblu atît rezistențele, cît și comutatorul de trepte.

Pentru motoarele mari, devine necesară amplasarea separată a *bateriei de rezistență* (fig. 4.16) și a *comutatorului de trepte*. Se folosesc în acest caz, pentru scurtcircuitarea treptelor, *controlere cu toabă* (fig. 4.17), cu care se realizează de obicei și *inversarea de sens* și *frinarea motorului*.

În sfîrșit, pentru frecvențe mari de conectare, se preferă soluția cu *controlere indirecte*; acestea comandă scurtcircuitarea treptelor de pornire prin intermediul unor contactoare.

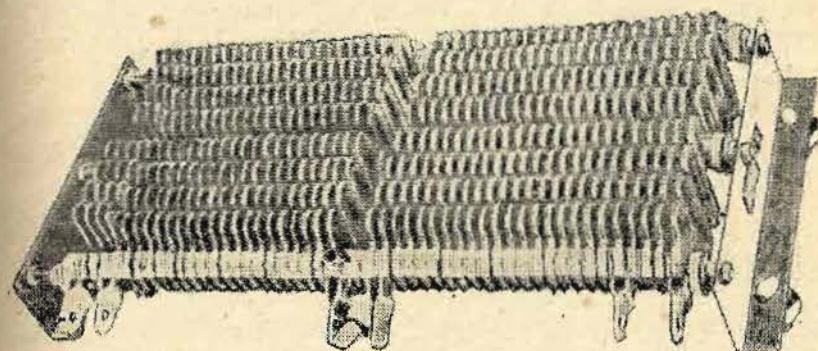


Fig. 4.16. Reostat de pornire.

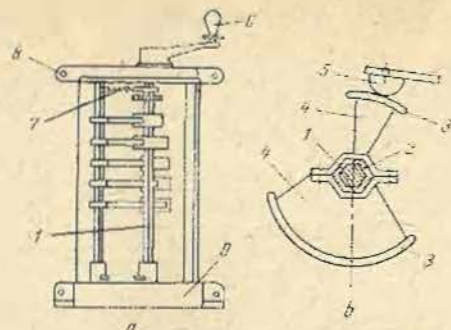


Fig. 4.17. Controler cu tobă:

α — ansamblu; b — sistemul de contacte; 1 — ax de acționare a contactelor mobile; 2 — tub izolanț; 3 — contacte mobile; 4 — elemente de fixare a contactelor mobile; 5 — contacte fixe; 6 — miner de acționare; 7 — sistem de sacadare; 8 — capac; 9 — placă de bază.

• Reostatele de pornire pot fi fie cu rezistențe metalice în aer sau în ulei, fie cu lichid (soluție de sodă).

• Reostatele de reglare au aceeași construcție, dar fiind solicitate permanent, sînt mai larg dimensionate și uneori prevăzute cu ventilatoare sau alte dispozitive de răcire forțată.

Rezistențele metalice din construcția reostatelor sînt executate din sîrme sau benzi din material rezistiv (crom-nichel, fecral, constantan etc.).

Rezistențele pentru motoare mari, amplasate în baterii separate, se execută din elemente de fontă sau tablă silicioasă, strinse pe două sau trei axe izolate, între ele fiind introduse alternativ — în vederea asigurării continuității circuitului — rondele izolante sau metalice.

L. REOSTATE DE EXCITAȚIE

Se folosesc pentru reglarea tensiunii furnizate de generatoare prin modificarea curentului de excitație. Sînt formate, ca și reostatele de pornire, dintr-un comutator cu ploturi fixat de o placă izolanță și dintr-o serie de rezistoare din sîrmă spiralizată, conectate la ploturile respective și amplasate într-o cutie metalică (fig. 4.18).

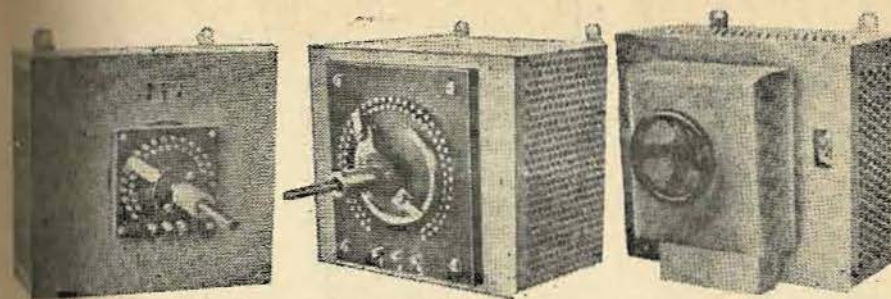


Fig. 4.18. Reostate de excitație — diferite forme constructive.

M. CONTROLERE

• Controlerile cu tobă, folosite pentru comutarea directă a curenților mari, sînt constituite din următoarele elemente principale (fig. 4.17):

— un ax izolat care poate fi rotit din exterior și pe care sînt montate contactele mobile în formă de sectoare circulare cu diferite unghiuri la contur;

— unul sau două axe izolate pe care sînt montate contactele fixe prevăzute cu elemente arcuitoare care asigură forța de apăsare necesară.

La controlerile de curent continuu se folosesc și camere de stingere cu suflaj magnetic.

Se construiesc pentru curenți mari, de 100—300 A, atît în aer cît și în baie de ulei.

• Controlerile indirecte (de comandă) se construiesc, de obicei, în varianta de controlere cu came, similare constructiv comutatoarelor cu came, dar realizate într-o construcție mai solidă (fig. 4.19), pentru curenți pînă la 25—40 A.

N. APARATE PENTRU INSTALAȚII CASNICE ȘI SEMIINDUSTRIALE

Distingem aparate de racord la rețea, aparate de conectare și aparate de protecție.

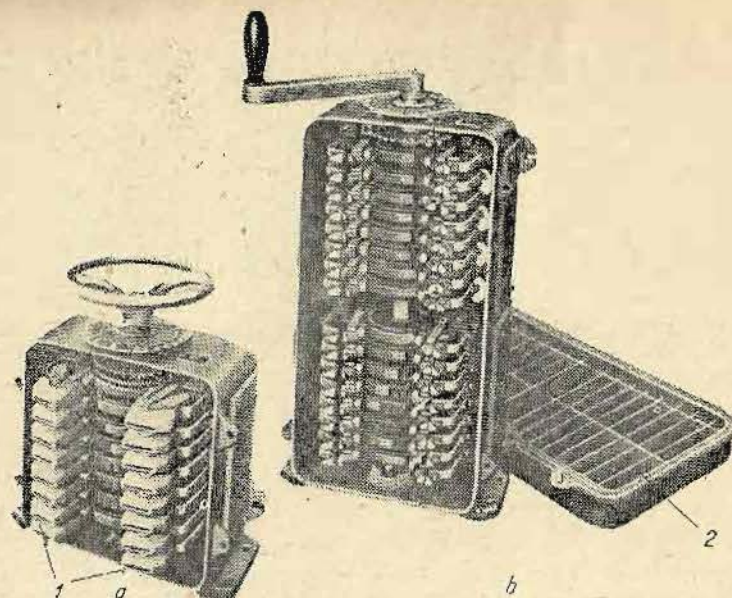


Fig. 4.19. Controlere cu came:

a — soluție cu camerele de stingere aplicate; b — soluție cu camerele de stingere încorporate; 1 — camere de stingere ceramice; 2 — capac cu camere de stingere.

1. Aparate de racord la rețea (prize, fișe, cuple)

• Prizele fac parte din instalația fixă, contactele lor fiind permanent sub tensiune. Pot fi *aparente* (pe tencuială), *îngropate* (pentru montare în doze, sub tencuială), *capsulate* (în siluminu sau material plastic).

După numărul polilor, pot fi *bipolare*, *bipolare cu contact de protecție*, *tripolare cu contact de protecție*, *tripolare cu contact de protecție și contact de nul*.

Cele bipolare pot fi simple, duble și triple.

Prizele bipolare se execută pentru 10 și 16 A, cele tripolare — pentru 10, 16 și 25 A (fig. 4.20).

Sînt prevăzute cu teci de contact care, fie prin elasticitatea materialului, fie prin elemente arcuitoare auxiliare, asigură apăsarea necesară pe piciorușele fișelor.

• **Fișele**, conectate printr-un conductor flexibil la receptorul mobil, se introduc în prize pentru realizarea legăturii electrice.

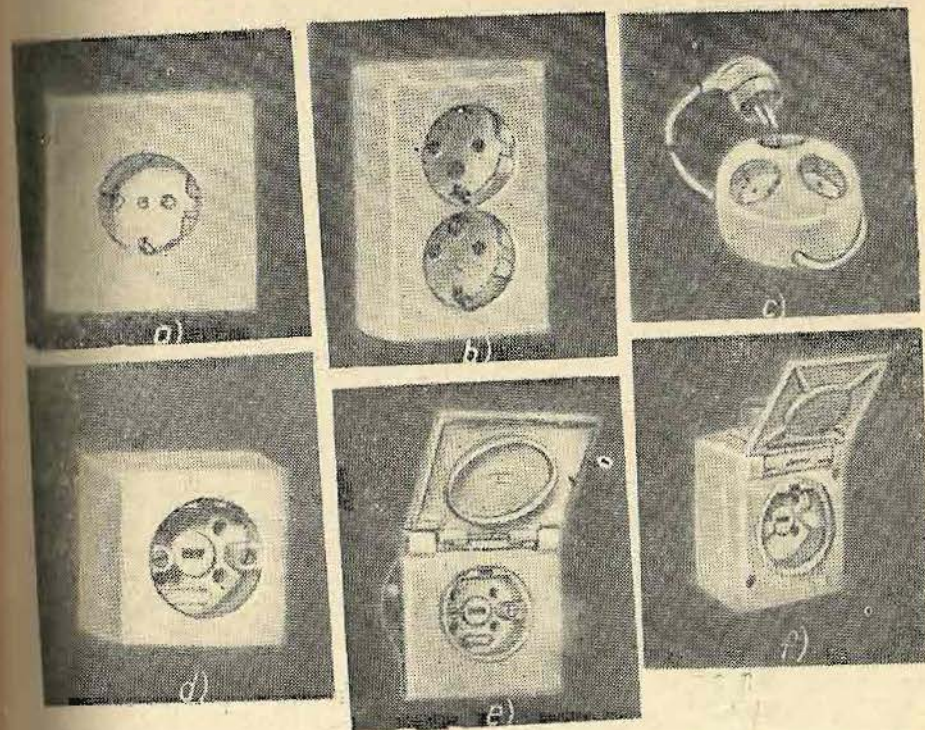


Fig. 4.20. Prize bipolare cu contact de protecție (a, b, c) și tripolare cu contact de nul și de protecție (d, e, f):

a — îngropată; b — dublă îngropată; c — triplă cu cordon; d — aparentă; e — etanșă îngropată; f — etanșă aparentă.

În cazurile în care solicitările termice nu sînt importante, se pot folosi fișe realizate prin presare din materiale termoplastice, împreună cu cordonul. Tipurile de fișe sînt aceleași cu ale prizelor, însă există și fișe de 6 A (fig. 4.21).

Cuplele sînt prize mobile, servind la realizarea prelungitoarelor care au o fișă la un capăt și o cuplă la celălalt (fig. 4.22).

Un tip special de cuplă este aparatul denumit priză pentru aparate electrocasnice (fig. 4.23) și care poate fi cu sau fără contact de protecție.

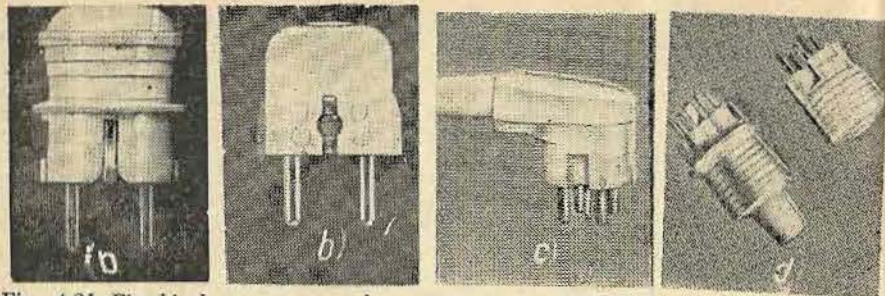


Fig. 4.21. Fișe bipolare cu contact de protecție (a, b) și tripolare cu contact de nul și de protecție (c, d)

2. Aparate de conectare (întreruptoare și comutatoare)

Întreruptoarele și comutatoarele de instalații servesc îndeosebi pentru conectarea și deconectarea circuitelor de lumină.

Întreruptoarele moderne sînt de tip *cumpănă* (fig. 4.24) cu manevrare ușoară, funcționare liniștită, consum redus de materiale și longevitate mare (cca 250 mii conectări).

Cea mai modernă soluție o constituie însă întreruptoarele electronice, fără elemente mobile și fără contacte, sensibile la atingerea sau apropierea mîinii.

Variantele constructive sînt aceleași ca la prize.

Se construiesc pentru tensiunea nominală de 250 V și curent nominal de 10 A sau 16 A.

3. Aparate de protecție (siguranțe și întreruptoare automate)

Protecția împotriva scurtcircuitelor poate fi asigurată prin *siguranțe fuzibile* sau *întreruptoare automate de instalații*, iar protecția împotriva efectelor micșorării rezistenței de izolație — prin *întreruptoare automate de protecție împotriva curenților de defect* (IAPCD). Ele sînt tratate în capitolele 5 și 6.

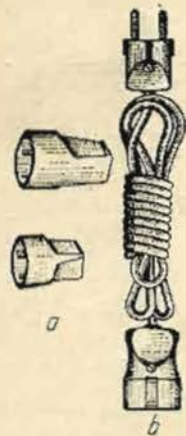


Fig. 4.22. Cuple și prelungitoare:
a — cuple;
b — prelungitor cu fișă și cuplă.

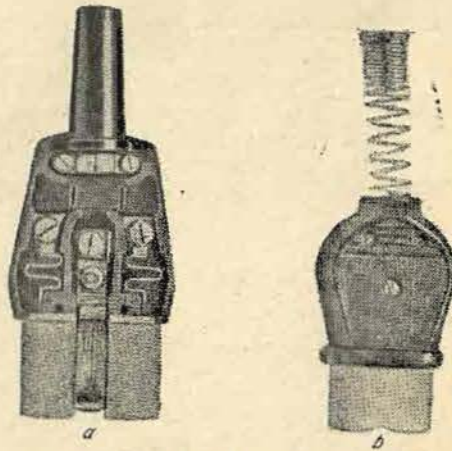


Fig. 4.23. Prize pentru aparate electrocasnice:
a — cu contact de protecție;
b — fără contact de protecție.

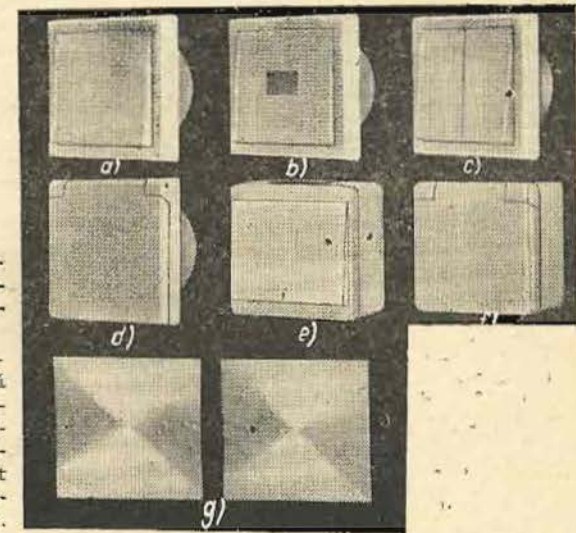


Fig. 4.24. Întreruptoare și comutatoare moderne de instalații, tip *cumpănă* și electronice:

a — întreruptor îngropat; b — întreruptor îngropat cu lampă de control; c — comutator îngropat; d — întreruptor îngropat etanș; e — întreruptor aparent; f — întreruptor aparent etanș; g — comutator electronic cu acționare prin atingere.

Verificarea cunoștințelor

- 4.1. Ce avantaje prezintă comutatoarele cu came față de comutatoarele-pachet?
- 4.2. Realizați o schemă de comutator monopolar cu trei direcții.
- 4.3. Ce măsuri de protecție a muncii se iau în construcția prizelor industriale?
- 4.4. Care sînt efectele conectării în stea a unui motor comandat de un comutator stea-triunghi?
- 4.5. În ce condiții este necesară și posibilă conectarea în stea-triunghi?
- 4.6. Explicați schema din figura 4.8.
- 4.7. Explicați funcționarea unui autotransformator de pornire.
- 4.8. Care sînt avantajele folosirii controlerelor de comandă?
- 4.9. Cum sînt dimensionate reostatele de reglare față de cele de pornire și de ce?
- 4.10. Ce tipuri constructive de prize cunoașteți?
- 4.11. Care sînt avantajele întreruptoarelor-cumpănă?

Capitolul 5

APARATE DE PROTECȚIE

Solicitările termice, electrice și electrodinamice, la care sînt supuse aparatele electrice, sînt mult amplificate în situațiile accidentale de suprasarcini, scurtcircuite și supratensiuni.

A. SUPRACURENȚI

• Curenții de suprasarcină și de scurtcircuit (denumiți *supracurenți*), cu cauzele și caracteristicile lor, sînt prezentați în tabelul 5.1.

La producerea unui scurtcircuit, variația curentului urmărește, de obicei, evoluția în timp reprezentată în figura 5.1 în care se observă că valoarea curentului de scurtcircuit scade în cursul citorva alternanțe pînă la o valoare stabilizată I_d , *curentul de scurtcircuit de durată* (care se ia în considerație la calculul încălzirii la scurtcircuit).

Valoarea de vîrf a primei alternanțe I_s se numește *curent de scurtcircuit de șoc* și se ia în considerație la calculul forțelor electrodinamice.

El poate atinge valoarea maximă $I_s = 1,8 \sqrt{2} I_d = 2,55 I_d$.

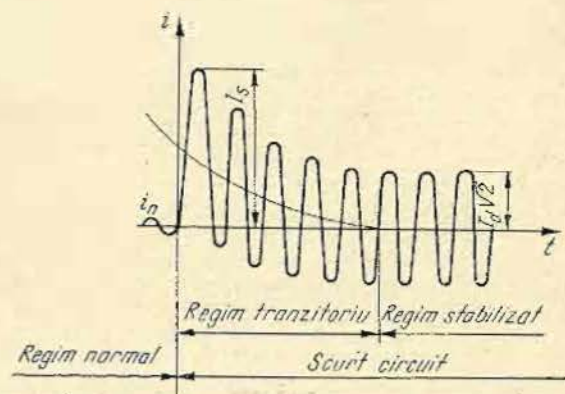


Fig. 5.1.
Evoluția în timp a curentului de scurtcircuit.

Clasificarea după durată	Condiții în care apar supracurenții	Valoarea	Durata	Metode de protecție	
1. <i>Tranziții</i> (de foarte scurtă durată)	Apar în condiții normale de serviciu	● la punerea sub tensiune a transformatoarelor de putere	$6-10 I_n$	0,05 s	În general, nu se iau măsuri speciale de protecție
		● la punerea sub tensiune a bateriilor de condensatoare	$20-50 I_n$	0,005 s	Punerea sub tensiune prin intermediul unei rezistențe
		● la punerea sub tensiune a lămpilor cu filament de wolfram	$8-10 I_n$	0,01 s	Se evită conectarea simultană a grupurilor de lămpi de putere mare
2. <i>De scurtă durată</i>	Apar în condiții de defect grav în instalație (curenți de scurtcircuit)	● deteriorări ale izolației ● ruperea unui conductor ● deschiderea unui separator sub sarcină ș.a.	zeci de kA	Fracțiuni de secundă până la câteva secunde, în funcție de reglajul protecției	Folosirea de siguranțe fuzibile și întreruptoare ultrarapide, precum și relee rapide de protecție care determină dezechitarea generatorului și deconectarea circuitului defect
	Apar în situații normale de serviciu	● la pornirea motoarelor asincrone cu rotorul în scurtcircuit	$5-7 I_n$	3-15 s, în funcție de sarcină	Folosirea de rotoare cu dublă colivie sau cu bare înalte, pornire stea-triunghi sau cu autotransformator de pornire, siguranțe fuzibile cu întârziere

Clasificarea după durată	Condiții în care apar supra-curenții	Valoarea	Durata	Metode de protecție	
3. De lungă durată	Apar în situații de exploatare incorectă sau defecte ușoare în instalație	● la supra-încărcarea motoarelor	2,2—1,5 I_n	Zeci de minute	Folosirea de relee de suprasarcină cu bi-metal
		● la funcționarea motoarelor cu o fază întreruptă	1,2—2 I_n	Zeci de minute	Folosirea de relee care sesizează funcționarea cu o fază întreruptă

● Protecția împotriva curenților de scurtcircuit se face prin:

- *măsuri preventive*, ca: verificarea periodică a stării izolației, instruirea temeinică a personalului pentru a se evita manevrele greșite, alegerea corectă a aparatelor;
- *măsuri de limitare a valorii curenților*, prin intercalarea în circuit a unor bobine de reactanță;
- *măsuri de reducere a duratei scurtcircuitului*, prin folosirea siguranțelor fuzibile sau a întreruptoarelor automate.

B. SUPRATENSIUNI

Supratensiunile care pot apărea accidental în rețea, cauzele și caracteristicile lor sunt prezentate în tabelul 5.2. Forma este vizibilă în figura 5.2.

Aparatele specifice de protecție împotriva supratensiunilor sunt descrise în capitolul 8, fiind folosite mai mult pe liniile de înaltă tensiune.

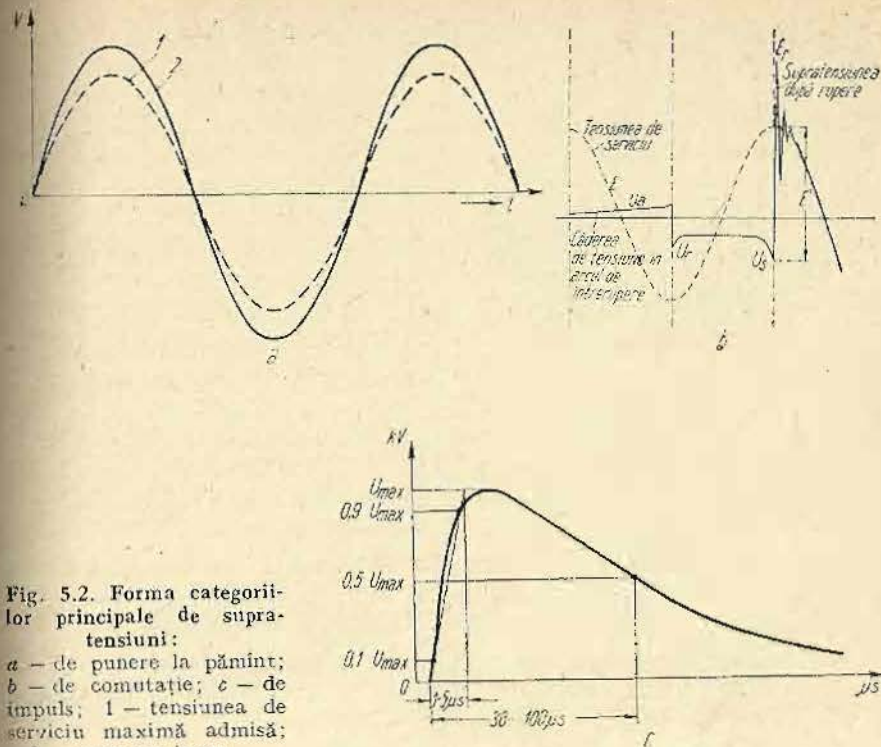
C. RELEE ȘI DECLANȘATOARE

Releele sunt aparate de protecție care, la depășirea unei anumite valori a mărimii controlate, *închid sau întrerup un circuit electric de comandă* (de exemplu întrerup circuitul de alimentare a unui contactor) pe cînd *declanșatoarele comandă direct mecanismul de declanșare al unui întrerupător automat*.

Tabelul 5.2

Supratensiuni

Proveniența	Cauze	Durată	Amplitudinea	Frecvența	Metode de protecție
• de origine atmosferică	lovituri de trăsnet directe sau în vecinătatea liniei	zeci de μ s	milioane de volți	undă de șoc	eclatoare, descărcătoare
• de comutație	întreruperi rapide ale curenților	câteva milisekunde	$(2,3-3)U_n \sqrt{2}$	0,7-1 kHz	— dimensionare corectă a izolației — rezistențe neliniare la aparatele de întrerupere
• de punere la pământ	punere accidentală a liniei la pământ	câteva secunde până la câteva ore	$(1,2-1,73)U_n \sqrt{2}$	50 Hz	— dimensionare corectă a izolației



1. Relee termice

Pentru protecția împotriva suprasarcinilor mici $(1,2-6) I_n$, cum sînt cele provenite din supraîncărcarea motorului sau din rămînerea în două faze, se folosesc relee sau declanșatoare termice.

Releele termice se realizează, fie ca unități distincte, bi- sau tripolare (blocuri de relee), care se asociază unor contactoare de către constructor sau de către beneficiar, fie ca elemente integrate construcției unor contactoare cu relee monobloc.

În construcția întreruptoarelor automate găsim de obicei declanșatoare termice.

Construcțiile uzuale de relee termice merg pînă la curenți nominali de maximum 100 A, relee de curenți mai mari obținindu-se prin folosirea unor șunturi sau a unor transformatoare.

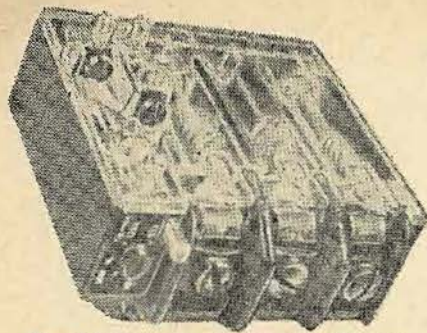


Fig. 5.3. Bloc de rele termice TSA 63.

De asemenea, cele mai multe sînt dotate cu *compensatoare de temperatură*, care le asigură o zonă de insensibilitate față de variațiile de temperatură ale mediului ambiant.

Standardele în vigoare impun următoarele *condiții* releelor termice destinate protecției motoarelor electrice:

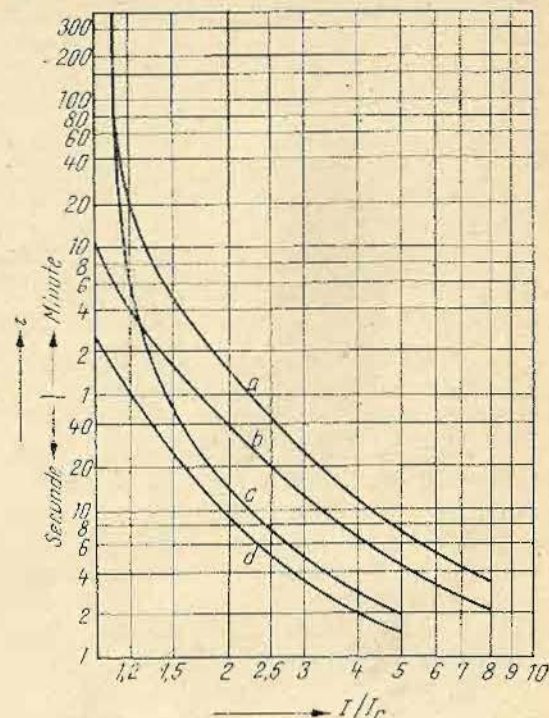
- să nu declanșeze în timp de două ore la un curent egal cu $1,05 I_r$ (I_r fiind curentul reglat);
- să declanșeze în timp de două ore la un curent egal cu $1,2 I_r$;
- să declanșeze la un curent egal cu $6 I_r$, într-un timp > 2 s la releele pentru porniri ușoare și > 5 s la releele pentru porniri grele.

Caracteristica de protecție este prezentată în figura 5.4.

○ **Observație.** Condiția de declanșare în cel mult două minute (pornind de la cald) la un curent egal cu $1,5 I_r$, care apare în unele norme străine, nu mai este impusă de normele internaționale și de standardele românești. Este totuși util ca ea să fie respectată pentru a se pune de acord condițiile impuse releelor termice cu cele impuse motoarelor electrice.

În anumite situații cu porniri grele, regimuri intermitente etc., releele termice obișnuite nu mai reproduc cu suficientă fidelitate încălzirea motorului, putîndu-se ajunge fie la temperaturi periculoase ale înfășurărilor acestuia, fie la declanșări inutile. În aceste cazuri este recomandată introducerea unor *termistoare* — semiconductoare cu rezistență variabilă cu temperatura — direct în înfășurările motoarelor; cu ajutorul unui circuit electronic de comandă, schimbarea bruscă de rezistență a termistorului la depășirea temperaturii admise conduce la declanșarea conductorului din circuitul principal al motorului.

Fig. 5.4. Caracteristicile de protecție ale unui releu termic: a — funcționare trifazică simetrică din stare rece; b — funcționare bifazică asimetrică din stare rece; c — funcționare trifazică simetrică din stare caldă; d — funcționare bifazică asimetrică din stare caldă.



2. Declanșatoare electromagnetice

Pentru protecția împotriva scurtcircuitelor se folosesc *declanșatoare electromagnetice*. Acestea sînt electromagneți de tip deschis sau clapetă, la care bobina — străbătută de curentul principal sau de un curent proporțional cu acesta — este astfel dimensionată, încît armătura mobilă este atrasă numai la trecerea unui curent de cîteva ori mai mare decît cel nominal. Reglajul se face prin variația întrefierului sau a forței antagoniste.

De regulă, la întreruptoarele automate pentru protecția liniilor, declanșatorul electromagnetic este reglabil între 3 și $6 I_r$, iar la întreruptoarele automate pentru protecția motoarelor este fie cu reglaj fix la $10 I_r$, fie reglabil între 5 și $10 I_r$, astfel încît să nu acționeze la curenții de pornire (care pot atinge 6—7 I_r).

3. Declanșatoare de tensiune minimă

În construcția întreruptoarelor automate pentru protecția motoarelor este obligatorie prezența unui *declanșator de tensiune minimă*, care deschide întreruptorul la dispariția tensiunii sau la căderea ei sub o anumită valoare și împiedică închiderea întreruptorului atît timp cît tensiunea nu a atins o valoare suficientă.

Rolul acestui declanșator este de a împiedica închiderea necontrolată a întreruptorului după o întrerupere mai îndelungată a tensiunii, care a dus la oprirea motorului și a mașinii antrenate.

Reînchiderea necontrolată a circuitului poate provoca:

- pornirea directă, la tensiune plină, a motoarelor care trebuie pornite cu comutator stea-triunghi, reostat de pornire sau autotransformator, ceea ce duce la suprasolicitarea motorului și a rețelei;

- pornirea neașteptată a mașinii antrenate, putînd duce la distrugerea unor piese sau a unor părți de mașină și la accidentarea unor persoane.

○ **Observație.** În cazul în care motoarele sînt comandate de contactoare, acestea preiau și rolul declanșatoarelor de tensiune minimă, cu condiția ca butonul de pornire să fie de tipul contact normal deschis, astfel încît la revenirea tensiunii contactorului să nu reanclanșeze de la sine.

Condițiile tehnice impuse declanșatoarelor de tensiune minimă de c.a. sînt aceleași cu cele impuse contactoarelor:

- să nu depășească temperatura admisibilă la $1,05 U$;
- să se închidă la $0,85 U$ în stare caldă;
- să se deschidă între $0,7$ și $0,35 U$.

D. SIGURANȚE FUZIBILE

Siguranțele fuzibile sînt cele mai simple aparate de protecție împotriva scurtcircuitelor. Ele cuprind, în principiu, elemente fuzibile, conștînd dintr-un fir sau o bandă subțire de metal, cu secțiunea astfel aleasă încît dacă sînt străbătute de un curent mai mare decît cel admis de instalație să se topească, întrerupînd astfel circuitul protejat, în care sînt montate în serie.

Calitățile principale ale siguranțelor fuzibile sînt construcția foarte simplă și proprietatea de a întrerupe curenții mari de scurtcircuit într-un timp foarte scurt, încă înainte ca aceștia să fi atins valoarea maximă posibilă (se realizează deci o limitare a curenților de scurtcircuit care

străbat instalația, reducîndu-se foarte mult solicitările termice și dinamice la care aceasta este supusă:

Principalele dezavantaje ale siguranțelor fuzibile sînt:

- întreruperea instalației, la arderea fuzibilului, pe un termen relativ lung, necesar înlocuirii acestuia;
- variația în limite foarte largi a timpului de topire, făcînd dificilă asigurarea selectivității (întreruperea liniei numai în punctul de alimentare cel mai apropiat de locul defectului);
- rămînerea motoarelor în două faze datorită topirii unei singure siguranțe dintre cele trei care protejează un circuit trifazic;
- eficiența redusă la protecția împotriva suprasarcinilor.

1. Tipuri constructive

Vom examina în continuare construcția și caracteristicile celor mai folosite tipuri constructive de siguranțe fuzibile.

- **Siguranțele în tub de sticlă** sînt utilizate la protecția circuitelor de mică putere (curenți pînă la A) (fig. 5.5).

- **Siguranțele cu mare putere de rupere** (fig. 5.6) au următoarele elemente componente:

- un înveliș izolan cu mare rezistivitate mecanică, executat fie dintr-un tub de porțelan, fie prin turnarea unui material plastic într-o formă ovală, fie prin asamblarea a două capace din material plastic de mare rezistență (poliester cu fibre de sticlă);

- una sau mai multe benzi subțiri perforate, din argint sau din cupru, înglobate într-o masă de nisip curățat de toate impuritățile

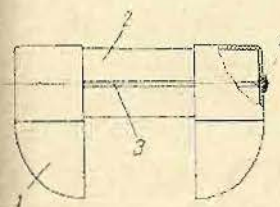


Fig. 5.5. Siguranță în tub de sticlă:
1 — contact; 2 — tub de sticlă; 3 — fir fuzibil; 4 — lipitură.

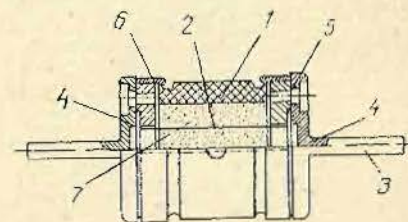


Fig. 5.6. Secțiune prin elementul de înlocuire al unei siguranțe de joasă tensiune cu mare putere de rupere:
1 — tub de porțelan; 2 — fir fuzibil; 3 — cușt de contact; 4 — capac de închidere; 5 — inel de fixare; 6 — ron-delă de azbest; 7 — nisip.

organice și metalice, sortat la o anumită granulație și perfect uscat. Benzile sînt sudate pe cîștile siguranței care fac legătura cu circuitul exterior.

Stingerea arcului în nisip are două efecte favorabile:

— condensarea vaporilor metalici pe granulele de nisip produce o puternică răcire și deionizare a arcului electric, limitîndu-i valoarea, durata și energia;

— conductibilitatea termică foarte bună a nisipului permite folosirea, la același curent nominal, a unor benzi cu secțiune mai mică decît în aer liber, reducîndu-se astfel cantitatea de vaporii metalici produși în timpul topirii.

2. Tipuri funcționale

Din punct de vedere al caracteristicii de protecție (timpul de topire funcție de valoarea curentului), siguranțele se clasifică după două criterii:

• după funcțiune:

g — pentru protecție pe întregul domeniu de curenți;

a — pentru protecția de la un multiplu al curentului nominal în sus;

• după obiectul protejat.

Cele mai uzuale siguranțe sînt cele cu caracteristicile gL (siguranțe normale sau rapide) pentru protecția conductoarelor, aM (siguranțe lent-rapide) pentru protecția motoarelor, aR și gR (siguranțe ultrarapide) pentru protecția semiconductoarelor (fig. 5.7).

Folosirea siguranțelor lent-rapide în circuitele motoarelor permite reducerea secțiunii conductoarelor de alimentare a motoarelor.

Pentru a se înțelege aceasta, se menționează că siguranțele din circuitul unui motor trebuie astfel alese încît să nu se topească la curentul de pornire al acestuia, iar conductoarele de alimentare se aleg astfel încît să fie protejate de siguranțele respective. În cazul folosirii *siguranțelor normale*, aceasta duce, de regulă la necesitatea supradimensionării conductoarelor față de cele corespunzătoare din punct de vedere termic curentului nominal al motorului.

Folosirea *siguranțelor lent-rapide*, mai puțin sensibile la curenții de pornire, permite evitarea acestei supradimensionări.

Siguranțele ultrarapide sînt neapărat necesare în circuitele redresoarelor cu siliciu, foarte sensibile la suprasarcini.

Obținerea acestor caracteristici impune unele deosebiri în construcția siguranțelor, respectiv în realizarea elementului fuzibil.

La siguranțele lent-rapide, pe banda fuzibilă se aplică o picătură de aliaj staniu-plumb, care formează cu argintul sau cuprul un aliaj ușor fuzibil (fig. 5.8).

La suprasarcini de lungă durată, lamela se topește în zona de acțiune a materialului de adaos, iar la scurtcircuite se topește în zonele de reducere a secțiunii.

Fuzibilul siguranțelor rapide este fie realizat dintr-un singur metal, fie tot de tipul celor pentru siguranțe lente, în vederea obținerii unor încălziri generale mai reduse.

La siguranțele ultrarapide benzile perforate au punțile foarte înguste (fig. 5.9).

Siguranțele cu mare putere de rupere au capacități de rupere foarte mari, pînă la 100 kA curent virtual, și un efect de limitare foarte puternic. Ele se fabrică în 5 mărimi, acoperind o gamă de curenți nominali între 60 și 1 000 A.

• **Siguranțele tubulare** sînt tot siguranțe cu mare putere de rupere, dar realizate într-o construcție mai simplă și cu gabarit redus.

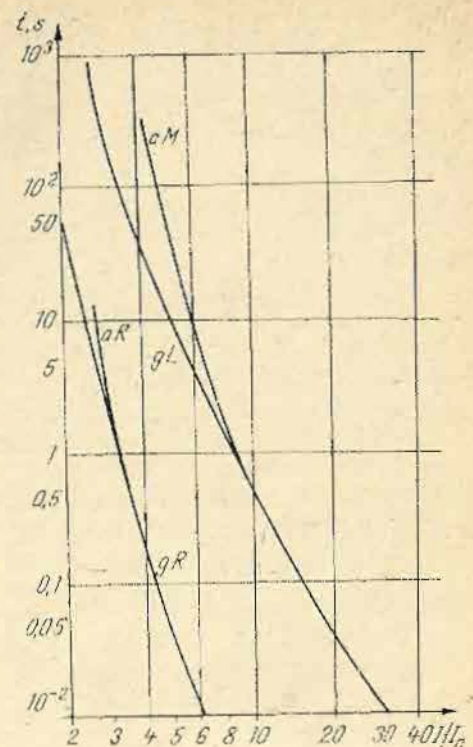


Fig. 5.7. Caracteristicile siguranțelor fuzibile.

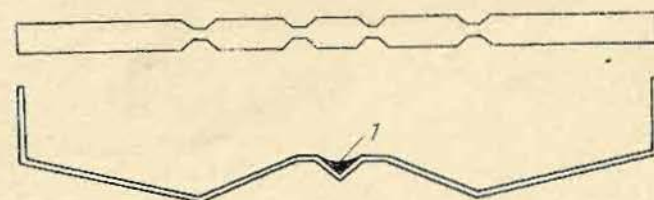


Fig. 5.8. Bandă fuzibilă pentru siguranțe lent-rapide:
1 — picătură de aliaj ușor fuzibil.

În general nu folosesc cuțite, legătura cu circuitul exterior făcându-se chiar prin intermediul capacelor de închidere a tubului ceramic protector (fig. 5.10).

• **Siguranțele cu filet** sînt folosite în instalațiile casnice și semi-industriale, dar și în cele industriale, pentru intensități nominale pînă la 200 A.

Sînt formate din patru elemente (fig. 5.11):

— *socul de porțelan 1*, prevăzut cu bornele de legare la circuitul exterior;

— *elementul de înlocuire* (patronul fuzibil) 3, alcătuit dintr-un tub de porțelan de o anumită formă, umplut cu nisip și închis la capete cu capace de contact. Firele fuzibile sînt întinse în masa de nisip între capacele de contact (fig. 5.12);

— *piesele de contact*, cu diametrul interior calibrat, avînd rolul de a împiedica introducerea unor elemente de înlocuire de valoare nominală mai mare (care nu ar putea asigura o protecție corectă);

— *capacul filetat 1* — cu rolul de a închide elementul de înlocuire, realizînd totodată presiunea de contact necesară.

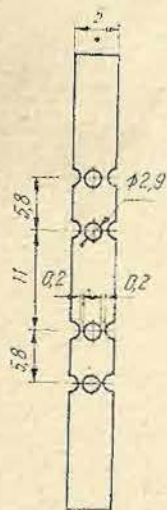


Fig. 5.9. Fuzibil pentru siguranță ultrarapidă de 32 A.

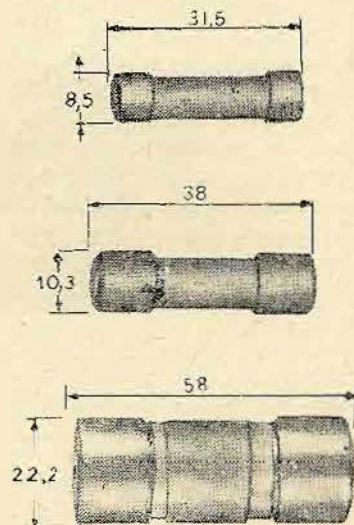


Fig. 5.10. Siguranțe tubulare:
a — $I_n = 20$ A; $I_r = 20$ kA;
b — $I_n = 32$ A; $I_r = 80$ kA;
c — $I_n = 125$ A; $I_r = 100$ kA;

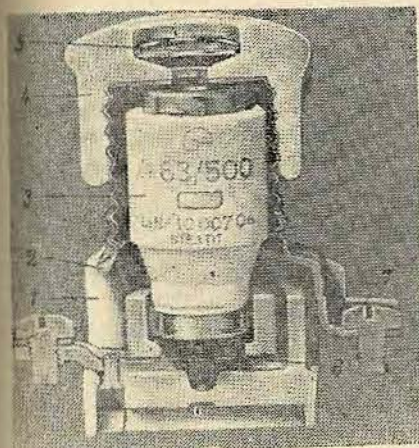


Fig. 5.11. Siguranță cu filet:
1 — soclu; 2 — teacă filetată; 3 — elementul de înlocuire; 4 — capac filetat;
5 — semnalizator; 6 — piesă de contact;
7 — borne.

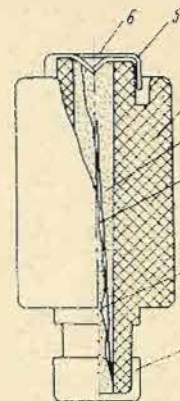


Fig. 5.12. Secțiune prin elementul de înlocuire al unei siguranțe fuzibile cu filet:
1 — corp de porțelan; 2 — fir fuzibil;
3 — firul indicatorului de funcționare;
4 — nisip fin; 5 — capace de contact;
6 — indicator de funcționare.

Acest tip de siguranțe se fabrică pentru curenții nominali de 25, 63, 100 și, mai rar, 200 A. Scara curenților nominali ai elementelor de înlocuire fuzibile este însă mult mai bogată: 6, 10, 15, 20, 25, 35, 40, 63, 80, 100, 125, 160 și 200 A.

Ele au capacitatea mare de rupere de 5—8 kA.

3. Reguli de exploatare

În exploatarea siguranțelor fuzibile trebuie să se țină seamă de câteva probleme:

— mărimea siguranței trebuie aleasă corect în funcție de secțiunea conductorului protejat;

— trebuie interzisă înlocuirea fuzibilelor arse cu fire de cupru ne-calibrate și în special trecerea firului de cupru pe deasupra elementului de înlocuire;

— la montarea siguranțelor toate legăturile de contact să fie bine strinse și să se verifice periodic menținerea forței de apăsare pe contacte;

APARATE PENTRU COMANDĂ AUTOMATĂ

— siguranțele să fie așezate în partea de sus a panourilor, astfel încât căldura degajată de ele să nu afecteze alte elemente ale instalației;

— introducerea în furci a siguranțelor cu mare putere de rupere trebuie făcută cu mănuși de protecție, și cu față apărută, ținând seama că este posibil să existe un scurtcircuit pe linie, iar siguranța să explodeze.

Verificarea cunoștințelor

- 5.1. Ce tipuri constructive de rele termice cunoașteți?
- 5.2. Care sînt condițiile tehnice impuse unui releu termic pentru protecția motoarelor?
- 5.3. Ce proprietate au termistoarele?
- 5.4. Ce deosebire este între un declanșator și un releu?
- 5.5. Ce protecție asigură un declanșator de tensiune minimă?
- 5.6. Ce condiții tehnice se impun unui declanșator de tensiune minimă?
- 5.7. Ce avantaje și ce dezavantaje prezintă siguranțele fuzibile?
- 5.8. Care sînt efectele favorabile ale nisipului în siguranțele fuzibile?
- 5.9. Ce avantaje prezintă folosirea siguranțelor lent-rapide în circuitele motoarelor electrice?
- 5.10. Ce principii constructive se folosesc la realizarea siguranțelor rapide?
- 5.11. Ce precauții trebuie luate la montarea siguranțelor fuzibile?
- 5.12. Ce se înțelege prin protecție antibifazică?

Cuprindem în această grupă aparate care pot fi comandate de la distanță sau de către un releu de protecție:

- contactoare și ruptoare;
- contactoare cu releu;
- întrerupătoare automate (avînd în principal rol de protecție).

A. CONTACTOARE ȘI RUPTOARE

1. Principiul de funcționare

Contactorul este un aparat de comutație cu acționare mecanică, electromagnetică sau pneumatică, cu o singură poziție stabilă, capabil de a stabili, suporta și întrerupe curenții în condiții normale de exploatare ale unui circuit, inclusiv curenții de suprasarcină.

Figura 6.1, a ilustrează funcționarea unui contactor electromagnetic: la închiderea circuitului de alimentare a bobinei 3 a electro-

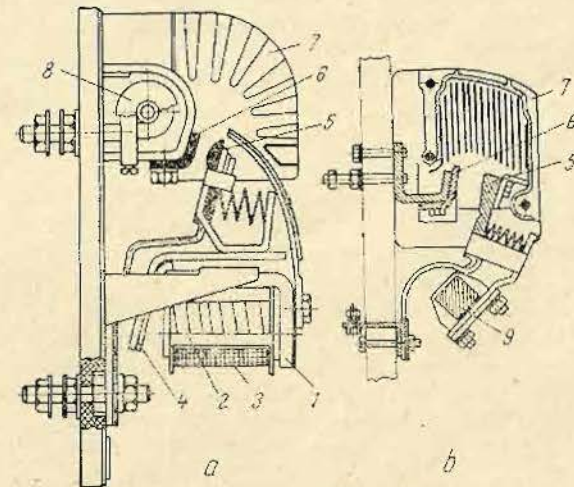


Fig. 6.1. Contactoare cu mișcare de rotație:

a — de curent continuu; b — de curent alternativ; 1 — armătură fixă; 2 — miez fix; 3 — bobină; 4 — armătură mobilă; 5 — contact mobil; 6 — contact fix; 7 — cameră de stingere; 8 — bobină de suflaj; 9 — ax.

magnetului, armătura mobilă 4 este atrasă și circuitul principal se închide prin deplasarea contactului mobil 5, care este solidar cu armătura mobilă; contactele rămân închise numai atât timp cât bobina electromagnetului se află sub tensiune; în momentul în care se întrerupe alimentarea bobinei electromagnetului, circuitul principal se deschide din nou, contactul mobil revenind în poziția de repaus prin acțiunea greutății proprii sau a unui resort antagonist.

○ **Observație.** Din punct de vedere constructiv, contactoarele și ruptoarele se aseamănă foarte mult între ele, dar la contactoare, poziția de repaus corespunde situației cu circuitul principal deschis, în timp ce la ruptoare poziția de repaus corespunde situației cu circuitul principal închis, electromagnetul intervenind în sensul deschiderii circuitului.

2. Tipuri constructive și mărimi caracteristice

• După felul curentului din circuitul principal (circuitul comandat), contactoarele și ruptoarele pot fi de *curent continuu* sau de *curent alternativ*.

În mod normal, contactoarele se construiesc pentru tensiuni până la 440 V în curent continuu și 380 sau 660 V în curent alternativ și intensități nominale cuprinse între 6 și 600 A.

• După modul de acționare a contactelor mobile, contactoarele și ruptoarele pot fi:

— cu *acționare prin electromagneți* (de curent continuu sau de curent alternativ, indiferent de felul curentului din circuitul principal). Aceasta este soluția cea mai frecvent folosită, ea prezentând o serie de avantaje (posibilități largi de comandă la distanță, comandă ușoară și rapidă prin butoane sau relee, putere de rupere suficient de mare);

— cu *aer comprimat*, îndeosebi la contactoarele de curent continuu pentru curenți mari (tracțiune electrică), unde este necesară separarea rapidă a contactelor;

— cu *acționare mecanică*, prin arbori cu came; metoda este utilizată rar și numai la intensități mici, deoarece puterea de rupere este mică, viteza de separare a contactelor fiind redusă.

• După numărul de poli, se deosebesc contactoare și ruptoare *monopolare*, *bipolare*, *tripolare* (cele mai frecvent folosite) și *tetrapolare*.

• După modul de deplasare a contactelor mobile, se deosebesc:

— *contactoare cu mișcare de rotație* (cu o singură întrerupere pe fază) (fig. 6.1);

— *contactoare cu mișcare de translație* (cu două întreruperi pe fază) (fig. 6.2).

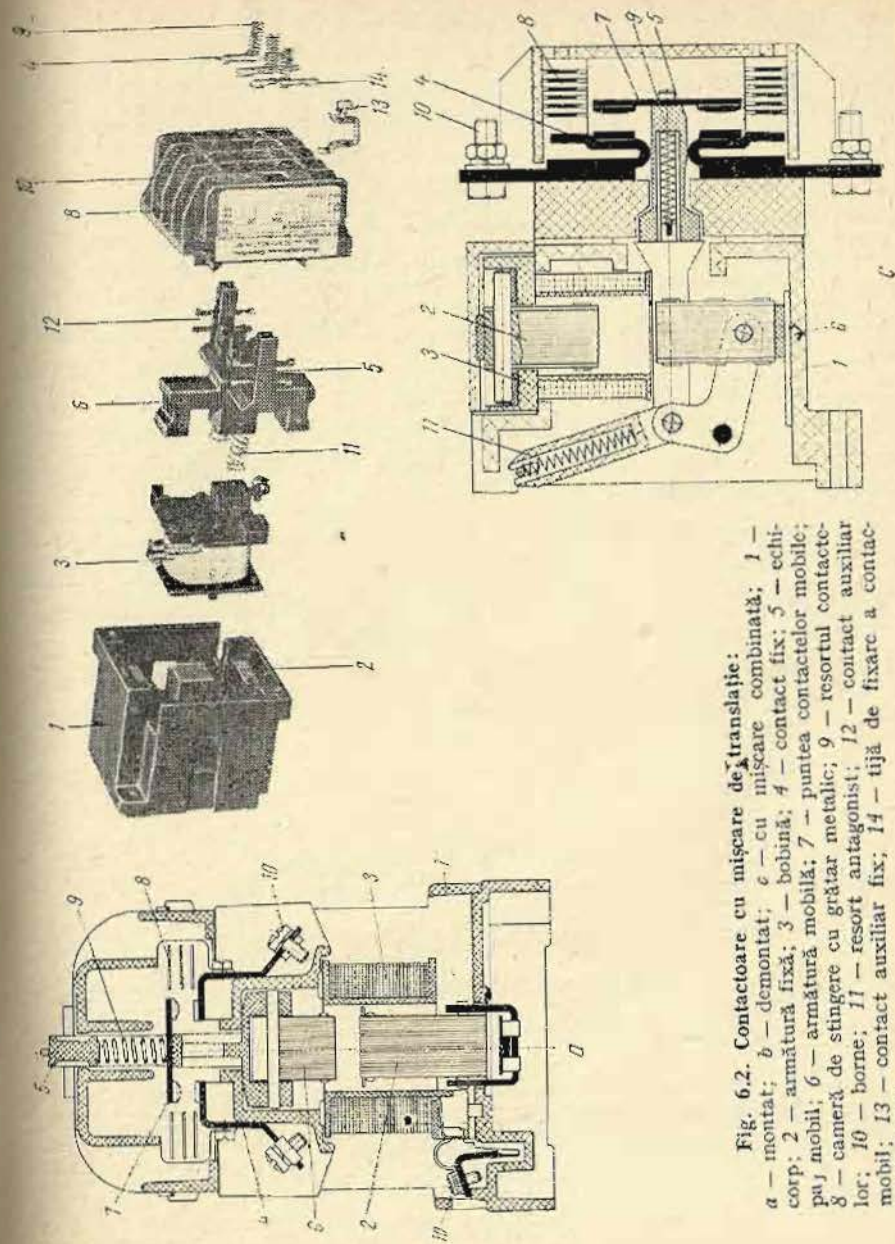


Fig. 6.2. Contactoare cu mișcare de translație:
a — montat; b — demontat; 1 — cu mișcare combinată; 2 — corp; 3 — armătură fixă; 4 — bobină; 5 — contact fix; 6 — contact mobil; 7 — armătură mobilă; 8 — puncta contactelor mobile; 9 — resortul contactelor; 10 — camera de stingere cu grătar metalic; 11 — resort antagonist; 12 — contact auxiliar; 13 — borne; 14 — tijă de fixare a contactelor mobile.

Contactoarele cu mișcare de rotație sînt mai robuste la solicitări prin vibrații, au o putere de rupere relativ mare (comportîndu-se mai bine la utilizarea în curent continuu) și se pot realiza cu ușurință în diferite variante constructive (cu număr variabil de poli sau de contacte auxiliare).

Acest tip constructiv se folosește pentru contactoare de curent continuu, contactoare cu compoziție variabilă, contactoare de regim greu (cu solicitări deosebite de mediu, vibrații și șocuri), contactoare pentru întreruperea curenților capacitivi.

Contactoarele cu mișcare de translație prezintă avantajul unui gabarit redus, ceea ce este favorabil realizării de panouri compacte; se pretează mai bine unei mecanizări avansate a fabricației și a montajului; au o durată mecanică de serviciu mare și un cost mai redus. Ele reprezintă o soluție practic generalizată la contactoarele de curent alternativ pînă la 400 A.

O variantă a acestui tip constructiv o constituie contactoarele cu mișcare combinată, la care direcția de deplasare a contactelor mobile este perpendiculară pe direcția de deplasare a armăturii mobile a electromagnetului. Această construcție, folosită și la noi pentru unele contactoare de peste 100 A, prezintă avantajul că reduce vibrația contactoarelor, asigurînd o rezistență mărită la uzura sub sarcină (fig. 6.2, c).

3. Probleme de exploatare

Domeniul de utilizare al contactoarelor fiind foarte larg și în continuă extindere, cuprinde situații foarte diferite în ceea ce privește natura circuitului comandat și solicitările pe care acesta le impune contactorului.

Normele internaționale definesc, pentru contactoarele de curent alternativ, patru categorii tipice de regim de lucru (fig. 6.3):

AC1 — corespunzător sarcinilor pur rezistive (cuptoare, de exemplu);

AC2 — corespunzător motoarelor cu inele;

AC3 — corespunzător motoarelor cu rotorul în scurtcircuit;

AC4 — corespunzător regimului de lucru cu șocuri și inversări de sens a motoarelor cu rotorul în scurtcircuit.

Similar, sînt cinci categorii standardizate pentru contactoarele de curent continuu (DC1—DC5) și două categorii pentru contactoarele de comandă și contactele auxiliare (AC11 și DC11).

Durata de serviciu se exprimă prin rezistența la uzură mecanică, care este la contactoarele moderne de 5—10 milioane manevre, și prin rezistența la uzură sub sarcină, care în regim AC 3 este de ordinul a 500 mii pînă la un milion conectări.

B. COMBINAȚII DE CONTACTOARE CU RELEE

• Cea mai uzuală combinație este contactorul cu relee termice, denumit și demaror magnetic, realizat uzual atît în execuție deschisă, cît și închisă (fig. 6.4 și 6.5).

Pentru protecția împotriva curenților de scurtcircuit, în amonte de contactorului cu relee termice trebuie montat un întreruptor automat sau siguranțe fuzibile adecvate.

Se folosesc de asemenea inversoare de sens automate cu două contactoare interblocate între ele electric și mecanic (cînd unul este închis, celălalt nu se poate închide) (fig. 6.6).

• Comutatoarele automate stea-triunghi sînt formate din trei contactoare (rețea, stea și triunghi), un bloc de relee termice de protecție și un releu de timp cu care se poate regla timpul de la pornire pînă la trecerea de la conexiunea stea la conexiunea triunghi.

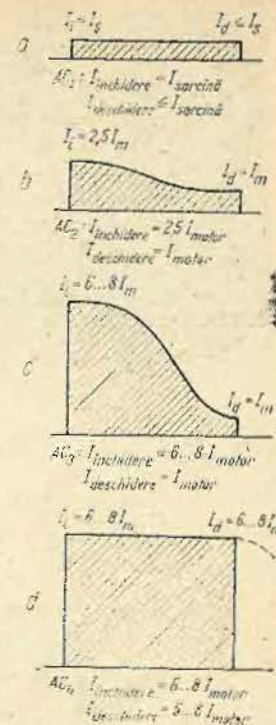


Fig. 6.3. Reprezentarea grafică a condițiilor de lucru ale contactoarelor la diferite categorii de regim de lucru.

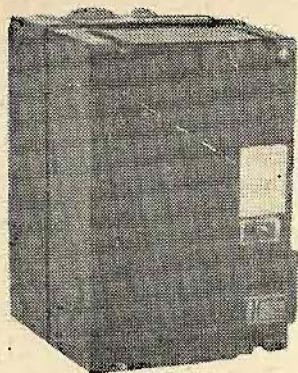


Fig. 6.4. Contacteur cu rele termice de 40 A

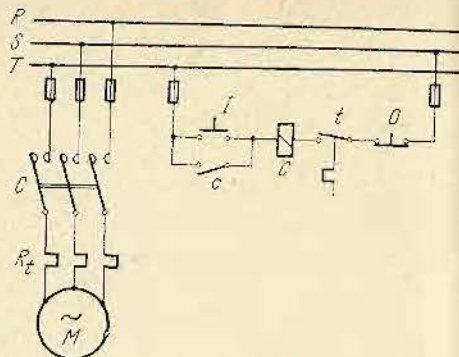


Fig. 6.5. Schema de conexiuni a unui contactor cu rele termice:

C — contactor; R_t — bloc cu rele termice; t — contact de întrerupere; c — bobina de acționare a contactorului; c — contact de autoreținere; I — buton de comandă a închiderii; O — buton de comandă a deschiderii.

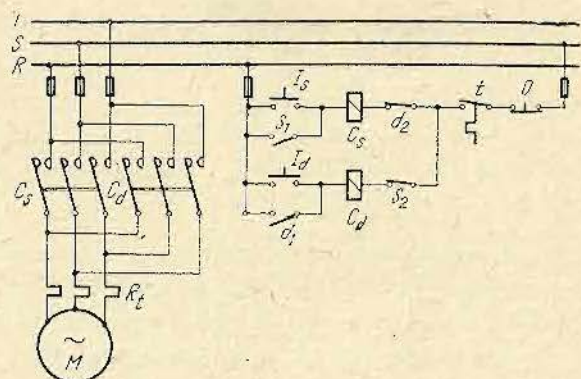


Fig. 6.6. Schema de conexiuni a unui inversor de sens.

1. Principiul de funcționare

Spre deosebire de contactoare, întreruptoarele automate se caracterizează prin faptul că, odată închise contactele principale, ele sînt menținute în poziția „închis” cu ajutorul unui zăvor mecanic numit „broască”; acesta blochează contactele mobile la sfîrșitul cursei de închidere și le menține în această poziție un timp oricît de lung, *fără vreun consum suplimentar de energie*. La comanda voită a unui operator sau la comanda automată a unui releu de protecție, se îndepărtează zăvorul mecanic, eliberînd contactele mobile, care se deschid cu mare viteză sub acțiunea unor resorturi puternice.

• Închiderea întreruptoarelor automate se poate realiza prin diferite metode, ca:

— apăsare — de către un operator — a unui buton de închidere, metodă folosită la aparatele de curenți nominali mici (v. fig. 6.9, a);

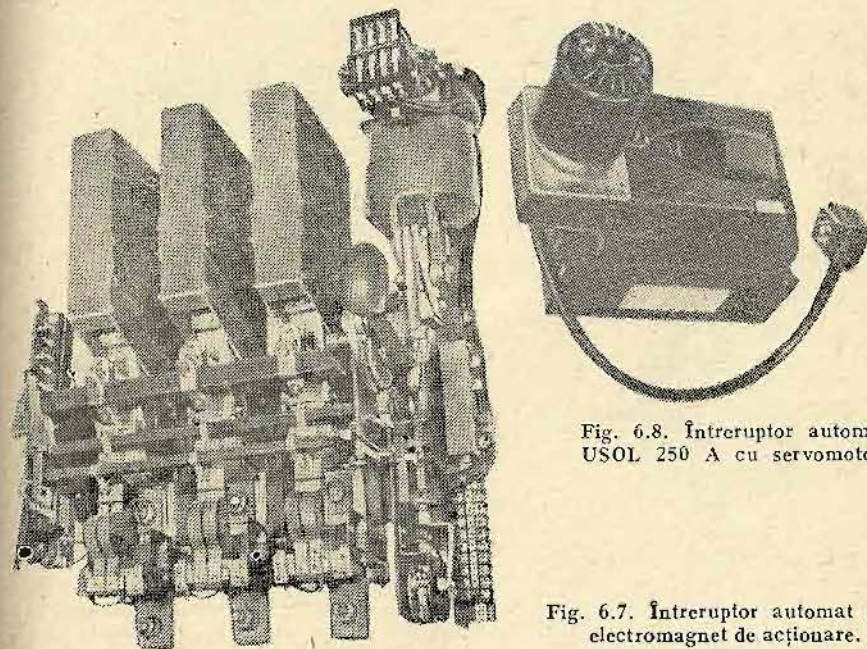


Fig. 6.8. Întreruptor automat USOL 250 A cu servomotor.

Fig. 6.7. Întreruptor automat cu electromagnet de acționare.

- acționarea unei manete (fig. 6.9, *b*, 6.9, *c*, 6.9, *d*);
- folosirea unui electromagnet de acționare (fig. 6.7) sau a unui servomotor (fig. 6.8);

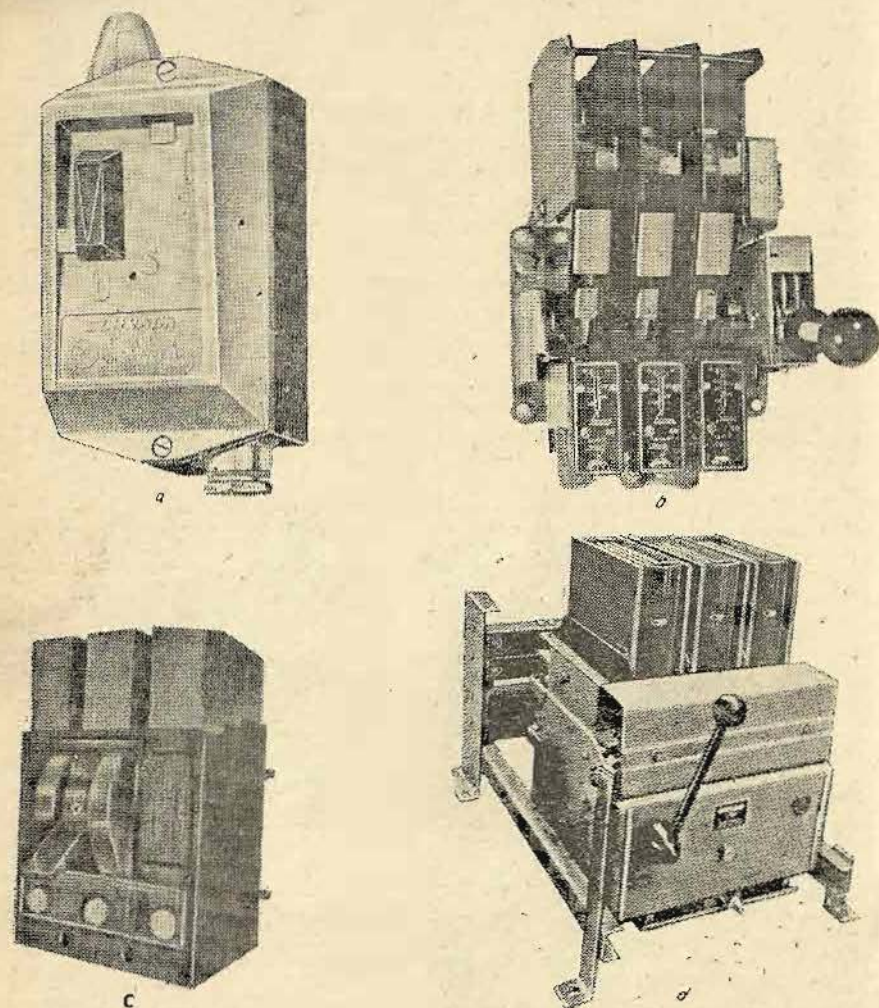


Fig. 6.9. Întreruptoare automate de joasă tensiune — tipuri constructive:
a — întreruptor tripolar cu acționare prin buton; *b* — întreruptor tripolar în execuție deschisă; *c* — întreruptor automat capsulat în carcasă izolantă; *d* — întreruptor automat limitator.

— folosirea unui dispozitiv de acționare cu acumulare de energie în resort.

• **Avantaje.** Principiul menținerii în poziția „închis” prin intermediul unui mecanism cu zăvor permite:

— posibilitatea obținerii unor capacități de rupere mari, prin folosirea unor resorturi de declanșare puternice. Viteza mare de deschidere, completată cu utilizarea unor dispozitive de suflaj magnetic și a unor camere de stingere bine studiate, permite realizarea unor capacități de rupere de ordinul a 5–80 kA și, ca urmare, folosirea întreruptoarelor automate ca aparate de bază pentru protecția la scurtcircuit (nemaifiind nevoie de siguranțe fuzibile);

— insensibilitate la variațiile de tensiune ale rețelei, întreruptorul rămânând închis chiar dacă tensiunea dispare complet;

— economie de energie;

— posibilitatea de a se dimensiona electromagnetul mai economic;

— în cazul acționării prin electromagnet — dat fiind faptul că el se află sub tensiune numai o fracțiune de secundă, cât se produce închiderea;

— rezistență mult mai mare la solicitări prin vibrații și șocuri mecanice.

• **Dezavantaje.** Folosirea zăvoririi mecanice are însă și dezavantaje, cele mai importante fiind:

— frecvența de conectare permisă este foarte mică (cel mult, câteva zeci de manevre pe zi), durata de serviciu fiind de ordinul zecilor de mii de acționări;

— aparatul are o construcție complicată, fiind în consecință și relativ scump.

2. Tipuri și caracteristici constructive

Dată fiind varietatea mare a domeniilor de utilizare, se întâlnește și o mare varietate a tipurilor constructive de întreruptoare automate. Se pot distinge totuși câteva categorii principale de astfel de aparate.

• **Întreruptoarele automate de instalații** sunt dotate cu declanșatoare termice și electromagnetice pentru protecția împotriva supra-sarcinilor și scurtcircuitelor. În raport cu siguranțele fuzibile, ele prezintă numeroase avantaje:

— posibilitatea de restabilire imediată a curentului fără a se pierde timpul necesar găsirii și montării unui element de înlocuire nou în locul celui ars;

— nu mai este necesar un stoc de elemente de rezervă și, îndeosebi, se evită pericolul pe care îl prezintă pentru securitatea locuințelor și a instalațiilor, înlocuirea fuzibilelor arse prin fuzibile improvizate din fire groase de cupru;

— se poate obține și o protecție eficace împotriva suprasarcinilor, lucru practic irealizabil cu siguranțele fuzibile rapide;

— se poate regla la fața locului curentul de declanșare a automatului în funcție de curentul real de serviciu al instalației, ceea ce îmbunătățește mult eficacitatea și operativitatea protecției.

Desigur însă că ele sînt mai scumpe decît siguranțele.

Se deosebesc diferite tipuri constructive: cu prindere pe șină, cu placă frontală, cu filet Edison pentru înșurubare în soclurile de siguranță de pe tablourile existente (numite și siguranțe automate) (fig. 6.10).

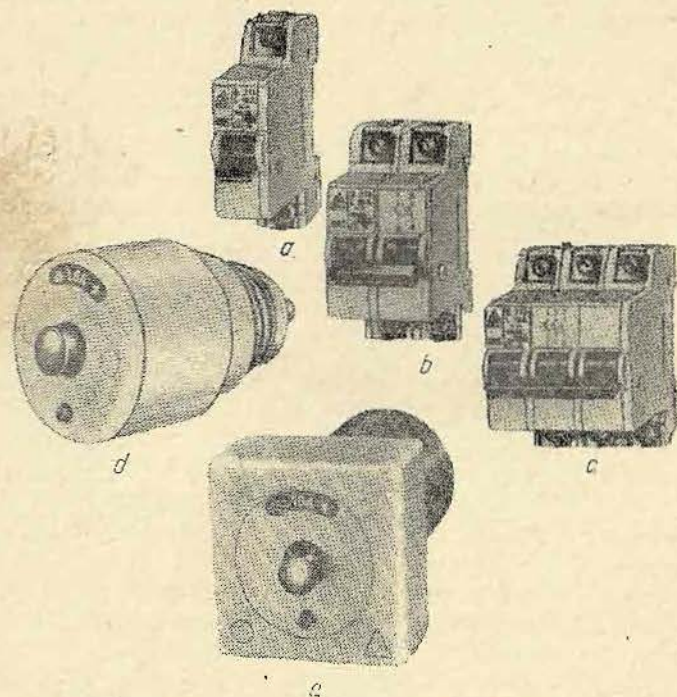


Fig. 6.10. Întreruptoare automate de instalații — diferite tipuri constructive:
a, b, c — cu prindere pe șină; d — cu filet Edison; e — cu placă frontală.

• **Întreruptoarele automate tripolare comandate prin buton** (fig. 6.9, a) se execută pentru intensități nominale pînă la 40 A.

• **Întreruptoarele automate în construcție deschisă**, de tipul celor reprezentate în figurile 6.7 și 6.9, b, se construiesc pentru curenți nominali medii și mari, sînt comandate atît manual cît și cu electromagneți sau servomotoare și sînt folosite îndeosebi pentru protecția circuitelor principale ale alimentărilor cu energie din industrie (se montează totdeauna în celule sau panouri).

• **Întreruptoarele automate compacte**, în carcasă de masă plastică fenolică de tipul celor reprezentate în figurile 6.8 și 6.9, c, se construiesc pentru curenți nominali de ordinul sutelor de amperi; ele sînt folosite pentru protecția circuitelor electrice din instalațiile industriale, unde se impun dimensiuni reduse ale panourilor.

• **Întreruptoarele automate limitatoare** (fig. 6.9, d) se construiesc pentru instalații de ordinul sutelor de amperi și capacități de rupere pînă la 100 kA virtuali. Ele limitează valoarea curentului de scurt-circuit apărut în instalație, reducînd mult solicitările termice și electrodinamice la care este supusă instalația în acest caz (de aici le vine și numele de „întreruptoare limitatoare”). Pot fi acționate manual sau cu servomotor.

• **Tipuri de aparate mai deosebite sînt:**

— *întreruptoarele automate rapide de curent continuu*, dotate cu relee sensibile la panta curentului de scurtcircuit, în vederea asigurării unei protecții cît mai eficiente a redresoarelor;

— *întreruptoarele automate pentru protecția împotriva curenților de defect*, care sesizează diferența între valorile curenților de pe conductorul de fază și de nul, diferență care dovedește apariția unei scurgeri de curent la masă (*curent de defect*) și deci a unei slăbiri a izolației. Producînd întreruperea imediată a circuitului atunci cînd curentul de defect a trecut de un anumit nivel, ele protejează foarte eficient împotriva pericolului electrocutării și incendiilor (fig. 6.11).

Întreruptoarele automate diferă, de asemenea, prin modul de acționare și prin gradul de echipare cu dispozitive accesorii, cum sînt: contacte de semnalizare, dispozitive de declanșare de la distanță, declanșatoare de tensiune minimă, dispozitive de temporizare a declanșării prin relee etc.

În prezent, practic, toate *întreruptoarele automate de joasă tensiune se execută ca aparate de întrerupere în aer*.

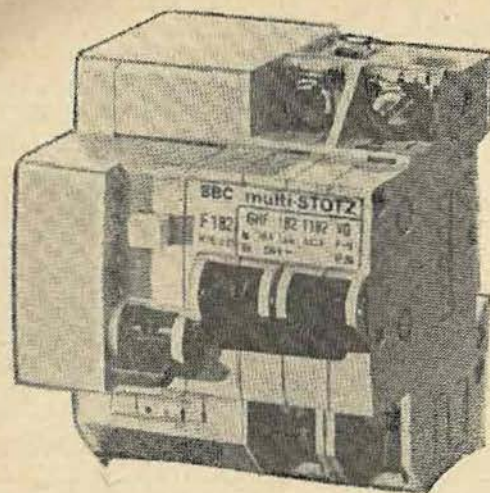


Fig. 6.11. Întreruptor automat pentru protecția împotriva curentilor de defect (IAPCD).

Oricare ar fi varianta constructivă, un întreruptor automat este constituit din următoarele **elemente componente**:

- *circuitul principal de curent*, format din: contacte principale, contacte de rupere (bobină de suflaj magnetic), coarne de suflaj și borne de racord la circuitul exterior, realizate din profile de cupru.

Pastilele de contact se execută din materiale sinterizate (argint cu wolfram). La întreruptoarele mari se folosesc două categorii de contacte pe pol: contacte principale, care se execută din argint, și contacte de rupere, care se execută din argint-wolfram cu peste 50% W, argint-grafit și altele;

- *camerele de stingere a arcului electric*, executate din materiale rezistente la acțiunea arcului electric;

- *piese izolante pentru susținerea căilor de curent și separarea fazelor*, realizate de obicei prin presare din rășini fenolice;

- *mecanismul de acționare și zăvorire*, realizat din table și profile de oțel tratate în mod special pentru a face față uzurilor și solicitărilor;

- *cutia aparatului*, executată din tablă de oțel la aparatele mari și din rășini fenolice la aparatele mici și întreruptoarele tip „compact”.

- *elementele de protecție*: declanșatoare termice, declanșatoare electromagnetice instantanee sau temporizate, iar la întreruptoarele automate folosite pentru protecția motoarelor — și declanșatoare de tensiune minimă;

— *elemente accesorii*: bobine de declanșare, transformatoare de curent, contacte auxiliare etc.

D. APARATE ANTIGRIZUTOASE ȘI ANTIEXPLOZIVE

Electrificarea exploatărilor miniere a impus folosire în subteran a tuturor tipurilor de aparate electrice de joasă tensiune. Pentru a se evita pericolul de explozie, a fost necesar ca toate aceste aparate să fie închise cu carcase suficient de rezistente pentru a suporta explozia gazului din interior și să fie astfel construite încât să nu transmită explozia la exterior (v. capitolul 2, par. D 2). Deoarece gazul exploziv din minele de cărbuni se numește „grizu”, aparatele folosite în minele de cărbuni se numesc *antigrizutoase*. Ele sînt însă numai un caz particular al unei categorii mai mari, aparatele *antiexplozive*.

Aceste aparate, al căror principiu de construcție este același, se construiesc în diferite variante, în funcție de locul unde sînt folosite și de natura gazului exploziv care poate apărea în acel loc.

Ele sînt necesare în industria chimică, în exploatările petroliere, în rafinării etc.

E. MĂSURI DE PROTECȚIE A MUNCII ÎN CONSTRUCȚIA ȘI EXPLOATAREA APARATELOR ELECTRICE DE JOASĂ TENSIUNE

Concepția constructivă a aparatelor electrice trebuie să asigure o deplină securitate a operatorilor.

1. Măsurile privind construcția aparatelor

Măsurile constructive care se iau se împart în mai multe categorii.

- *Protecția împotriva electrocutării prin asigurarea izolării*, atât a pieselor de manevră, cit și a celorlalte piese metalice cu care operatorul poate veni accidental în contact. Piesele de manevră trebuie să fie din material izolant sau îmbrăcate în material izolant, iar piesa metalică pe care acționează piesa de manevră trebuie să fie izolată față de părțile sub tensiune, respectindu-se distanțele de străpungere și conturnare stabilite de norme. Cadrul metalic al aparatului trebuie să fie prevăzut cu șurub de punere la pământ, iar zona din jurul șurubului trebuie să fie cositorită și să rămână nevopsită pentru a se asigura un

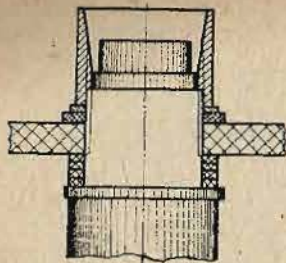


Fig. 6.12. Buton cu inel de protecție.

contact electric bun al conductorului de legare la pământ.

○ *Notă.* Pentru mai multă siguranță împotriva electrocutării, este recomandată folosirea tensiunii nepericuloase de 24 V în toate circuitele de comandă.

Aparatele care nu sînt montate în încăperi speciale trebuie să fie închise în carcase. În locurile umede, cu pericol mare de electrocutare, carcasa trebuie să nu poată fi deschisă de personal necalificat; ele trebuie să fie prevăzute cu șuruburi necesitînd chei speciale

(de exemplu, șuruburi cu cap triunghiular) sau cu blocaje care să nu permită deschiderea capacului decît după ce întreruptorul interior a fost scos de sub tensiune.

— *Protecția împotriva acționării accidentale a aparatelor* prin prevederea butonului de comandă cu inele de protecție (fig. 6.12). Pentru evitarea comenzilor greșite, indicațiile butoanelor trebuie să fie foarte clare, eventual cu imagini sugestive.

— *Protecția împotriva manifestărilor exterioare ale întreruperii curentului:* flăcări, gaze fierbinți, gaze ionizate etc. Pentru aceasta, carcasa de protecție trebuie să reziste la presiunea gazelor produse la întreruperea curentului corespunzător capacității de rupere, ieșirea gazelor fierbinți trebuie să fie orientată numai în sus, în afara zonei în care s-ar putea găsi mîna sau fața operatorului.

2. Măsuri privind exploatarea aparatelor

Măsurile care trebuie luate în exploatare se împart în:

- măsuri care trebuie luate la montarea aparatelor;
- măsuri care trebuie luate în cursul exploatării.

La montarea aparatelor este necesar:

- să se verifice concordanța dintre parametrii instalației și datele marcate pe aparat sau înscrise în catalogul produsului;
- să se verifice izolația aparatului și funcționarea lui corectă;
- să se fixeze bine aparatele pe panou sau pe perete, să se etanșeze corect trecerile conductoarelor, să se închidă bine capacele, să se respecte distanțele minime prevăzute în instrucțiuni față de alte aparate, și în special în partea superioară față de alte piese puse la pământ sau sub tensiune;

— să se instruiască personalul asupra modului de deservire marindu-se explicit butoanele și manetele de comandă și afișindu-se principalele indicații privind acționarea mașinii și în special acțiunile periculoase care trebuie evitate.

În exploatarea aparatelor este necesar:

— să nu se intervină la aparate decît după ce au fost sigur scoase complet de sub tensiune, de la întreruptorul sau separatorul din amonte. La acesta trebuie atîrnată o tăbliță cu textul „*Atenție! Se lucrează pe linie*”;

— orice manevră la aparatele deschise trebuie făcută cu mîna protejată cu mînușă electroizolantă de cauciuc și cu fața ferită printr-o mască sau un paravan.

○ *Atenție! Închiderea este mai periculoasă decît deschiderea! Nu uitați că puteți închide pe un scurtcircuit!*

Verificarea cunoștințelor

- 6.1. Ce deosebire este între un contactor și un ruptor?
- 6.2. Cum pot fi acționate contactoarele?
- 6.3. Pentru ce utilizări sînt recomandate contactoarele cu mișcare de rotație?
- 6.4. Ce avantaj prezintă contactoarele cu mișcare de translație?
- 6.5. Ce categorii de regim de lucru sînt stabilite pentru contactoarele de c.a.?
- 6.6. Explicați pe schemă funcționarea contactorului cu releu termice.
- 6.7. Ce blocaje sînt asigurate de schema inversorului de sens automat?
- 6.8. Ce avantaje prezintă utilizarea întreruptoarelor automate de instalații?
- 6.9. Ce avantaje prezintă folosirea întreruptoarelor automate față de contactoarele cu releu?
- 6.10. Ce elemente de protecție intră în componența unui întreruptor automat?
- 6.11. Cum se asigură din construcția aparatelor electrice protecția împotriva electrocutării?
- 6.12. Ce măsuri trebuie luate la montarea aparatelor electrice?

APARATAJ AUXILIAR PENTRU ACȚIONĂRI INDUSTRIALE ȘI AUTOMATIZĂRI

Includem în această grupă aparatele necesare pentru comanda la distanță a contactelor electromagnetice, precum și cele pentru semnalizarea situației din circuitul comandat.

A. BUTOANE DE COMANDĂ

Butoanele de comandă sînt folosite pentru comanda voită a contactoarelor pe mașini-unelte, ascensoare, mașini de ridicat, pîpitre de comandă. Ele sînt în general prevăzute cu un contact normal deschis (ND) și un contact normal închis (NI), putînd fi folosite deci fie ca butoane de pornire, fie ca butoane de oprire, în funcție de contactul care se conectează în circuit. Butoanele mai complexe (duble) pot comanda simultan deschiderea unor circuite și închiderea altora (fig. 7.1).

Butoanele de comandă sînt acționate numai manual. Ele au o singură poziție stabilă, la care revin îndată ce butonul nu mai este acționat.

Curenții nominali de serviciu sînt, de obicei, 6 A (rar, 10 A) în curent alternativ și 1,5–2 A în curent continuu.

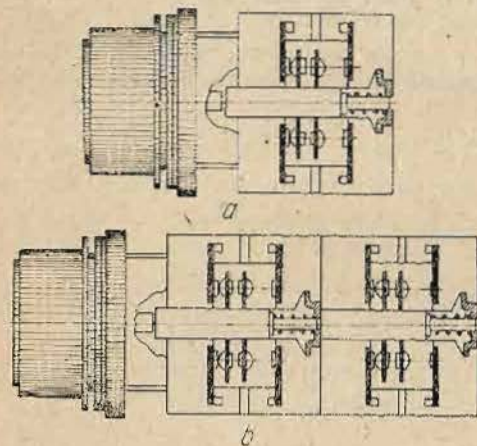


Fig. 7.1. Butoane de comandă :
a — simplu (2NI+2ND);
b — dublu (4NI+4ND).

Butoanele de comandă se impart în două grupe mari:

- butoane pentru montare pe panou;
- butoane în cutii închise (fig. 7.3).

Din punctul de vedere al funcției îndeplinite, există o foarte mare varietate constructivă: butoane normale (fig. 7.2, e) butoane ciupercă (fig. 7.2, b) cu capul mai mare, folosite ca butoane de oprire și de avarie, butoane cu cheie (fig. 7.2, c) care se pot încuia pe poziția dorită, împiedicînd acționarea de către cel care nu posedă cheie, butoane cu lampă (fig. 7.2, a) care luminează cînd dau comanda, butoane cu reținere care rămîn pe poziția închis din care pot ieși prin tragere sau rotire, și multe altele.

O categorie importantă o constituie butoanele selectoare, care pot realiza diferite scheme în funcție de poziția micului minier rotativ cu care sînt prevăzute (fig. 7.2, d).

Acest lucru îl pot realiza și butoanele manipulatorie, prevăzute cu o manetă a cărei poziție (sus, jos, stînga, dreapta) determină reali-



Fig. 7.2. Butoane pentru montare de panou:
a — cu lampă; b — ciupercă;
c — cu cheie; d — selector;
e — normal; f — manipulator.

zarea anumitor scheme, de obicei destinate acționării unui organ al mașinii chiar în sensul indicat de maneta manipuloare (fig. 7.2,f).

Butoanele în cutii închise se clasifică în primul rînd prin numărul de butoane incluse în cutie, în al doilea rînd prin gradul de protecție asigurat de cutie.

De obicei, butoanele de comandă sînt colorate sau marcate după un anumit cod:

— *verde* sau *litera I* indică butonul de pornire, respectiv de punere sub tensiune a circuitului;

— *roșu* sau *litera O* indică butonul de oprire, respectiv de scoatere de sub tensiune a circuitului.

Unii producători folosesc concomitent marcarea prin culori și prin litere.

B. CHEI DE COMANDĂ

Cheile de comandă sînt variante ale butoanelor selectoare sau ale comutatoarelor cu came cu curenți nominal mic (10–16 A), servind ca aparate de conectare pentru circuitele de comandă. Au două sau mai multe poziții stabile (cu reținere), dar pot avea și poziții pasagere (cu revenire). Unele variante sînt prevăzute și cu lampă de semnalizare.

C. LĂMPI ȘI CASETE DE SEMNALIZARE

Lămpile de semnalizare servesc pentru semnalizarea luminoasă pe panouri și pupitre de comandă, a poziției aparatelor mai importante de conectare sau pentru a indica anumite situații normale sau anormale în instalația supravegheată (fig. 7.3).

Casetele de semnalizare sînt tot lămpi de semnalizare, avînd cutia de dimensiuni mai mari și o placă frontală din sticlă opacă pe care se pot aplica anumite inscripții, în scopul de a ușura supravegherea regimului de funcționare a instalației.

D. LIMITATOARE DE CURSĂ

Limitatoarele de cursă sînt aparate de conectare care *întrerup sau stabilesc circuite sub acțiunea unui element mecanic al instalației aflat în mișcare*.

Astfel, în instalațiile cu piese în mișcare, acționate electric, cum sînt: mașinile-unelte, podurile rulante, ascensoarele etc. apare în

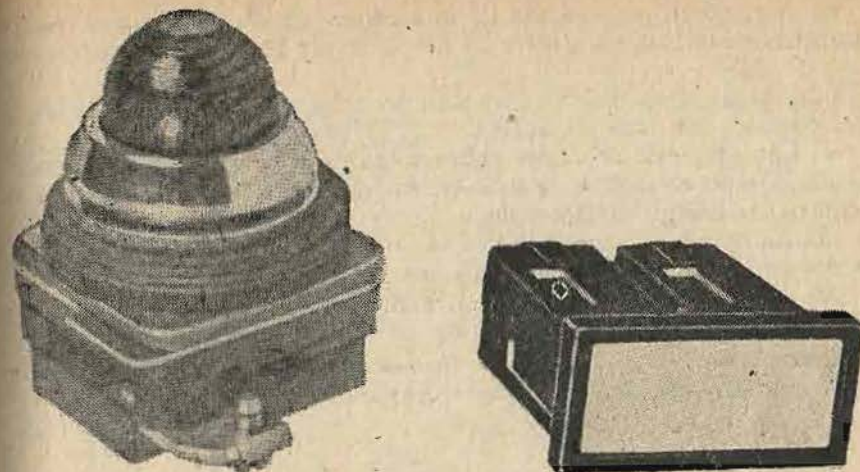


Fig. 7.3. Lămpi și casete de semnalizare.

mod frecvent necesitatea fie de a se întrerupe funcționarea instalației cînd cursa organelor în mișcare a depășit limita permisă, fie de a se comanda o anumită succesiune de operații, în funcție de poziția unor piese în mișcare.

Deplasarea elementelor mecanice de comandă este de multe ori foarte lentă: dacă deplasarea contactelor mobile ar fi legată direct de organul de comandă, contactele s-ar uza rapid. De aceea, toate limitatoarele de cursă directe (cu curenți mari) au dispozitive de acționare bruscă a contactelor, iar cele indirecte există în ambele variante: cu contact de translație (fig. 7.4, a) și cu contact săritor (fig. 7.4, b).

Limitatoarele de cursă directe întrerup chiar curentul de alimentare a motorului.

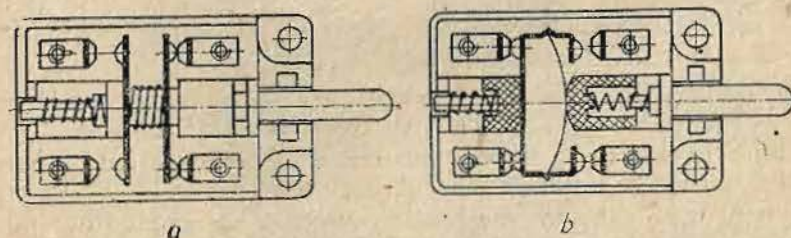


Fig. 7.4. Limitatoare de cursă:

a — cu translație; b — cu contact săritor; elemente cinematice.

Ele se execută ca aparate de întrerupere în aer sau în ulei, pentru curenți nominali cuprinși între 25 și 100 A (rar 200 A) și tensiune nominală de 500 V.

Limitatoarele în ulei sint folosite numai în medii cu mult praf, vapori corosivi sau gaze explozive.

• **Limitatoarele de cursă indirecte** întrerup curenul de alimentare a bobinei unui contactor, care la rindul său realizează întreruperea alimentării cu energie a motorului.

Limitatoarele de cursă indirecte se execută numai ca aparate de întrerupere în aer, fiind dimensionate pentru 6 A sau cel mult 10 A, la 380 și 500 V. Ele se construiesc pentru frecvențe mari de conectare (600—1 000 de conectări pe oră), dar au o putere de rupere mică.

O mare varietate de *elemente cinematice* asigură satisfacerea numeroaselor necesități ale construcției mașinilor unelte (fig. 7.4).

E. MICROÎNTRERUPTOARE

Microîntreruptoarele sint caracterizate prin:

— *întrerupere bruscă*, independentă de viteza de deplasare a organului de acționare;

— *funcționare foarte precisă* (comutarea contactelor dintr-o poziție în alta se face la o anumită poziție foarte bine definită, a elementului de acționare);

— *efort mic și cursă foarte redusă* a elementului de acționare;

— *dimensiuni reduse*;

— *frecvență mare de conectare* (de ordinul a citorva mii de conectări pe oră) și *durată de serviciu foarte mare* (de ordinul a un milion de manevre);

— *curenți nominali* de ordinul a 6—10 A în curent alternativ și a 0,5—2 A în curent continuu.

Se folosesc diferite soluții constructive: cu lamelă elastică în T, cu lamelă elastică în arc de cerc, cu resort elicoidal (fig. 7.5).

Lamelele elastice se execută din bronz cu beriliu, singurul material capabil să asigure o durată mare de serviciu.

Pentru a se satisface multiplele necesități ale instalațiilor moderne, se fabrică astăzi o mare diversitate de microîntreruptoare, care se deosebesc în special prin dimensiuni (fig. 7.6) și elemente cinematice (fig. 7.7).

Fig. 7.5. Soluții constructive pentru deplasarea bruscă a contactului mobil al microîntreruptoarelor:

a — lamelă elastică în T; b — lamelă elastică în arc de cerc; c — resort elicoidal.

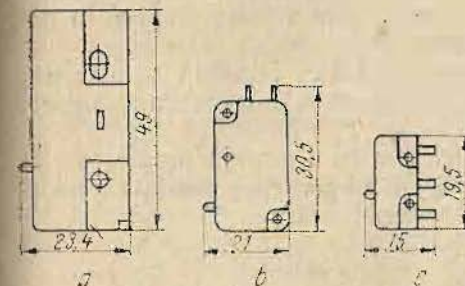


Fig. 7.6. Microîntreruptoare — dimensiuni uzuale:

a — normal; b — miniatură; c — subminiatură.

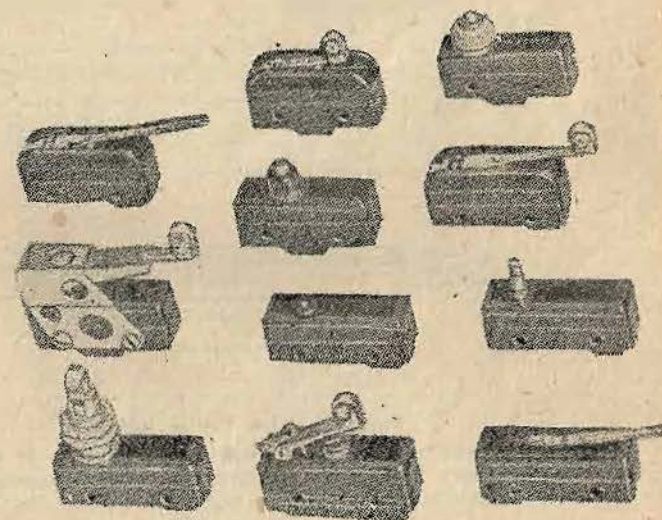


Fig. 7.7. Microîntreruptoare cu diferite elemente cinematice

F. ÎNTRERUPTOARE TRESTIE (RELEE REED)

Aceste releee sînt formate din două lamele subțiri de material magnetic (aliaj de fier cu nichel) închise etanș într-un tub subțire de sticlă (fig. 7.8).

În mod normal, lamelele sînt dispuse la o distanță foarte mică între ele, distanță care asigură totuși izolația necesară. Dacă se apropie de acest tip de magnet sau se introduce tubul în cîmpul electromagnetic al unei bobine parcurse de curent continuu, lamelele se magnetizează și se lipesc, stabilind în acel punct un contact electric. La dispariția cîmpului magnetic exterior, lamelele revin, prin arcuire proprie, în poziția inițială, întrerupînd astfel circuitul.

Pentru obținerea unui bun contact electric, lamelele se acoperă, în zona de contact cu un metal nobile care poate fi, după caz, aur, argint, rodiu etc.

Tubul este umplut cu un gaz inert, pentru a proteja suprafețele de contact împotriva coroziunilor și oxidărilor și pentru a menține o rezistență de contact cît mai coborîtă și constantă.

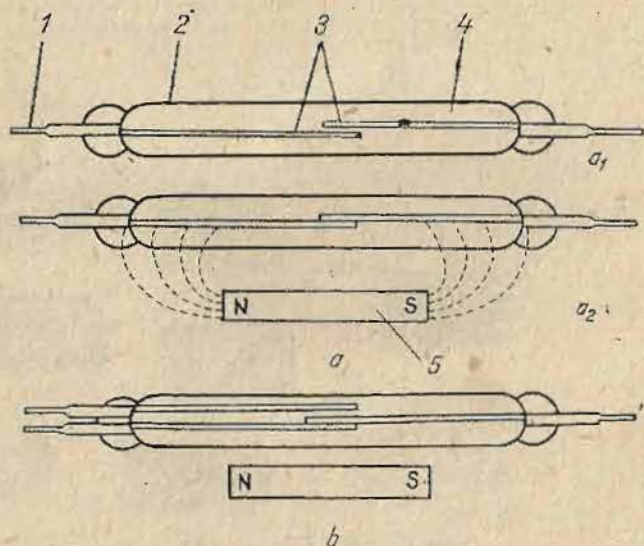


Fig. 7.8. Relee trestie (Reed):

a - cu funcție de întreruptor (a_1 - în poziție deschis; a_2 - în poziție închis); b - cu funcție de comutator; 1 - bornă de legătură la circuitul exterior; 2 - tub de sticlă; 3 - lamele din material magnetic; 4 - atmosferă de gaz inert; 5 - magnet de comandă.

Avantajele pe care le prezintă aceste întreruptoare (viteză mare de acționare, rezistență mică de contact, consum de energie foarte mic pentru acționare, insensibilitate față de mediul ambiant, dimensiuni reduse și durată mare de serviciu) le fac deosebit de utile în circuitele electrice de automatizare.

G. RELEE INTERMEDIARE

Releele intermediare sînt folosite pentru amplificarea puterii de comandă sau transmiterea simultană de comenzi în mai multe circuite distincte.

Se realizează în construcții similare contactoarelor electromagnetice.

Verificarea cunoștințelor

- 7.1. Ce variante constructive ale butoanelor de comandă cunoașteți?
- 7.2. La ce servesc butoanele manipuloare?
- 7.3. Cum se marchează butoanele de pornire și oprire?
- 7.4. Care sînt caracteristicile microîntreruptoarelor?
- 7.5. Ce avantaje prezintă întreruptoarele trestie?
- 7.6. Ce funcții pot îndeplini în instalații releele intermediare?

APARATE ELECTRICE DE ÎNALTĂ TENSIUNE

Înalta tensiune cuprinde întregul domeniu de tensiuni nominale de la 1 kV în sus.

În cadrul acestui domeniu, se numesc *tensiuni medii* tensiunile nominale peste 1 kV și mai mici de 10 kV, folosite exclusiv pentru alimentarea motoarelor mari (1—6 kV) și pentru distribuție. *Tensiunile foarte înalte*, de la 110 kV în sus, se folosesc, de regulă, numai pentru transportul energiei electrice.

În instalațiile de înaltă tensiune se folosesc o serie de aparate, unele cu același rol funcțional ca în joasă tensiune, altele cu caracter specific. Le vom analiza în cele ce urmează.

A. SEPARATOARE

Separatoarele sînt *aparate de conectare destinate conectării și deconectării circuitelor sub tensiune*, dar *fără sarcină*, separarea fiind vizibilă și cu suficientă izolație, pentru ca, pe circuitul deconectat, personalul de întreținere să poată executa lucrări în deplină siguranță.

Separatoarele au o capacitate de rupere foarte redusă (pot între rupe cel mult curenții de magnetizare ai transformatoarelor mici, de ordinul a citorva amperi).

Se realizează în numeroase tipodimensiuni, care se deosebesc prin parametrii nominali (tensiuni între 1 și 750 kV, curenți între 200 și 6 000 A), prin numărul de poli și prin tipul constructiv.

La *separatoarele cu cuțit* folosite în instalațiile de interior pînă la 35 kV, iar în exterior pînă la 220 kV, cuțitul execută o mișcare de rotație în planul axelor izolatoarelor (fig. 8.1 și 8.2).

La *separatoarele de tip rotativ* (fig. 8.3) cuțitul se deplasează într-un plan perpendicular pe planul axelor izolatoarelor.

În instalațiile de foarte înaltă tensiune, în vederea reducerii spațiului ocupat de separatoare se folosesc separatoarele tip pantograf și semipantograf cu un singur izolator suport (fig. 8.4 și 8.5).

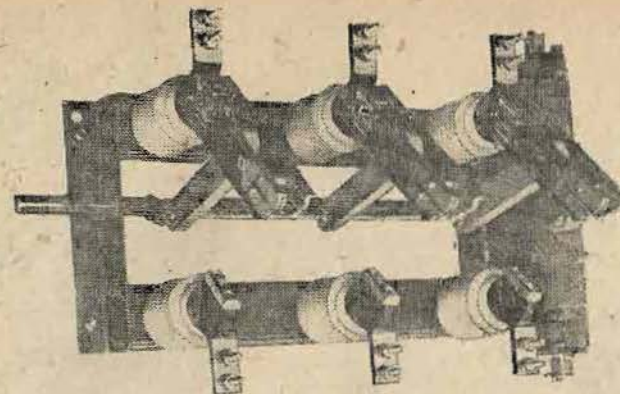


Fig. 8.1. Separator tripolar cu cuțit, de interior (10 kV, 1000 A).

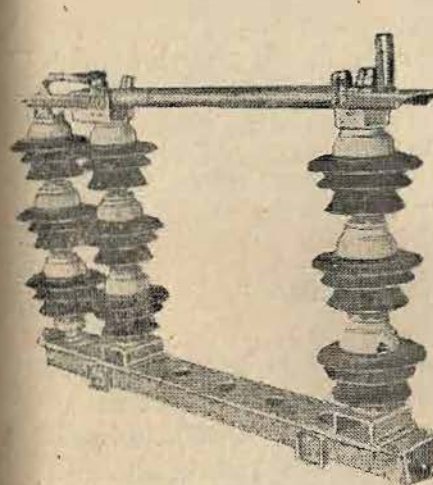


Fig. 8.2. Separator cu cuțit, de exterior (110 kV, 600 A).

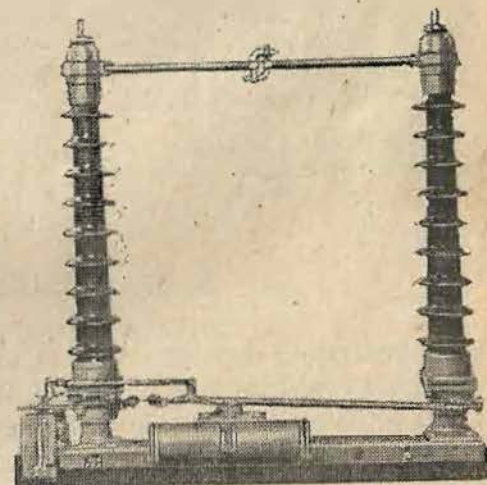


Fig. 8.3. Separator rotativ.

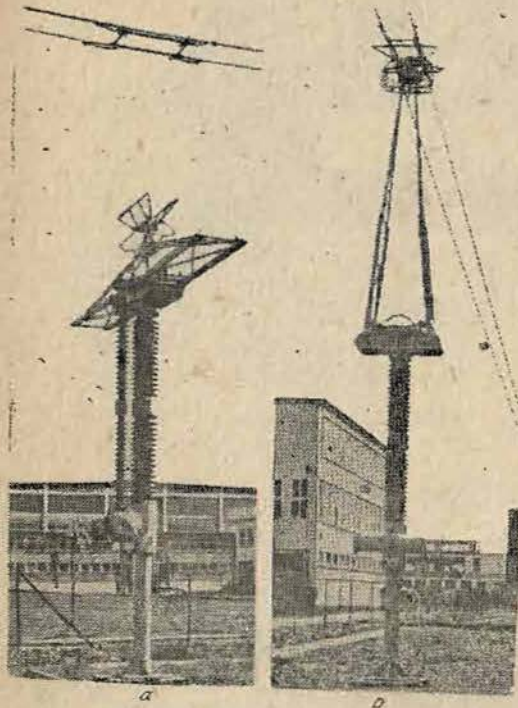


Fig. 8.4. Limitatoare de cursă:
a — deschis; b — închis.

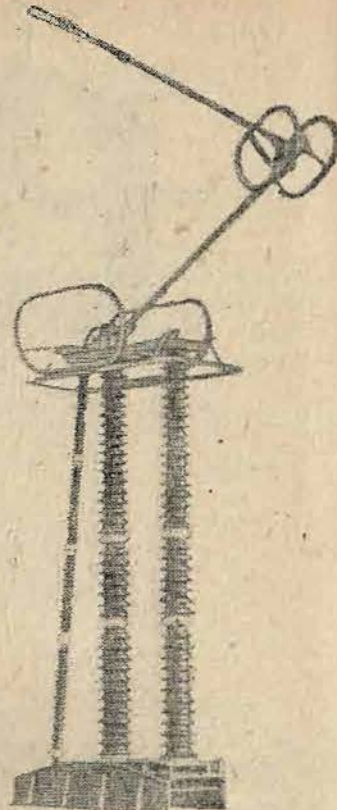


Fig. 8.5. Separator semipantograf 400 kV.

B. SEPARATOARE DE SARCINĂ

În instalațiile electrice de înaltă tensiune este în general necesară pentru orice plecare înserierea unui întreruptor automat (pentru comandă și protecție) cu un separator (pentru separare vizibilă). În instalațiile de medie tensiune, pentru consumatori de mică putere, este însă posibilă folosirea unui singur aparat care să realizeze toate funcțiile (și care revine astfel mult mai ieftin). Acest aparat este *separatorul*

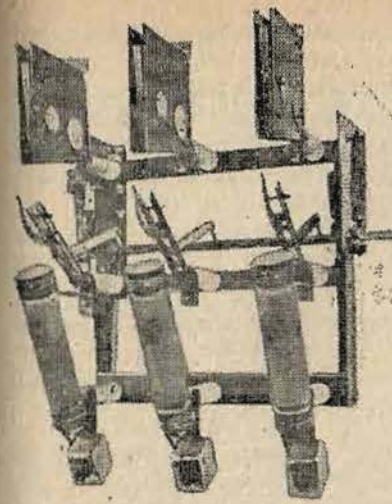
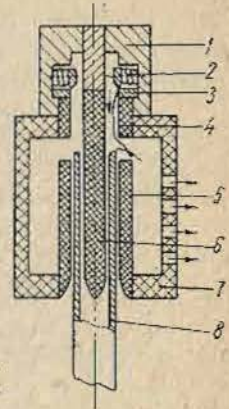


Fig. 8.6. Separator de sarcină pentru 20 kV, 400 A asociat cu siguranțe fuzibile.

Fig. 8.7. Cameră de stingere cu autoformare de gaze:

1 — cameră de presiune; 2 — contact fix; 3 — contact de repere; 4 — inel de stingere; 5 — tub de stingere; 6 — știft de stingere (reperle 4, 5 și 6 sînt din material generator de gaze); 7 — cameră de destindere a gazelor; 8 — contact mobil.



de sarcină (fig. 8.6) care are în plus față de separator: un cuțit de rupere, camere de stingere și un sistem de deschidere rapidă. Ca urmare, el poate întrerupe curenții de ordinul curentului nominal, protecția la scurtcircuit fiind preluată de siguranțe fuzibile asociate sau de un întreruptor automat din amonte.

Arcul electric se stinge prin suflaj în camere de stingere cu autoformare de gaze, plate sau tubulare, cu pereți din material gazogene ca fibra vulcanică sau plexiglasul, care au proprietatea de a degaja gaze sub acțiunea temperaturii înalte a arcului electric (fig. 8.7), sau în camere de stingere cu autocompresie (dotate cu un piston care, sub acțiunea deplasării cuțitului, produce un mic volum de aer comprimat).

C. ÎNTRERUPTOARE AUTOMATE

1. Generalități

În întreruptoarele moderne de înaltă tensiune (cu excepția întreruptoarelor în vid), stingerea arcului se face prin suflaj, coloana de arc fiind supusă acțiunii de răcire și de deionizare a unui jet de gaz.

După modul de producere a acestui gaz, întreruptoarele se împart în două mari grupe: *cu acțiune internă și cu acțiune externă*.

• **La întreruptoarele cu acțiune internă**, cum sînt de exemplu întreruptoarele cu ulei puțin, debitul de gaz — deci efectul de stingere — crește o dată cu valoarea curentului întrerupt, deoarece gazul (hidrogen) este produs prin descompunerea uleiului sub acțiunea arcului electric.

Rezultă cîteva *caracteristici specifice*:

— puterea de rupere nu este limitată decît de rezistența mecanică a camerei de stingere;

— curenții mici sînt întrerupți greu, fiind necesar un dispozitiv suplimentar de suflaj, independent;

— aparatele sînt sensibile la defectul evolutiv (aparitia unui curent mare de scurtcircuit în timpul stingerii unui curent mic).

• **La întreruptoarele cu acțiune externă**, cum sînt întreruptoarele cu aer comprimat și cele cu hexafluorură de sulf, debitul de gaz este independent de valoarea curentului și este calculat pentru valoarea maximă pe care trebuie să o poată întrerupe aparatul.

Deci:

— aparatele au o putere de rupere strict limitată;

— curenții mici sînt întrerupți violent (înainte de trecerea naturală prin zero), din care cauză apar supratensiuni;

— aparatele sînt sensibile la defectul kilometric (curent de scurtcircuit cu pantă foarte mare a tensiunii de revenire*, care apare atunci cînd scurtcircuitul se produce în zona periculoasă de 0,8—9 km distanță de întreruptor).

2. Întreruptoare automate cu ulei puțin

Primele întreruptoare automate de înaltă tensiune au fost *întreruptoarele cu ulei mult*, în care uleiul avea rolul de izolare a polilor față de masă, de răcire a arcului și a pieselor de contact și în special de *deionizare* (datorită presiunii mari a hidrogenului produs sub acțiunea arcului electric). Acest ultim efect a fost considerabil mărit o dată cu

* Tensiunea de revenire este tensiunea care apare între contactele deschise după stingerea arcului. Dacă tensiunea revine înainte de restabilirea rigidității dielectrice a spațiului, arcu se reaprinde.

folosirea unor *camere de stingere* astfel construite încît gazul sub presiune, antrenînd și particule de ulei rece, să fie dirijat asupra arcului sub formă unui jet longitudinal sau transversal.

Păstrînd numai camera de stingere și trecînd funcția de izolare a uleiului asupra unor izolatoare ceramice, s-a ajuns la *întreruptorul cu ulei puțin*, care, datorită marilor avantaje pe care le prezintă față de întreruptorul cu ulei mult (în special *eliminarea pericolului de explozie și incendiu*) l-a înlocuit integral. Întreruptoarele cu ulei puțin pînă la 20 kV se realizează de obicei în construcția numită „*în consolă*” (fig. 8.8), cele de tensiune mai înalte — în construcția „*tip coloană*” (fig. 8.9), iar cele de foarte înaltă tensiune (peste 220 kV) — în construcția „*tip V*” specifică ruperii multiple (fig. 8.10).

Camerele de stingere folosite în prezent sînt în special *camere de tip labirint* (fig. 8.11), la care se contează pe următoarele efecte:

— presiunea din camera 1, datorită descompunerii bruste a uleiului este în general suficientă pentru stingerea curenților relativ mici (în jurul curentului nominal);

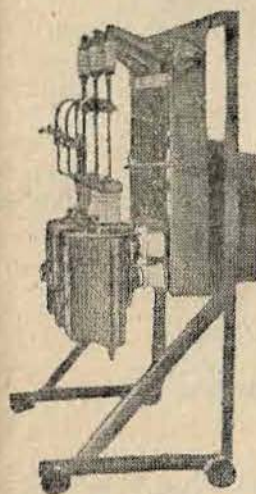


Fig. 8.8. Întreruptor automat cu ulei puțin, construcție „în consolă”.

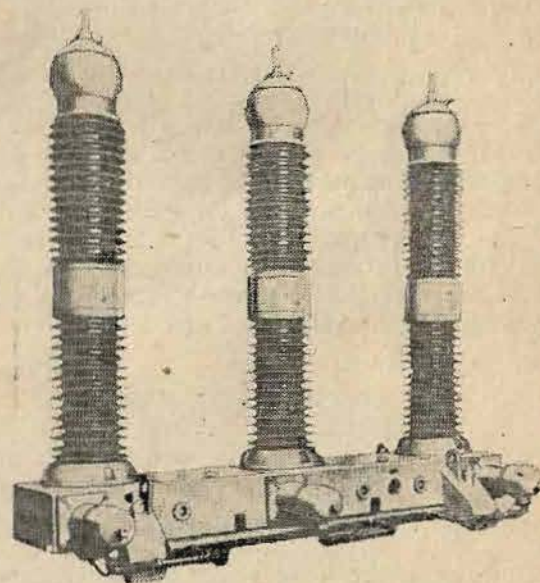


Fig. 8.9. Întreruptor automat cu ulei puțin, de 110 kV tip coloană.

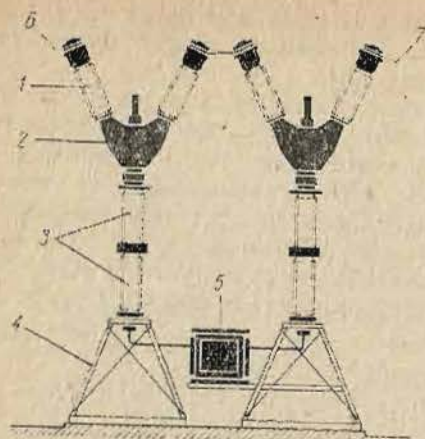


Fig. 8.10. Întreruptor automat cu ulei puțin și rupere multiplă în construcție tip V:

1 — cameră de stingere; 2 — carter; 3 — coloană de izolatoare-suport; 4 — soclu; 5 — bloc de comandă a acționării; 6 și 7 — borne de intrare, respectiv de ieșire.

— dacă arcul se întinde și în camera 2, în momentul trecerii naturale prin zero, presiunea din coloana de arc scade brusc, iar gazele și uleiul din buzunarele laterale pătrund violent în zona centrală răcind-o puternic, deionizând-o și împiedicând astfel reamorsarea arcului;

— în sfârșit, când contactul mobil iese în afara camerei, se produce efectul de ajutaj, care apare în zona 3 unde coloana de arc este strângută și spulberată de gazele și uleiul sub presiune care forțează trecerea prin ajutaj în același timp cu arcul.

3. Întreruptoare automate cu aer comprimat (pneumatice)

În cazul întreruptoarelor cu arc comprimat, stingerea arcului electric se obține trimițându-se asupra spațiului dintre contacte, un jet de aer comprimat, care spală și îndepărtează gazele ionizate și, prin rigiditatea sa dielectrică mare, împiedică reaprinderea arcului.



Fig. 8.11. Cameră de stingere tip labirint.

Pentru a se obține o putere de rupere cât mai mare, cu un consum redus de aer comprimat, au fost folosite diferite tipuri de camere de stingere (fig. 8.12).

Cele mai bune rezultate s-au obținut prin folosirea efectului de ajutaj, explicat anterior la întreruptoarele cu ulei puțin.

În legătură cu acest efect, sint de reliefat două aspecte:

— pentru un ajutaj dat, există o anumită valoare maximă a curentului care poate fi întrerupt cu certitudine. Dacă această valoare este depășită, diametrul coloanei de arc ocupă o parte importantă din secțiunea ajutajului și, datorită dilatării puternice a gazelor încălzite de arc, apare o contrapresiune care „înfundă” ajutajul, împiedicând curentul de aer proaspăt să-și îndeplinească funcțiunea de răcire și deionizare a coloanei de arc;

— efectul optim se obține dacă trecerea naturală a curentului prin zero are loc în momentul în care tija se găsește la o anumită distanță h de ajutaj. Ținând seama că această distanță este mică (de ordinul câtorva centimetri) și deci insuficientă pentru asigurarea rigidității dielectrice după stingerea arcului, constructorii de întreruptoare pneumatice au fost nevoiți să recurgă la soluții foarte originale pentru rezolvarea acestui deziderat.

Construcția cu separator exterior: contactul principal se deschide cu distanța h , iar imediat după stingerea arcului se deschide un separator exterior (inseriat cu contactul principal) asigurând distanța de izolare

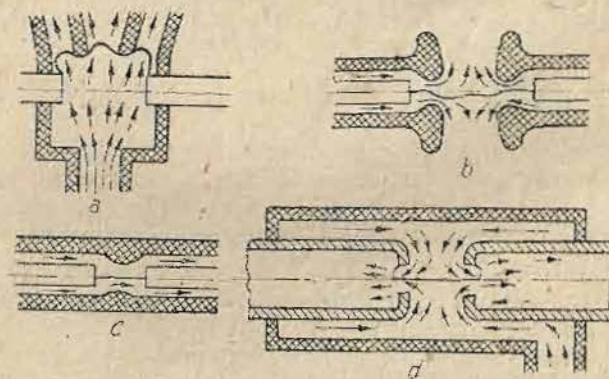


Fig. 8.12. Tipuri de cameră de stingere folosite la întreruptoarele cu aer comprimat:

a — suflaj transversal; b, c — suflaj longitudinal (axial); d — suflaj radial.

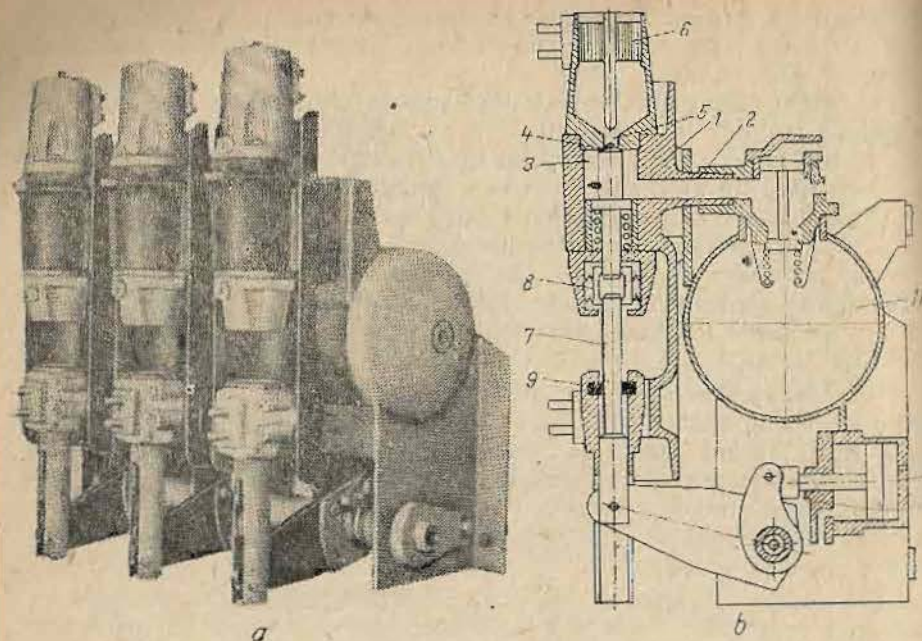


Fig. 8.13. Întreruptor automat cu aer comprimat cu contact auxiliar:

a — vedere; *b* — secțiune; 1 — soclu izolant; 2 — conductor de suflaj; 3 — cameră de stingere; 4 — contact principal; 5 — ajutor; 6 — eșapament; 7 — contact auxiliar de separare; 8 — punte de contact; 9 — contact glisant; 10 — dispozitiv de acționare; 11 — rezervor de aer comprimat.

necesară, după care se reînchide contactul principal. Pentru anclanșare se acționează numai separatorul care este construit cu capacitate mare de închidere. Varianta modernă a acestei construcții este cea cu un *contact auxiliar* care preia rolul separatorului (fig. 8.13);

— *întreruptoarele cu jet liber*, care folosesc un ajutor „fals” din material refractar, contactul fix fiind la distanță mare, suficientă pentru asigurarea rigidității dielectrice (fig. 8.14). Soluția este deosebit de interesantă și prin faptul că elimină necesitatea separatorului;

— în sfârșit, o altă soluție este aceea de a *menține aer comprimat în cameră și după stingerea arcului*; datorită rigidității dielectrice foarte mari a aerului comprimat, distanța *h* este suficientă în aceste condiții pentru asigurarea rigidității dielectrice.

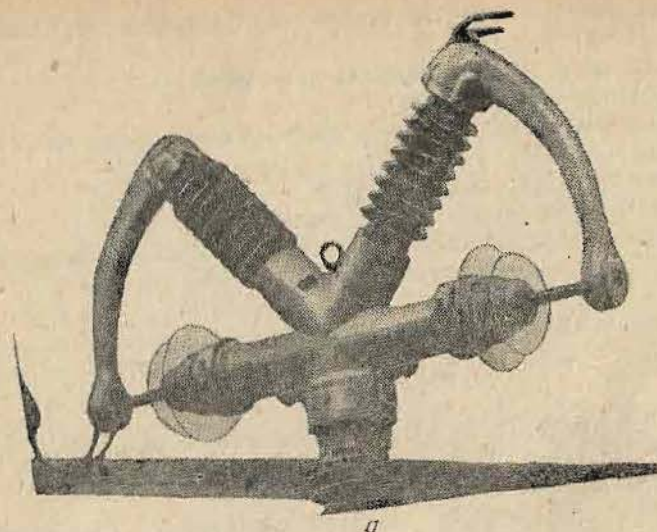


Fig. 8.14. Întreruptor cu jet liber — ansamblu de două camere de stingere:

a — vedere; *b* — secțiune.

Avantajele întreruptoarelor cu aer comprimat sînt:

- înlăturarea completă a pericolului de incendii și explozii;
- puterea de rupere foarte mare;

- întrerupere extrem de rapidă a curenților de scurtcircuit (0,01—0,003 s);
- funcționarea sigură și exploatarea simplă;
- greutate și gabarite mici.

Dezavantajele, în afară de cele specifice întreruptoarelor cu acțiune externă, sînt:

- construcție mai complicată;
- necesită o instalație de aer comprimat;
- deschiderea și închiderea întreruptorului cu aer comprimat este însoțită de un zgomot puternic.

4. Întreruptoare automate cu hexafluorură de sulf

Aceste întreruptoare se bazează pe folosirea proprietății hexafluorurii de sulf (SF_6) de a capta cu ușurință electronii liberi și de a deioniza în acest mod coloana de arc.

Avantajele considerabile ale întreruptoarelor cu hexafluorură de sulf, și anume:

- puterea mare de rupere;
- supratensiuni de întrerupere mici;
- funcționarea în spațiu închis, fără expulzare de gaze sau lichide de întrerupere;
- zgomot foarte redus;
- gabarit mic,

au făcut ca ele să se răspîndească foarte repede, fiind fabricate azi pentru aproape toate tensiunile de către mulți producători.

5. Întreruptoare automate cu rupere în vid

Întreruperea în vid înaintat beneficiază de avantajul considerabil că, în lipsa purtătorilor de sarcini, nu apare arc de întrerupere și rigiditatea dielectrică se restabilește imediat la distanța de cîțiva milimetri între contacte.

Ele sînt indicate în domeniul tensiunilor medii pentru frecvențe mari de conectare.

Avantajele întreruptoarelor cu cameră de stingere în vid înaintat sînt:

- timpi de întrerupere foarte scurți și restabilirea extrem de rapidă a rigidității dielectrice după întrerupere (permițînd frecvențe foarte mari de comutare);

- dimensiuni reduse;
- zgomot redus;
- durată mare de serviciu a contactelor.

D. CONTACTOARE DE ÎNALTĂ TENSIUNE

Pentru a se reduce cheltuielile de investiții și de exploatare, motoarele de puteri mari de 200—250 kW se construiesc în general pentru tensiuni de 3 sau 6 kV.

Acționarea acestor motoare la frecvențe de conectare ridicate nu se poate face cu întreruptoare automate, acestea avînd un număr total de conectări foarte redus.

Aparatele create special pentru acest scop sînt *contactoarele de înaltă tensiune*, care, ca și cele de joasă tensiune, sînt aparate cu putere

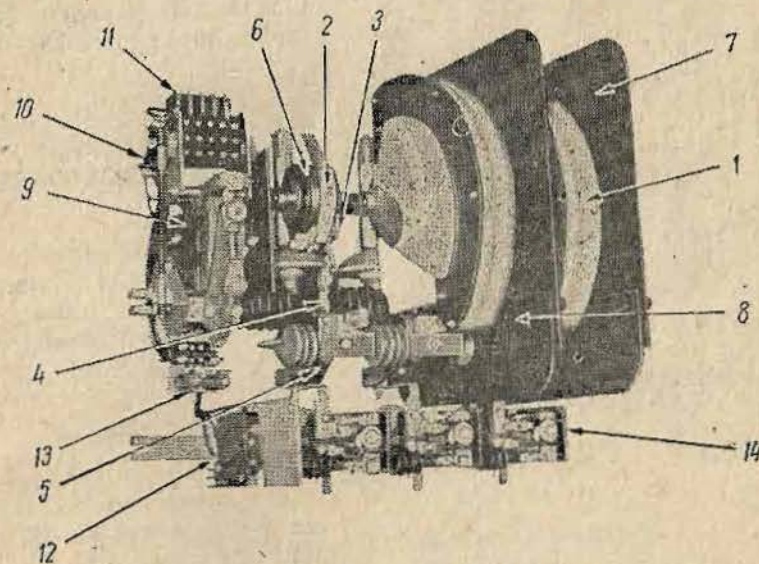


Fig. 8.15. Contactor de înaltă tensiune:

1 — cameră de stingere; 2 — contact fix; 3 — contact mobil; 4 — arcul contactului mobil; 5 — conductor flexibil (tresă); 6 — bobină de suflaj; 7 și 8 — pereți izolanti între polii contactorului; 9 — bobina electromagnetului de acționare (electromagnet de curent continuu); 10 — rezistență adițională pentru limitarea curentului absorbit de bobină în poziția „închis”; 11 — contacte auxiliare; 12 — contact de blocare; 13 — redresor; 14 — rele termice și electromagnetice.

de rupere redusă, dar cu mare rezistență la uzură mecanică și sub sarcină (fig. 8.15).

Se folosesc camere de stingere cu suflaj magnetic.

E. SIGURANȚE FUZIBILE DE ÎNALTĂ TENSIUNE

Se realizează în construcții similare celor de joasă tensiune, lungimea tubului și a fibrelor fuzibile fiind însă mult mai mare, corespunzătoare tensiunii nominale a siguranței.

De obicei, firele fuzibile sînt spiralizate pe un suport ceramic (fig. 8.16).

Se construiesc pentru tensiuni pînă la 35 kV, curenți pînă la 100 A pentru 10 kV; pînă la 40 A pentru 25—35 kV.

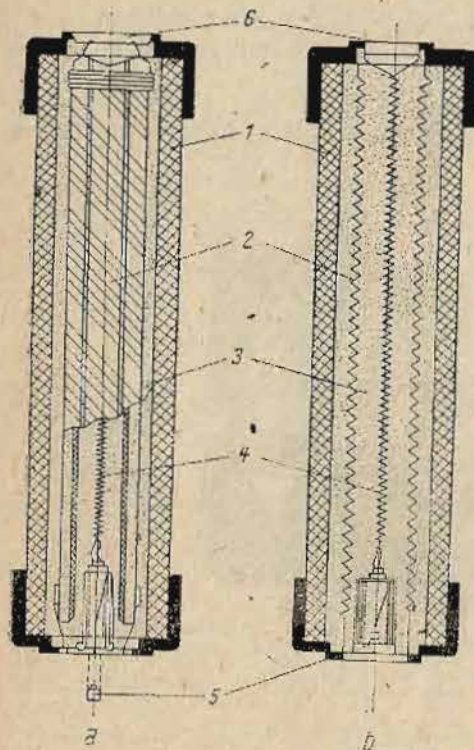


Fig. 8.16. Siguranțe fuzibile de înaltă tensiune cu mare putere de rupere:

a — fuzibil pe miez ceramic; b — fuzibil liber în nisip; 1 — tub izolator; 2 — fir fuzibil; 3 — nisip de cuarț; 4 — sîrmă indicatoare; 5 — indicator; 6 — capac.

F. ECLATOARE ȘI DESCĂRCĂTOARE

Aparatele de protecție specifice protecției împotriva supratensiunilor sînt eclatoarele și descărcătoarele.

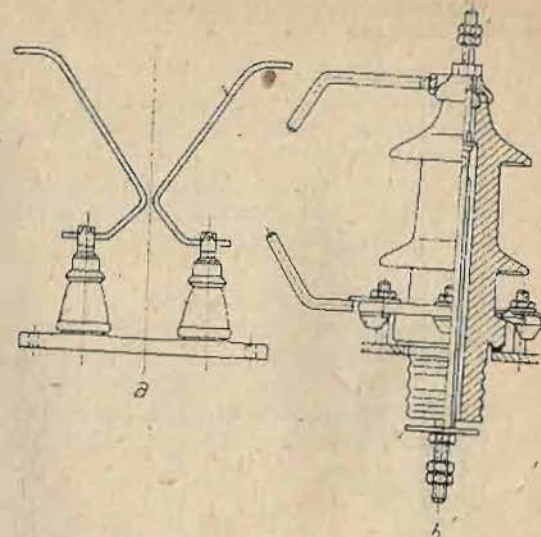
1. Eclatoare

Un eclator este format din doi electrozi metalici din care unul se conectează la linie, iar celălalt — la pămînt.

Tipurile constructive uzuale sînt: eclatorul cu coarne (coarnele ajută la stingerea arcului amorsat) și eclatorul cu tijă (fig. 8.17).

Fig. 8.17. Eclatoare de protecție împotriva supratensiunilor:

a — eclator cu coarne;
b — eclator cu tijă.



Sînt aparate similare și ieftine, dar imprecise și în general nu pot stinge arcul amorsat.

2. Descărcătoare tubulare

Prin introducerea unui eclator într-un tub de material gazogen, se obține un descărcător tubular (fig. 8.18) capabil să întrerupă arcul electric format datorită suflajului de gaze produse prin descompunerea materialului gazogen.

Pentru a se evita solicitarea continuă a dielectricului tubului, se intercalează de obicei un al doilea eclator între descărcător și conductorul protejat.

3. Descărcătoare cu rezistență variabilă

• **Construcția.** Un descărcător cu rezistență variabilă este format din următoarele elemente (fig. 8.19):

— o coloană cu discuri 1, obținute din praf de carbură de siliciu (carborund) aglomerat cu anumiți lianți, care constituie o rezistență variabilă în funcție de tensiune (fig. 8.20);

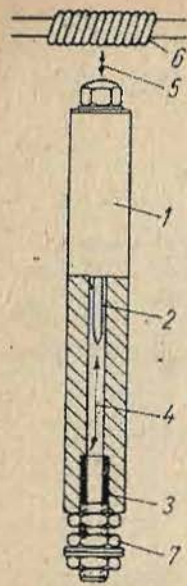


Fig. 8.18. Descărcător tubular:

1 — tub izolant din material generator de gaze; 2 — electrod superior; 3 — electrod inferior; 4 — distanța interioară de amor-sare; 5 — distanța exterioară de amor-sare; 6 — conductă protejată; 7 — piese de fixare.

— o coloană de eclatoare identice 2, formate din discuri de cupru sau de alamă separate prin distanțiere (de mică, steatită etc.);

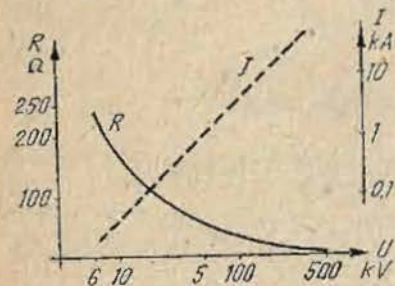
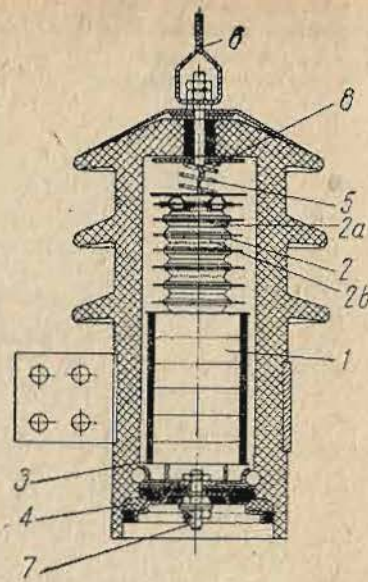


Fig. 8.19. Descărcător cu rezistență variabilă:

1 — discuri de carborund; 2 — eclatoare; 2a — discuri de cupru sau alamă; 2b — inele de distanțare din mică; 3 — carcasă de porțelan; 4 — inele de etanșare; 5 — arc de oțel; 6 — clemă pentru legarea la linie; 7 — borne de legare la pământ; 8 — conductă flexibilă de cupru.

Fig. 8.20. Caracteristicile R și $I = f(U)$ ale unei rezistențe variabile.



— un izolator de porțelan, în interiorul căruia sînt închise ermetic eclatoarele și rezistențele;

— bornele de legătură electrică și elementele de fixare, mecanică.

• **Principiul de funcționare.** La apariția unei supratensiuni, eclatorul amorsează un arc electric. Se stabilește astfel prin rezistențe un curent de punere la pământ de cîteva sute pînă la cîteva mii de amperi.

Deoarece rezistența discurilor este cu atît mai mică cu cît tensiunea aplicată este mai mare, căderea de tensiune la bornele descărcătorului, numită *tensiune reziduală*, se menține la valori nepericuloase pentru izolația instalației.

După ce supratensiunea a fost anihilată în acest mod, eclatorul rămîne ionizat, iar prin descărcător continuă să treacă un curent alimentat de tensiunea de serviciu, numit *curent de însoțire*. Dar, la valoarea tensiunii de serviciu corespunde o valoare mult mai mare a rezistenței variabile, care limitează curentul prin descărcător, la valori suficient de mici (cîteva zeci de amperi) pentru a putea fi stins de eclator la prima trecere naturală prin zero.

G. BOBINE DE REACTANȚĂ

Bobinele de reactanță se folosesc pentru limitarea curenților de scurtcircuit în rețelele de medie tensiune. Curentul de scurtcircuit este

$$I_{sc} = \frac{U}{Z_L + Z_R}$$

unde Z_L este impedanța liniei, iar Z_R este impedanța bobinei de reactanță (practic egală cu reactanța, rezistența ohmică a bobinei fiind foarte mică). Se vede că printr-o dimensionare corespunzătoare a bobinei se poate obține o reducere apreciabilă a curentului de scurtcircuit.

De obicei, bobinele se calculează astfel încît curentul de scurtcircuit să fie limitat la $20 I_n$.

Bobinele de reactanță sînt bobine în aer, fără miez de fier. La scurtcircuit deoarece o mare parte din tensiunea rețelei se aplică la bornele bobinei, este puternic solicitată izolația între spire. De asemenea, apar forțe electrodinamice de ordinul tonelor care solicită puternic atît spirele cît și legăturile între ele.

De aceea spirele se rigidizează prin turnare în beton sau cu distanțiere din isoplac sau stratitex (fig. 8.21).

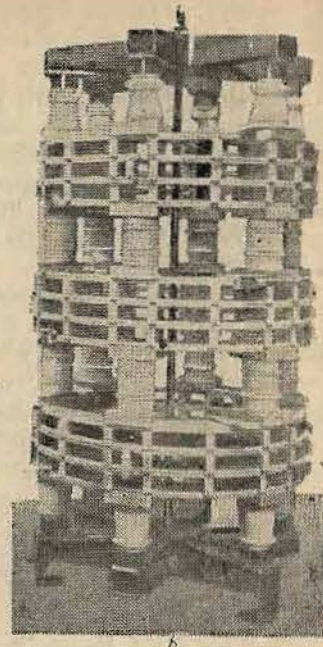
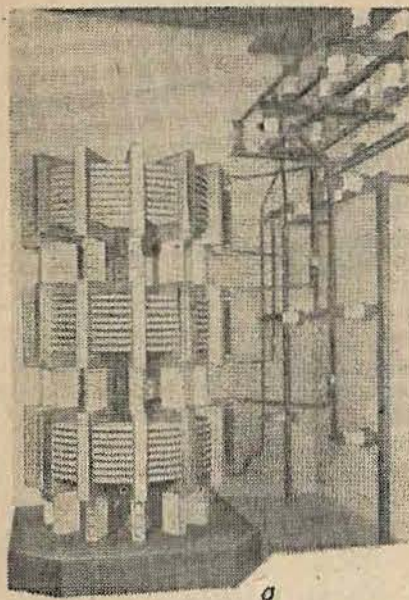


Fig. 8.21. Bobină de reactanță trifazată de 10 kV, cu izolație în aer:
a — cu schelet de beton; b — cu izolație uscată.

În cazul în care cele trei bobine de fază se montează suprapus, bobina corespunzătoare fazei de mijloc trebuie astfel montată, încât sensul de spiralizare al conductoarelor să fie opus celui al celorlalte două faze (în caz contrar, apar solicitări electrodinamice foarte mari între bobine).

Verificarea cunoștințelor

- 8.1. Care sînt criteriile de clasificare a separatoarelor?
- 8.2. Ce tipuri constructive de întrerupătoare automate cunoașteți?
- 8.3. Cum funcționează camerele de stingere ale întrerupătoarelor cu ulei puțin?
- 8.4. Cum funcționează o cameră cu ajutor și care sînt limitele sale?
- 8.5. Ce avantaje prezintă întrerupătoarele cu hexafluorură de sulf?
- 8.6. Descrieți construcția unei siguranțe fuzibile.
- 8.7. Ce realizează descărcătoarele?
- 8.8. Care sînt principalele elemente componente ale unui descărcător cu rezistență variabilă?
- 8.9. Ce măsuri trebuie luate la montarea bobinelor de reactanță?

AUTOMATIZĂRI

Capitolul 9

NOȚIUNI GENERALE PRIVIND AUTOMATIZĂRILE ȘI SISTEMELE DE REGLARE AUTOMATĂ

A. OBIECTUL ȘI IMPORTANȚA AUTOMATIZĂRII ÎN CONDIȚIILE PROGRESULUI TEHNICO-ȘTIINȚIFIC

1. Obiectul și funcțiile automatizării

În procesul de producție a bunurilor materiale, o importanță deosebită o are automatizarea producției, adică realizarea acestui proces fără participarea directă a omului.

Automatizarea reprezintă totalitatea mijloacelor tehnice care permit renunțarea la participarea directă a omului în procesul de producție.

Dispozitivul de automatizare (DA) este acel dispozitiv care, în funcție de condițiile impuse, realizează comanda și (sau) controlul unui anumit proces (sau faze) de producție și care permit să se renunțe, astfel, la intervenția directă a omului pentru îndeplinirea acestor funcțiuni, intervenție altfel necesară.

În figura 9.1 s-au reprezentat cele două situații cînd conducerea procesului (sau a instalației) se efectuează de către operatorul uman (OM), respectiv de către dispozitivul de automatizare (DA).

Preluarea funcțiilor operatorului uman de către dispozitivele de automatizare reprezintă conducerea automată sau automatizarea procesului (a instalației).

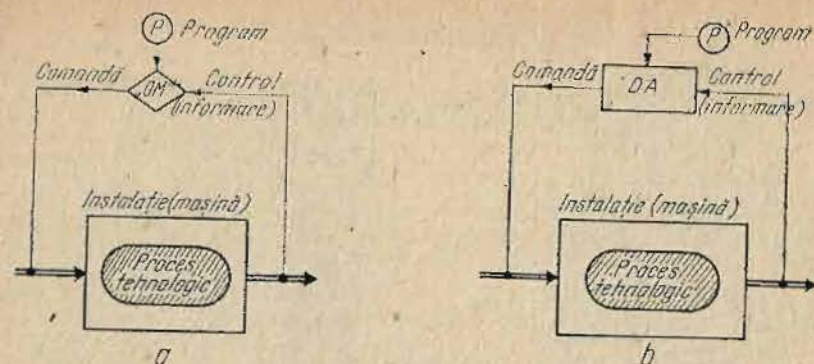


Fig. 9.1. Conducerea procesului:

a — de către operatorul uman; b — de către dispozitivul de automatizare.

Procesul (instalația tehnologică) care realizează efectiv procesul de producție și la care se atașează dispozitivul de automatizare, care preia funcțiile operatorului uman, reprezintă *procesul tehnologic (instalația) automatizat (PT, respectiv IA)* — fig. 9.2).

Ansamblul format din dispozitivul de automatizare (DA) și procesul tehnologic automatizat (sau instalația automatizată) reprezintă un sistem de automatizare sau un sistem automat (SA) — (fig. 9.2).

2. Avantajele automatizării producției

Prin automatizarea producției se obțin:

— *avantaje de ordin economic*, cum sînt: creșterea cantitativă a producției obținute în unitatea de timp (mărirea productivității mașinilor sau instalațiilor), reducerea consumului de materie primă și materii auxiliare, reducerea numărului instalațiilor și utilajelor necesare, reducerea cheltuielilor de producție și a prețului produselor ș.a.;

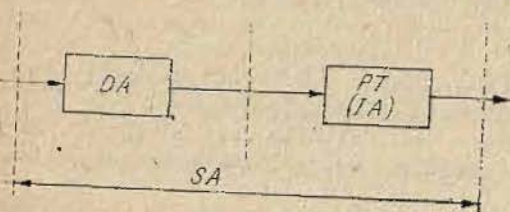


Fig. 9.2. Sistemul automat cu părțile componente.

— *avantaje de ordin tehnic*, cum sînt: îmbunătățirea calității produselor, creșterea fiabilității producției și a produselor, creșterea duratei de utilizare și reducerea uzurii instalațiilor și a utilajelor ș.a.;

— *avantaje de ordin social*: îmbunătățirea condițiilor de lucru (prin automatizarea lucrărilor grele și cu volum mare și eliberarea omului de la activități care solicită un efort fizic intens), creșterea securității muncii în instalațiile tehnologice (sau procesele în care activitatea se caracterizează printr-un anumit grad de pericolitate), ridicarea nivelului de trai.

Deși introducerea automatizării implică investiții suplimentare, reducerea cheltuielilor pe ansamblul investiției și implicit reducerea costului produselor, în condițiile creșterii substanțiale a calității produselor, justifică pe deplin cheltuielile efectuate.

3. Dezvoltarea automatizării în condițiile progresului tehnico-științific

Pe măsura dezvoltării economice și sociale, a progresului tehnico-științific general, producția a înregistrat transformări continue. S-a realizat o reducere treptată a muncii fizice a omului, ca și a celei intelectuale necreatoare, de rutină, compensată de o creștere corespunzătoare a volumului activităților intelectuale creatoare, cu funcțiuni de concepție, conducere și organizare a producției și a muncii.

În țara noastră, introducerea mijloacelor de automatizare, în general, și a celor de reglare automată, în particular, a cunoscut un ritm înalt și continuu ascendent. În deplină concordanță cu politica fermă de industrializare socialistă a țării, cu continua dezvoltare a cercetării științifice și promovarea progresului tehnic, s-au extins și s-au diversificat mecanizarea și automatizarea producției.

Directivile Congresului al XIII-lea al P.C.R. cu privire la dezvoltarea economico-socială a României în cîincinalul 1986—1990 și orientările de perspectivă pînă în anul 2000 prevăd asigurarea unei dezvoltări în ritm înalt a ramurilor de vîrf ale industriei, concomitent cu ridicarea gradului de tehnicitate a tuturor ramurilor industriale. Pe această linie, producția industriei electronice, inclusiv a mijloacelor tehnicii de calcul, va crește pe cîincinal cu 62—67 la sută, se vor generaliza automatizarea, cibernetizarea și robotizarea producției și a altor activități economico-sociale.

Dar, introducerea pe scară largă a automatizării producției impune preocuparea pentru ridicarea continuă a calificării muncitorilor, tehnicienilor și inginerilor pentru a exploata, proiecta și fabrica în cele mai bune condiții aparatura de automatizare, măsurare și control pentru instalațiile și sistemele de automatizare.

B. NOȚIUNI GENERALE DESPRE SISTEMLLE DE REGLARE AUTOMATĂ (SRA)

1. Obiectul reglării automate

Reglarea automată este *acel proces, îndeplinit automat, prin care o mărime fizică este fie menținută la o valoare prescrisă constantă — numită consemn — fie își modifică valoarea la intervale de timp date, conform unui anumit program, luând astfel o succesiune de valori prescrise.*

În acest scop, un dispozitiv de automatizare numit *regulator automat (RA)* permite eliminarea operatorului uman ca intermediar între aparatele de măsurat, cu ajutorul cărora se determină diferența dintre valoarea la un moment dat și valoarea prescrisă a mărimii fizice ce se reglează și organul de execuție al comenzilor date prin care se acționează asupra obiectului (instalației sau procesului) reglat.

2. Mărimi caracteristice pentru sistemele de reglare automată

Pentru instalațiile tehnologice și procesele tehnice, aplicarea reglării automate are o importanță deosebită. De exemplu, funcționarea mașinilor cu abur, a motoarelor cu ardere internă, a turbinelor etc. este direct legată de reglarea turației, a presiunii și debitului agentului motor (abur, gaz, apă etc.), a temperaturii, a ungerii ș.a.; pentru funcționarea generatoarelor sincrone la tensiune constantă trebuie modificată în mod corespunzător excitația etc.

Desigur, o reglare este necesară numai atunci când mărimea reglată nu poate rămâne constantă de la sine, la valoarea dorită și are tendința de a-și modifica valoarea, de a se abate mai mult sau mai puțin în urma unor efecte perturbatoare externe sau interne.

În cazul oricărei reglări se deosebește o *mărime reglată* și o *mărime de execuție*.

- *Mărimea care trebuie menținută la valoarea prescrisă este mărimea reglată.*

Mărimi reglate sînt, de exemplu, frecvența, turația, tensiunea, și puterea electrică, temperatura, debitul, nivelul dintr-un rezervor etc.

- *Mărimea de execuție este mărimea obținută la ieșirea organului de execuție al instalației de reglare și cu ajutorul căreia se poate influența mărimea reglată, pentru a o aduce la valoarea dorită.*

De exemplu, dacă se urmărește menținerea constantă a turației unui motor electric de curent continuu, pentru variația turației în sensul dorit se variază curentul de excitație al motorului. Deci, mărimea reglată este, în acest caz, turația, iar mărimea de execuție este curentul de excitație al motorului.

Pentru menținerea constantă a tensiunii la bornele unui generator sincron se variază corespunzător tensiunea de excitație; mărimea reglată este tensiunea la borne, iar mărimea de execuție este tensiunea (sau curentul) de excitație.

- *Influențele externe sau interne care sînt cauzele abaterilor valorilor instantanee ale mărimii reglate de la valoarea prescrisă se numesc, în tehnica reglării, perturbații sau mărimi perturbatoare.*

La reglarea unei anumite mărimi se exercită influența uneia sau a mai multor mărimi perturbatoare. Astfel, în cazul reglării turației motorului de curent continuu se exercită influența unor perturbații diferite: tensiunea variabilă de alimentare a motorului, variația cuplului de sarcină cerut de mașina de lucru antrenată de motorul respectiv, variația rezistenței electrice cu temperatura etc.

De regulă, efectul influenței uneia dintre mărimile perturbatoare poate fi preliminar; această perturbație este considerată ca *perturbație principală* și acțiunea de reglare se manifestă în sensul eliminării abaterii mărimii reglate de la valoarea prescrisă sub influența perturbației principale.

În figura 9.3 este reprezentată schema-bloc a obiectului reglării în general (instalația sau procesul tehnologic supuse reglării). La intrarea obiectului reglării (OR), reprezentat simbolic printr-un dreptunghi, se aplică mărimea de execuție x_m ; la ieșire, rezultă mărimea reglată

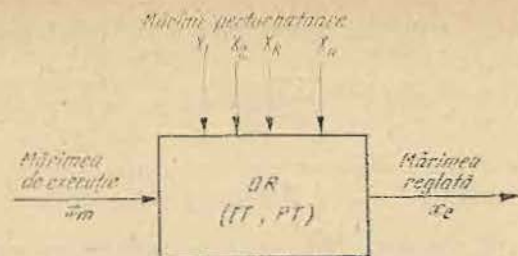


Fig. 9.3. Schema-bloc a obiectului reglării, în general:
OR — obiectul reglării (instalația tehnologică IT, procesul tehnologic PT).

x_e . Din exterior, se exercită acțiunea unor mărimi perturbatoare $X_1, X_2, \dots, X_n$, dintre care urmează a fi selectată perturbația principală.

3. Elementele unui sistem de reglare automată

În figura 9.4 s-a reprezentat simplificat o instalație pentru reglarea automată a temperaturii apei la ieșirea din schimbătorul de căldură. Instalația de reglare automată cuprinde: *elementul de măsurat*, *elementul de comparație*, *regulatorul automat* și *elementul de execuție*.

- **Elementul de măsurat** (traductorul) EM este reprezentat de termometrul manometric 7, instalat pe conducta de apă caldă, la ieșirea din încălzitor. Acest element măsoară temperatura θ_e a apei la ieșire și transformă energia termică absorbită de la apa caldă într-o variație de presiune, pe care o transmite prin tubul capilar 2 la tubul Bourdon 3; acesta din urmă transformă variația de presiune într-o deplasare, prin care se modifică poziția paletii 4. Elementele 1, 2, 3 și 4, la care se poate adăuga și indicatorul 5 (atunci cînd există), formează împreună elementul de măsurat al instalației de reglare.

- **Elementul de comparație EC** compară temperatura apei la ieșire θ_e cu valoarea prescrisă (de consemn) θ_i , rezultînd *abateră de reglare* sau *eroarea*: $x_a = \Delta\theta = (\theta_i - \theta_e)$. În schema din figura 9.4, valoarea prescrisă a temperaturii $\theta_i = x_i$ — mărimea de intrare este reprezentată prin punctul de oscilație al paletii 4. Acest punct poate fi deplasat manual în sus sau în jos cu ajutorul tijei 5. Valoarea măsurată θ_e a

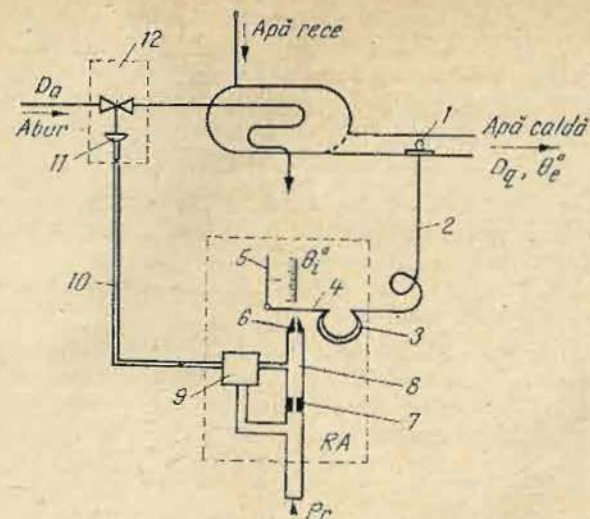


Fig. 9.4. Instalația de reglare automată a temperaturii apei la ieșirea din schimbătorul de căldură.

temperaturii apei la ieșirea din încălzitor este reprezentată prin poziția extremității mobile a tubului Bourdon, articulate cu paleta 4. Atunci cînd $\theta_e = \theta_i$ (deci $\Delta\theta = 0$), mijlocul paletii se află exact în dreptul ajutorului conic 6. La orice altă valoare $\theta_e \neq \theta_i$ (deci $\Delta\theta \neq 0$), poziția punctului de la mijlocul paletii reprezintă o mărime proporțională cu diferența $(\theta_i - \theta_e)$. Temperatura θ_e reprezintă mărimea de ieșire x_e , iar deplasarea extremității tubului Bourdon reprezintă mărimea de reacție x_r . Rezultă eroarea: $x_a = x_i - x_r = \epsilon$, mărimea de la ieșirea elementului de comparație EC.

- **Regulatorul automat RA**, reprezentat simplificat în figura 9.4, îndeplinește, în acest exemplu, numai o funcție de amplificare a semnalului primit de la elementul de comparație.

În spațiul 8 al amplificatorului pneumatic (sistem duză — paletă), alimentat cu aer sub presiune constantă prin elementul de strângere 7, se obține o presiune proporțională cu distanța între paletă și ajutoraj, deci proporțională cu diferența $\Delta\theta = \theta_i - \theta_e$.

Amplificatorul pneumatic 9, alimentat de la aceeași sursă de aer comprimat, produce în conductă 10 o presiune proporțională cu $\Delta\theta = \theta_i - \theta_e$. Această presiune reprezintă mărimea de comandă x_c , adică mărimea de la ieșirea regulatorului RA. Mărimea de comandă este mărimea de intrare pentru elementul de execuție EE.

• Elementul de execuție EE este ventilul 12, care modifică debitul D_a al aburului de încălzire. Ventilul are o membrană 11, asupra căreia se exercită presiunea de aer din conducta 10, de la ieșirea din regulator. Secțiunea deschiderii ventilului asigură valoarea debitului D_a (mărimea de execuție x_m) care se aplică la intrarea schimbătorului de căldură (instalația reglată sau obiectul reglării OR).

○ Se observă că un sistem de reglare automată are rolul de a realiza o anumită lege de dependență între mărimea de ieșire x_e , care caracterizează la un moment dat o instalație sau un proces tehnologic, și mărimea de intrare (sau consemnul) x_i prin care se comandă modificările în funcționarea acestora.

Ansamblul format din obiectul reglării (instalația reglată) + regulatorul automat + elementele de măsurare, comparare și execuție, realizat în scopul reglării automate a unui anumit proces sau parametru de proces, se numește sistem de reglare automată (prescurtat SRA).

4. Schema funcțională a unui SRA . Exemple de sisteme de reglare

Pentru studiul reglării automate se utilizează o reprezentare simbolică, denumită *schemă funcțională*.

Schema funcțională a unui sistem de reglare automată este aceea schemă în care se indică elementele componente ale sistemului de reglare automată (SRA), destinația lor și legăturile funcționale între ele.

Elementele unui sistem de reglare automată sînt reprezentate în schema funcțională prin *blocuri funcționale*, figurate prin dreptunghiuri.

Schema funcțională a unui SRA conține:

— *legătura directă sau principală*, care înglobează toate elementele cuprinse între elementul de comparație EC și ieșirea instalației automatizate;

— *legătura inversă sau secundară*, numită deseori „cale de reacție”, care cuprinde elementele situate între ieșirea instalației automatizate și elementul de comparație.

Transmiterea semnalului (sau informației) se face de la intrare spre ieșirea SRA pe legătura directă și de la ieșire spre intrarea SRA pe legătură inversă.

Împreună, cele două legături (directă și inversă) alcătuiesc un *circuit închis de reglare automată* sau o *bucă de reglare*.

Fig. 9.5. Schema funcțională pentru SRA din figura 9.4:

EC — element de comparație (sau comparator diferențial); RA — regulator automat; EE — element de execuție; EM — element de măsurat; IA — instalația automatizată.

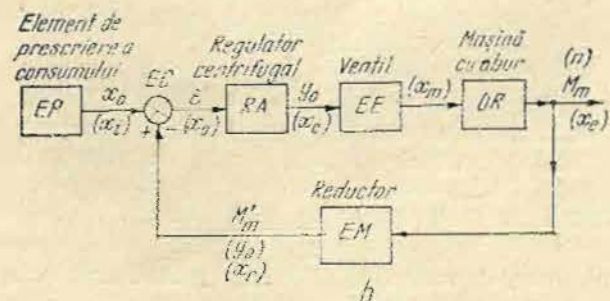
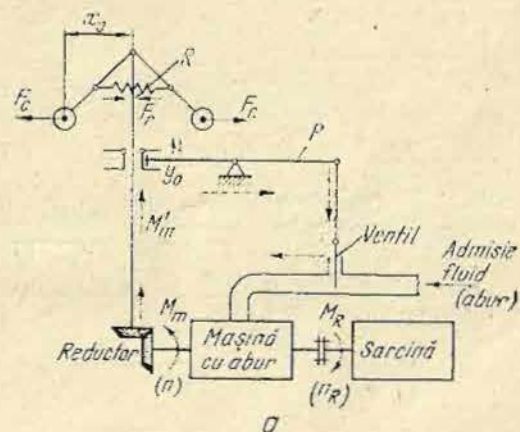
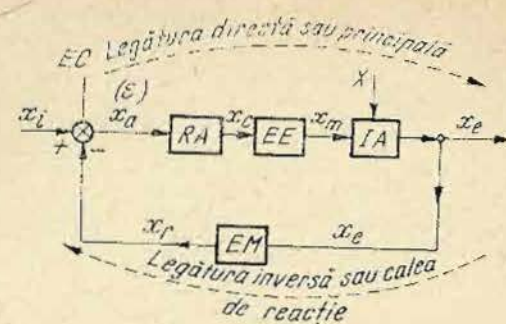


Fig. 9.6. Instalație de reglare automată:
a — schema de principiu a instalației de reglare; b — schema ei funcțională.

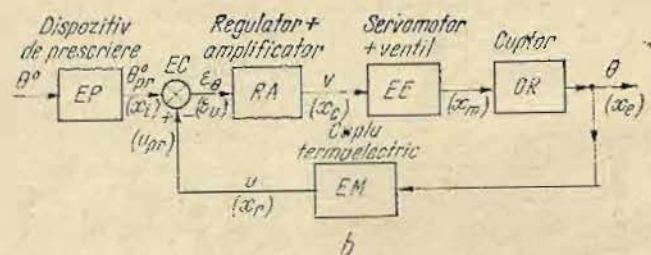
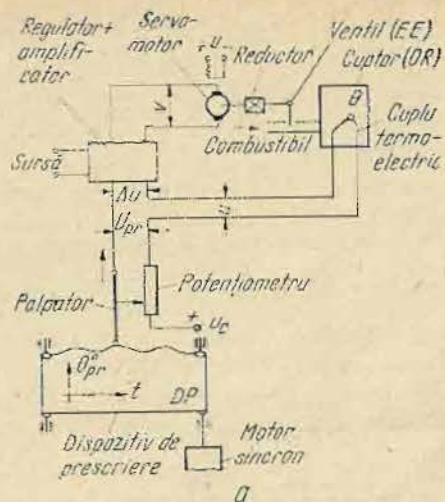


Fig. 9.7. Instalație de reglare automată:
a — schema de principiu a instalației de reglare; b — schema ei funcțională.

În schema funcțională a unui SRA se indică mărimile de intrare și de ieșire ale fiecărui element. Pentru fiecare element din schemă semnalul se transmite în sens unic, de la intrarea elementului la ieșirea acestuia. În acest fel, pentru fiecare bloc se stabilește o dependență strictă a mărimii de la ieșire de variația mărimii de la intrarea elementului respectiv.

Se obișnuiește a se reprezenta schema funcțională prin înșiruirea elementelor componente ale SRA, în ordinea strictă a legăturilor funcționale între ele. De exemplu, pentru instalația de reglare automată din figura 9.4, schema funcțională este reprezentată în figura 9.5 (reprezentare valabilă și pentru celelalte SRA).

Obiectul reglării (procesul sau instalația tehnologică reglată), la ieșirea căruia se obține mărimea de ieșire x_e (în cazul de față temperatura apei la ieșire, θ_e) este supus influenței mărimilor perturbatoare X din exterior, sub acțiunea cărora se produc variații ale mărimii reglate. În cazul sistemului din figura 9.4, mărimea perturbatoare este variația debitului de apă caldă D_q consumat.

În figurile 9.6, 9.7 și 9.8 sunt reprezentate alte instalații tehnologice reglate și schemele funcționale respective, semnificația elementelor SRA fiind aceeași ca și în cazul instalației de reglare ce a fost prezentată detaliat.

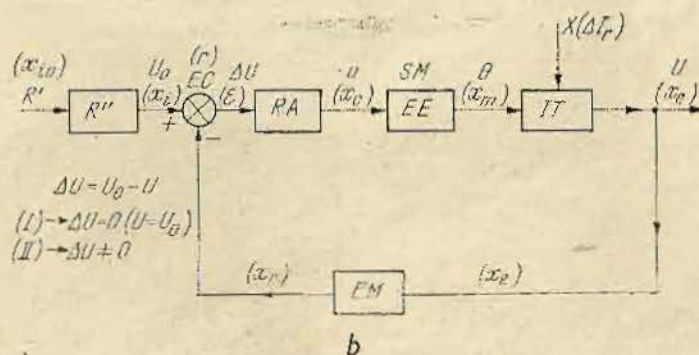
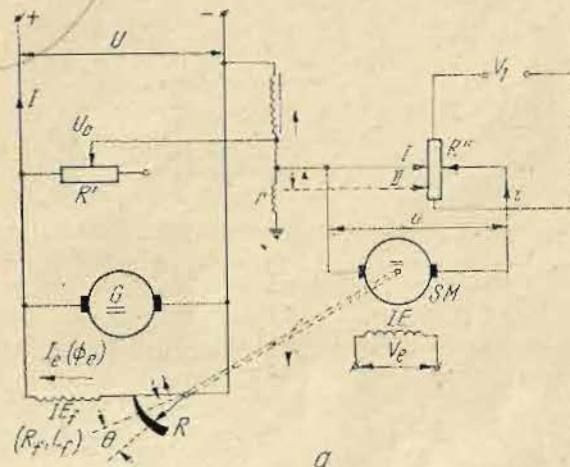


Fig. 9.8. Instalație de reglare automată:
a — schema de principiu a instalației de reglare; b — schema ei funcțională.

C. CLASIFICAREA SISTEMELOR DE REGLARE AUTOMATĂ

Sistemele de reglare automată se pot clasifica în funcție de felul variației mărimii de la intrare, în funcție de viteza de variație a mărimii reglate (sau viteza de răspuns), în funcție de numărul mărimilor reglate, după tipul acțiunii regulatorului automat și în funcție de numărul buclelor de reglare.

• În funcție de aspectul variației în timp a mărimii de intrare x_i (deci după variația în timp impusă mărimii de ieșire x_e) se deosebesc:

— *sisteme de stabilizare automată* (când $x_i = ct$ — de exemplu menținerea constantă a unui parametru — ca în figura 9.9, a) acestea se mai numesc *SRA cu consemn constant* sau *cu program fix*;

— *sisteme de reglare automată cu program variabil* (când x_i variază în timp după o lege prestabilită — de exemplu la cuptoarele industriale pentru tratamente termice — ca în figura 9.9, b); acestea se mai numesc *SRA cu consemn programat*;

— *sisteme de reglare automată de urmărire* (când x_i variază în funcție de un parametru din afara SRA, legea de variație în timp a acestui parametru nefiind cunoscută dinainte); mărimea de la ieșire x_e urmărește variația lui x_i .

• În funcție de viteza de răspuns a obiectului reglării la un semnal x_i aplicat la intrare se deosebesc:

— *SRA pentru procese lente* (cele mai răspindite instalații sau procese tehnologice industriale caracterizându-se printr-o anumită inerție), ca, de exemplu, cel din figura 9.4;

— *SRA pentru procese rapide*, cum sînt sistemele de reglare automată aplicate mașinilor și acțiunilor elec-

trice (de exemplu, reglarea turației motoarelor, reglarea tensiunii generatoarelor etc.).

• După numărul mărimilor de ieșire ale obiectului reglat asupra cărora se exercită acțiunea de reglare automată, se deosebesc:

— *SRA cu o singură mărime reglată* (sau *SRA convenționale*);
— *SRA cu mai multe mărimi reglate simultan* (sau *SRA multivariabile*).

• După tipul acțiunii regulatorului automat se deosebesc:

— *SRA cu acțiune continuă*, la care mărimea de ieșire a fiecărui element component al sistemului este o funcție continuă de mărimea sa de intrare. Aceste *SRA* conțin fie regulatoare liniare, la care dependența $x_e = f(e)$ este liniară, fie regulatoare neliniare, la care această dependență este neliniară;

— *SRA cu acțiune discontinuă (discretă)*, la care mărimea de la ieșirea regulatorului este reprezentată de o succesiune de impulsuri de reglare, fie modulate în amplitudine sau durată (cazul regulatorilor cu impulsuri), fie codificate (cazul regulatorilor numerice).

• În funcție de numărul buclelor de reglare se deosebesc:

— *SRA cu o buclă de reglare* (sau cu un singur regulator automat);
— *SRA cu mai multe bucle de reglare* (sau cu mai multe regulatoare automate).

SRA cu mai multe bucle de reglare pot fi *sisteme de reglare în cascadă*, care cuprind mai multe regulatoare automate, cu ajutorul cărora, pe lângă mărimea de ieșire x_e , sînt reglate și alte mărimi intermediare din cuprinsul instalației sau procesului reglat, și *sisteme de reglare combinată*, în care, pe lângă regulatorul automat principal se prevăd unul sau mai multe regulatoare suplimentare, care intră în funcțiune numai la apariția anumitor acțiuni perturbatoare.

Rezumat

• Reglarea automată reprezintă un proces (funcție de automatizare) în care o mărime (parametrul reglat) este adusă la o valoare prescrisă (de consemn) și este menținută la această valoare prin intervenții continue sau discontinue, pe baza măsurării abaterii (sau erorii).

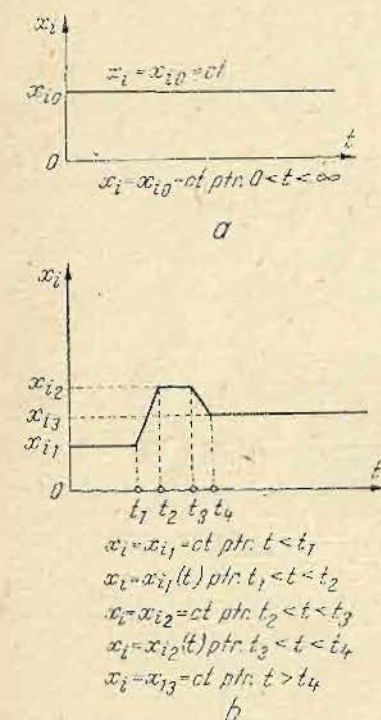


Fig. 9.9. Variația mărimii de la intrarea SRA:

a — SRA cu program fix (sau consemn constant); b — SRA cu program variabil (sau consemn programat).

ELEMENTELE SISTEMELOR DE REGLARE AUTOMATĂ

A. TRADUCTOARE

1. Noțiuni generale

Pentru măsurarea mărimilor fizice care intervin într-un proces tehnologic este necesară, de cele mai multe ori, convertirea („traducerea”) acestora în mărimi de altă natură fizică, convenabile pentru celelalte elemente din cuprinsul SRA. De exemplu, o temperatură sau o presiune sînt convertite în mărimi de natură electrică — tensiune, curent electric — proporționale cu mărimile inițiale, care pot fi utilizate și prelucrate de celelalte elemente de automatizare ale SRA (comparatoare, reglatoare automate etc.).

Se numește *traductor* acel element al SRA care realizează convertirea unei mărimi fizice — de obicei neelectrică — în mărime de altă natură fizică — de obicei electrică — proporțională cu prima sau dependentă de aceasta, în scopul utilizării într-un sistem de automatizare.

Există o largă varietate de traductoare, structura lor fiind mult diferită de la un tip de traductor la altul. Se poate stabili însă o structură generală a unui traductor, ca în figura 10.1.

Mărimea de la intrarea traductorului x_i (reprezentînd valori de temperatură, presiune, forță, turație, nivel etc.) este convertită („tra-

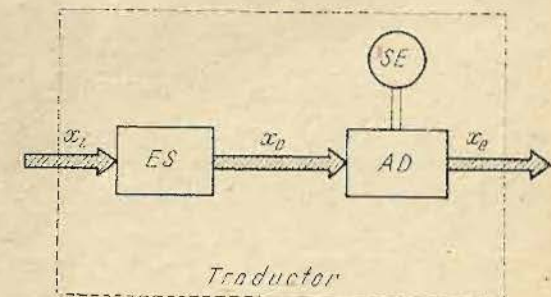
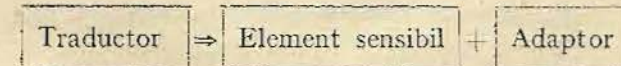


Fig. 10.1. Structura generală a unui traductor.

● Un sistem de reglare automată (prescurtat SRA) reprezintă ansamblul format din obiectul reglării automate, regulatorul automat și celelalte elemente necesare pentru îndeplinirea funcției de reglare.

● Elementele componente ale unui SRA sînt: obiectul reglării (instalația tehnologică sau procesul reglat), regulatorul automat, elementul de comparație (sau comparatorul diferențial), elementul de măsurat (traductorul) și elementul de execuție.

● Se numește *schemă funcțională* a unui SRA acea schemă în care se indică elementele componente ale sistemului de reglare automată, destinația lor și legăturile funcționale între ele. Elementele SRA se reprezintă prin blocuri funcționale, figurate prin dreptunghiuri, avînd cîte o mărime la intrare și o mărime la ieșire. Schema funcțională cuprinde legătura directă (sau principală) și legătura inversă (sau calea de reacție).

● În funcție de aspectul variației în timp a mărimii de intrare x_i , SRA pot fi: sisteme de stabilizare automată (sau cu consemn constant), sisteme de reglare cu program variabil (sau cu consemn programat) și sisteme de reglare automată de urmărire.

dușă”) de către elementul sensibil *ES* într-o mărime intermediară x_0 (de exemplu o deplasare liniară, o rotație etc.), care se aplică adaptorului *AD*. Acesta transformă mărimea x_0 în mărimea de ieșire, x_e , de obicei de natură electrică (tensiune, curent, rezistență, inductanță etc.) introdusă astfel în circuitul de reglare. În cazul particular al *SRA* unificate (cu semnal standard, atât ca natură, cât și ca nivel) — de exemplu, sistemul unificat *E-IEA*, fabricat în țară — adaptoarele au rolul de a converti o mărime de ieșire oarecare într-un semnal unificat (de exemplu, semnalul de curent unificat: 2–10 mA sau 4–20 mA sau cel de presiune unificată 0,2–1 kgf/cm² = (0,2–1)9,80665 N/cm²).

De obicei, adaptorul cuprinde și sursa de energie *SE* (fig. 10.1) necesară pentru convertirea mărimii x_0 în mărimea dorită la ieșire x_e .

2. Caracteristicile generale ale traductoarelor

Indiferent de tipul traductorului utilizat, se pot stabili următoarele caracteristici generale, valabile pentru orice traductor:

— *natura fizică a mărimilor de intrare și de ieșire* (curent, tensiune electrică, rezistență electrică, presiune, temperatură, debit, nivel etc.);

— *puterea consumată la intrare* (de obicei, o putere mică sau foarte mică, de ordinul citorva wați sau miliwați sau chiar mai puțin). Consumul propriu fiind, de regulă, neglijabil, înseamnă că puterea transmisă elementului următor este insuficientă pentru a determina o acționare; de aceea, în schemele de automatizare un traductor este urmat, aproape întotdeauna, de un amplificator;

— *caracteristica statică a traductorului*, care reprezintă grafic dependența $x_e = f(x_i)$ dintre mărimile de ieșire, respectiv de intrare ale traductorului (fig. 10.2). După tipul traductorului, această variație poate reprezenta o funcție liniară sau neliniară, continuă sau discontinuă (cu valori discrete);

— *domeniul de măsurare*, definit de pragurile superioare de sensibilitate $x_{i\max}$ și $x_{e\max}$ și de cele inferioare $x_{i\min}$ și $x_{e\min}$ (în figura 10.2 s-a presupus $x_{i\min} = 0$);

— *panta absolută* (sau *sensibilitatea*) K_a , reprezentind raportul dintre variațiile mărimilor de ieșire Δx_e , respectiv de intrare Δx_i (fig. 10.2):

$$K_a = \frac{\Delta x_e}{\Delta x_i}; \quad (10.1)$$

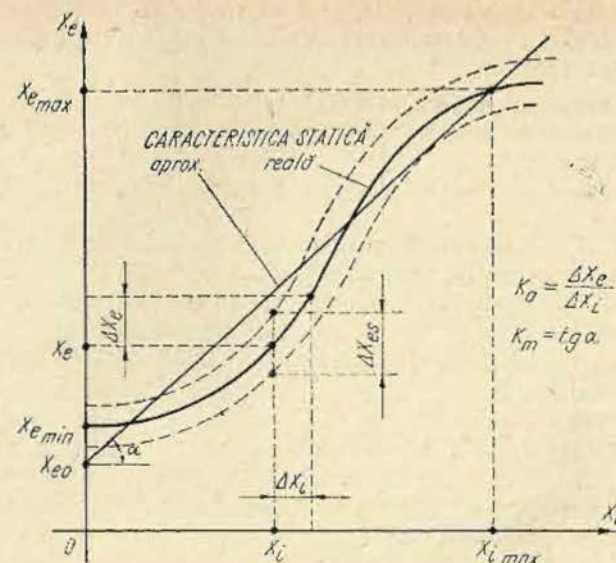


Fig. 10.2. Caracteristica statică a unui traductor.

— *panta medie* (K_m), reprezentind coeficientul unghiular (panta) al dreptei care aproximează caracteristica statică reală a traductorului (fig. 10.2):

$$K_m = \operatorname{tg} \alpha \approx K_a. \quad (10.2)$$

3. Clasificarea traductoarelor

Întrucît circuitele de automatizare cel mai des folosite sînt de natură electrică, mărimea de ieșire a traductoarelor este aproape exclusiv de natură electrică.

Clasificarea traductoarelor poate fi făcută în funcție de natura mărimii de ieșire x_e sau în funcție de natura mărimii de intrare x_i .

• În funcție de natura mărimii electrice de la ieșire x_e se deosebesc:

— *traductoare parametrice*, la care mărimea măsurată este transformată într-un „parametru de circuit electric” (rezistență, inductanță sau capacitate). Traductoarele parametrice se împart, la rîndul lor, în: *traductoare rezistive*, *traductoare inductive* și *traductoare capacitive*;

— *traductoare generatoare*, la care mărimea măsurată este transformată într-o tensiune electromotoare, a cărei valoare depinde de valoarea mărimii respective.

• În funcție de natura mărimii aplicate la intrare (x_i) se disting:

— *traductoare de mărimi neelectrice* (temperatură, deplasare, debit, viteză, presiune etc.);
— *traductoare de mărimi electrice* (curent, frecvență, putere, fază etc.).

În practică, traductoarele sînt definite pe baza ambelor criterii arătate mai sus (de exemplu, traductor parametric rezistiv de temperatură). În figura 10.3 se prezintă o schemă generală de clasificare a traductoarelor uzuale.

• În funcție de domeniul de variație al mărimii de ieșire, traductoarele se clasifică în:

— *traductoare unificate* — la care mărimea de ieșire reprezintă un semnal unificat electric (2–10 mA sau 4–20 mA), sau pneumatic (0,2–1 kgf/cm² = (0,2–1)9,80665 N/cm²); aceste traductoare se utilizează în sistemele de reglare automată cu elemente unificate;
— *traductoare neunificate*.

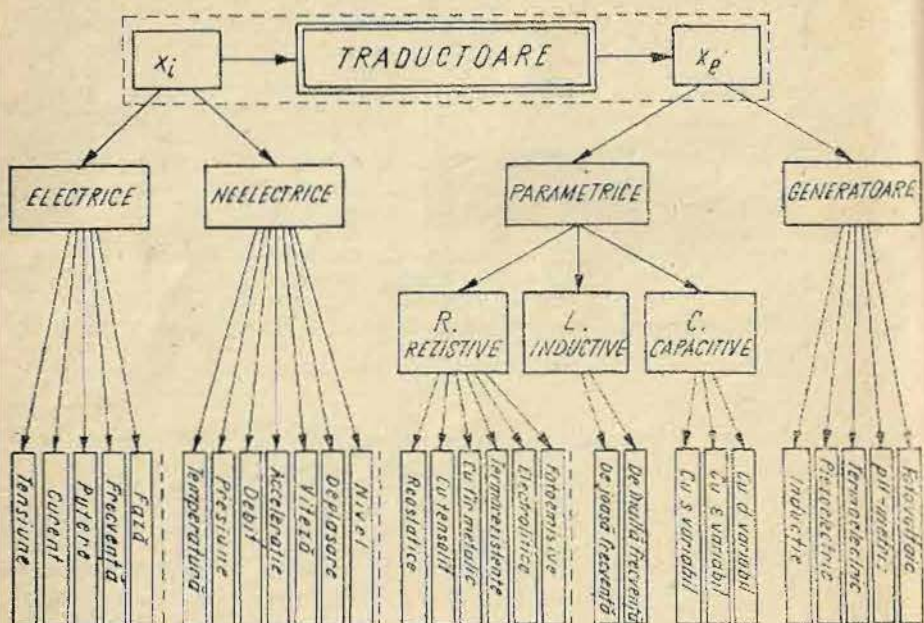


Fig. 10.3. Clasificarea traductoarelor.

4. Exemple de traductoare

În cele ce urmează vor fi prezentate câteva exemple de traductoare fabricate în țară.

• **Traductor inductiv de presiune cu tub Bourdon.** Elementul sensibil al traductorului de presiune este un tub Bourdon T (fig. 10.4), care sub acțiunea presiunii de măsurat p tinde să se îndrepte (poziția punctată în figură). Odată cu creșterea presiunii p aplicate, punctul a din capătul liber al tubului se îndepărtează (de exemplu în a'), astfel că, prin intermediul bilei B , manivela M este rotită în jurul punctului c cu unghiul α .

Rotirea este aplicată modulatorului magnetic din adaptorul tip ELT 370 care produce la ieșire semnalul unificat $i = 2 \dots 10$ mA c.c. proporțional cu presiunea măsurată p .

• **Traductor inductiv de presiune diferențială cu burdufuri.** Elementul sensibil al traductorului este format dintr-o capsulă închisă M (fig. 10.5, a) în care, prin peretele de separare D , se creează două compartimente C_1 și C_2 , alimentate cu presiunea p_1 , respectiv p_2 . Cele două presiuni, a căror diferență ($\Delta p = p_1 - p_2$) trebuie măsurată, acționează asupra unor burdufuri B_1 și B_2 , rigidizate între ele prin tija T și care sprijinindu-se fiecare pe peretele despărțitor acționează ca niște resoarte spirale la deplasarea lor (B_1 se comprimă, iar B_2 se întinde). Cele două burdufuri fiind identice, forța rezultantă ΔF creată de cele două presiuni va fi proporțională cu diferența presiunilor respective.

În acest fel deplasarea longitudinală d a tijei va fi proporțională cu forța ΔF , deci cu presiunea diferențială Δp .

Tija T , prevăzută cu opritorul reglabil O , acționează asupra manivelei rotind axul A cu unghiul α . În acest mod se transformă deplasarea d

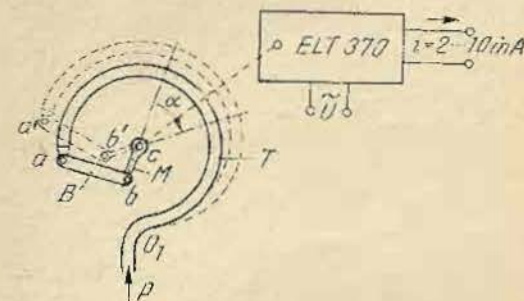


Fig. 10.4. Traductor de presiune cu tub Bourdon.

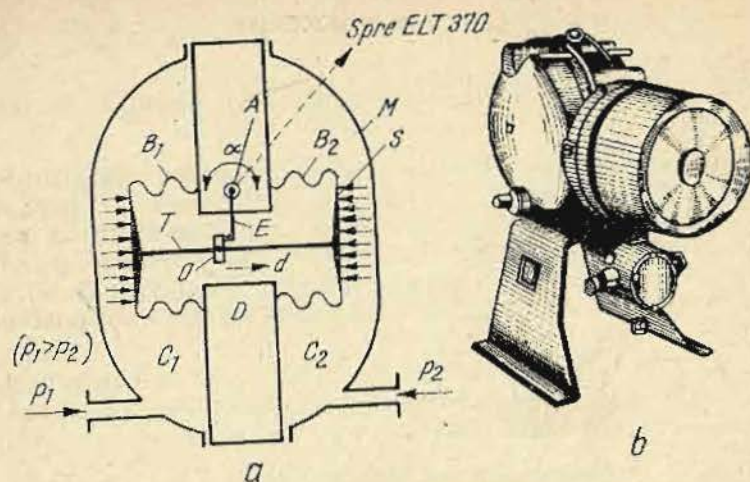


Fig. 10.5. Traductor de presiune diferențială cu burdufuri:
a - schema funcțională; b - aspectul exterior.

(proporțională cu Δp) într-un unghi α și, deoarece axul A este solidar cu modulatorul magnetic din adaptorul ELT 370, se obține un semnal unificat $i = 2 \dots 10$ mA c.c., proporțional cu diferența presiunilor. În figura 10.5, b este prezentat aspectul exterior al acestui traductor, denumit AT 30 ELT 370.

• Traductorul capacitiv pentru măsurarea presiunii unui fluid. Traductorul capacitiv pentru măsurarea presiunii unui fluid (fig. 10.6) este format din armătura fixă A_1 și armătura mobilă A_2 , solidară cu membrana elastică M. Când presiunea p crește, distanța d între armături scade, deci valoarea capacității C_x a condensatorului variabil crește, proporțional cu creșterea presiunii fluidului din conducta C.

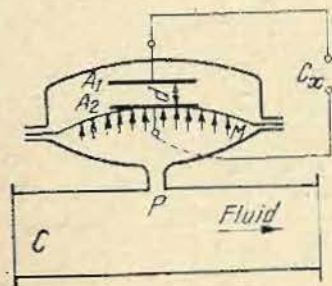


Fig. 10.6. Traductorul capacitiv pentru măsurarea presiunii unui fluid.

B. AMPLIFICATOARE

1. Noțiuni generale

După cum s-a văzut, mărimile obținute la ieșirea elementului de măsurat (traductor) au în majoritatea cazurilor valori reduse; pentru a le utiliza, este necesară mărirea lor proporțională, adică amplificarea lor.

Amplificatorul este acel element al SRA la care mărimea de intrare de o putere (sau nivel) relativ mică poate comanda continuu o mărime de ieșire având o putere (sau nivel) mult mai mare, folosind pentru aceasta o sursă auxiliară de energie. Amplificatorul realizează, deci, o amplificare, de obicei de putere, uneori de modul (nivel).

În figura 10.7 este reprezentată schema-bloc a unui amplificator. La intrarea amplificatorului se aplică mărimea de intrare i care are rolul de a varia „rezistența de trecere” a energiei (rezistență de tip ohmic în circuite electrice, de tip hidraulic sau pneumatic în cele fluidice) de la sursă spre ieșirea e .

2. Clasificarea amplificatoarelor

În figura 10.8 se prezintă clasificarea amplificatoarelor în funcție de natura mărimii furnizate de sursa de energie, principiul de realizare și modul de interdependență intrare-ieșire.

• După natura mărimii fizice furnizate de sursa auxiliară de energie, amplificatoarele se împart în (fig. 10.8):

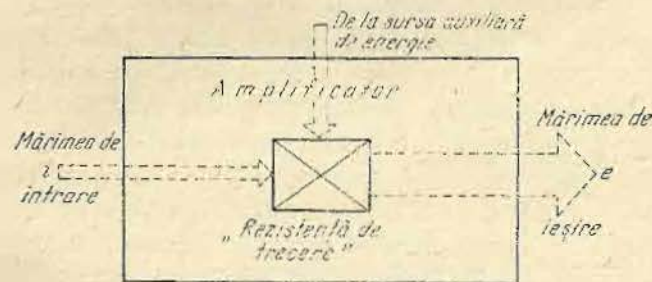


Fig. 10.7. Schema-bloc a unui amplificator.

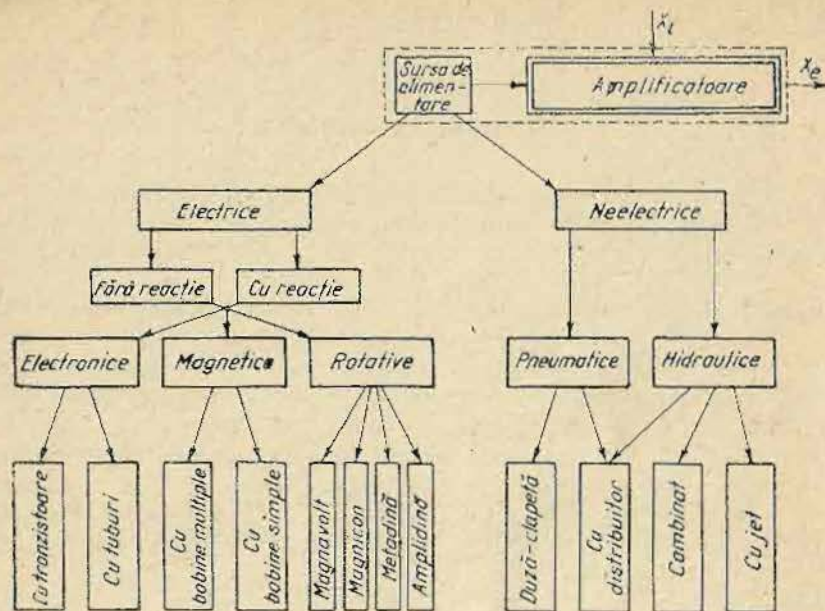


Fig. 10.8. Clasificarea amplificatoarelor.

— amplificatoare de mărimi electrice (electronice, magnetice, rotative etc.);

— amplificatoare de mărimi neelectrice (pneumatice și hidraulice).

• După modul de interdependență intrare—ieșire se deosebesc:

— amplificatoare fără reacție, la care mărimea de ieșire depinde de mărimea de intrare numai pe baza legăturii „directe” (intrare—ieșire). Reprezentarea schematică a unui astfel de amplificator este dată în figura 10.9, a, iar dependența mărimii de ieșire de cea de intrare, cunoscută sub denumirea de caracteristică statică, în figura 10.9, b;

— amplificatoare cu reacție, la care mărimea de ieșire depinde atât de mărimea de intrare, cit și de o mărime „de reacție” r transmisă de la ieșire înapoi la intrare printr-o legătură „inversă” (ieșire—intrare), numită „de reacție”. În figura 10.10 este reprezentată schema-bloc pentru un amplificator cu reacție.

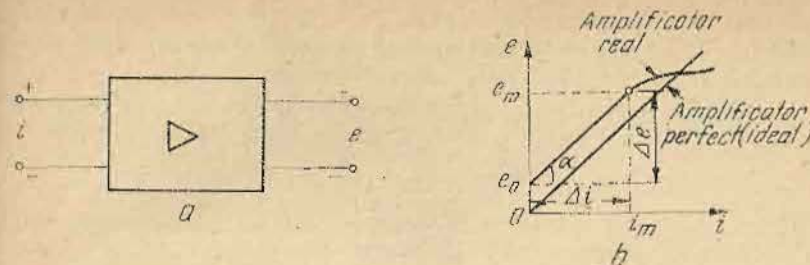


Fig. 10.9. Schema electrică a unui amplificator (a); caracteristica statică a amplificatorului (b).

Dacă mărimea de reacție r se adună cu cea de intrare i , mărind astfel semnalul total aplicat amplificatorului, reacția se numește *pozitivă* (fig. 10.10, a) iar dacă r se scade din i , reacția se numește *negativă* (fig. 10.10, b).

Problemele cele mai complexe le ridică amplificatoarele de mărimi electrice care, deși sînt principial și constructiv diferite între ele, posedă totuși anumite caracteristici generale comune.

3. Caracteristicile generale ale amplificatoarelor electrice

Realizarea unei dependențe în sensul strictei proporționalități între mărimea de ieșire e și mărimea de intrare i (deci, $e = K \cdot i$) deci funcționarea în regim de amplificator perfect (ideal) nu este practic posibilă. În realitate, caracteristica statică este o linie dreaptă numai pentru zona de funcționare normală, adică pînă în punctul la care corespunde

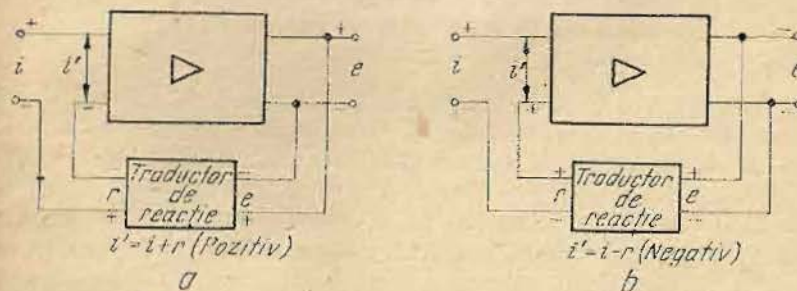


Fig. 10.10. Schema electrică a amplificatorului cu reacție: a — cu reacție pozitivă; b — cu reacție negativă.

punde mărimea de intrare maximă i_m și mărimea de ieșire maximă e_m . Dincolo de acest punct, caracteristica prezintă fenomenul de saturație și amplificatorul nu mai funcționează corect.

Coeficientul unghiular K_a (coeficientul de proporționalitate) al caracteristicii în domeniul liniar ($i < i_m$ și $e < e_m$) este dat de relația:

$$K_a = \frac{\Delta e}{\Delta i} \quad (10.3)$$

și poartă numele de *factor de amplificare, pantă sau sensibilitatea amplificatorului*. Amplificarea putând fi de curent, de tensiune, de putere etc., factorul de amplificare ia denumirea corespunzătoare (*amplificare de tensiune, de putere etc.*).

Caracteristica statică nu trece prin originea axelor de coordonate, ci prezintă o ordonată la origine e_0 , numită *valoare de funcționare în gol*. Ea reprezintă, fizic, valoarea mărimii de ieșire, cînd intrarea este nulă. La amplificatoarele de radio (tip „audio”), valoarea de gol înseamnă un „semnal” sau „zgomot” la ieșire, chiar atunci cînd semnalul la intrare este zero. Din această cauză, valoarea de gol la aceste amplificatoare se mai numește și *zgomotul de fond sau perturbăția amplificatorului*.

Expresia analitică a caracteristicii statice a amplificatorului este:

$$e = K_a \cdot i + e_0, \quad (10.4)$$

unde K_a reprezintă panta, iar e_0 — valoarea de funcționare în gol a amplificatorului.

4. Exemple de amplificatoare utilizate în schemele de automatizare

• **Amplificatoare electrice de curent continuu folosite în sistemul unificat „E” (IEA) fabricat în țară.** Amplificarea directă a semnalelor de curent continuu este dificilă din punct de vedere tehnic, motiv pentru care sînt utilizate amplificatoarele de curent continuu cu „modulare-amplificare-demodulare”, numite și „cu eșantionare” sau „cu chopper”.

În aparatura sistemului unificat „E” asimilat în fabricație indigenă sînt folosite două asemenea tipuri de amplificatoare de curent continuu, care diferă între ele numai prin construcția modulatorului: *electronic* sau *magnetic*.

Amplificatorul electronic de curent continuu folosind modulator electronic (IEA tip H22), a cărui schemă principală este arătată în figura 10.11, cuprinde un modulator și un demodulator cu funcționări similare, avînd cîte două tranzistoare (T_1 și T_2 , respectiv T_3 și T_4) funcționînd în regim de comutație (complet blocat sau complet deschis) și comandate „sincron” de un oscilator de frecvență constantă ($f_0 = 500$ Hz).

Un amplificator de curent alternativ format din trei tranzistoare (T_5, T_6, T_7) asigură procesul de amplificare a mărimii de intrare.

Amplificatorul electronic de curent continuu folosind modulator magnetic (IEA tip H11). Modulatorul magnetic cuprinde două miezuri magnetice toroidale dintr-un material feromagnetic special (permalloy), care, printr-o schemă adecvată, asigură la ieșire impulsuri dreptunghiulare de amplitudine constantă însă de durată proporțională cu tensiunea continuă U_i aplicată. Amplificatorul de curent alternativ, oscilatorul și demodulatorul sînt identice cu cele din cazul precedent, astfel că se asigură, ca și în primul caz, o tensiune de ieșire U_e continuă, amplificată în raport cu tensiunea U_i .

• **Amplificatoare pneumatice și amplificatoare hidraulice,** destinate amplificării semnalelor primite de la traductoarele pneumatice, respectiv hidraulice. Acestea sînt amplificatoare de putere, realizînd cel mai adesea amplificări de forțe sau viteze sau a amindurora (puterea fiind produsul între forță și viteză). Sursa auxiliară de energie folosită este aerul comprimat (pentru cele pneumatice), respectiv uleiul sub presiune

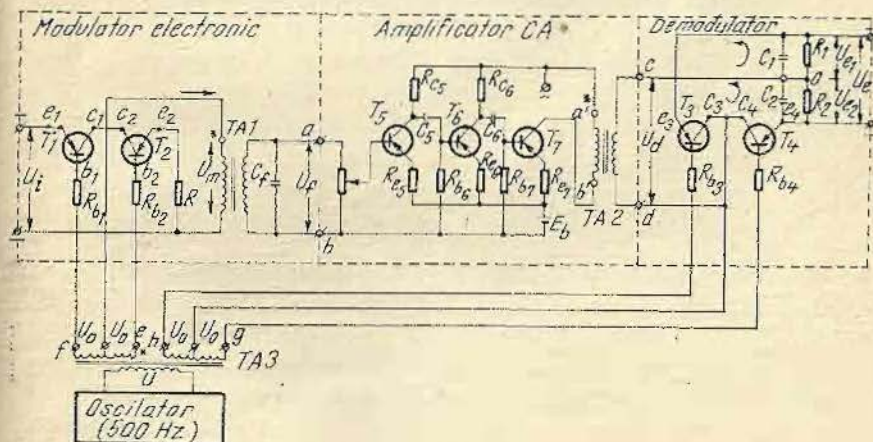


Fig. 10.11. Amplificator de c.c. cu modulator electronic.

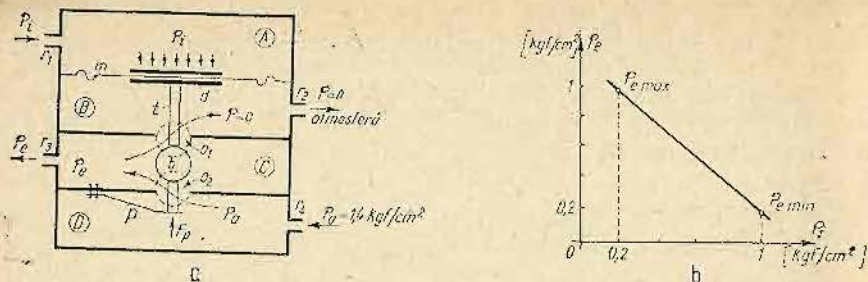


Fig. 10.12. Amplificator pneumatic de putere:
a - schema pneumatică; b - caracteristica statică.

(pentru cele hidraulice). În figura 10.12, a, este reprezentat, spre exemplificare, un amplificator pneumatic de putere. Acest tip de amplificator cuprinde un corp cilindric format din patru camere: A, B, C și D. Camerele A și B sînt despărțite prin membrana m din pinză cauciucată și rigidizată cu discurile metalice d solidare cu tija t .

Între camerele B și C se află un perete rigid cu un orificiu central o_1 prin care trece tija t . Între camerele C și D se află de asemenea un orificiu o_2 , obturat de bila b , împinsă în sus de resortul plat P . Cele patru camere au racorduri exterioare cu următoarele funcții:

- camera A, racordul r_1 pentru presiunea de intrare p_i ;
- camera B, racordul r_2 pentru legătura cu exteriorul ($p = 0$);
- camera C, racordul r_3 pentru presiunea de ieșire p_e ;
- camera D, racordul r_4 pentru presiunea de alimentare p_a ($p_a = 1,4 \text{ kgf/cm}^2$ *) = ct).

Amplificatorul prezentat „defazează” semnalul de intrare p_i cu 180° , adică atunci cînd p_i crește, p_e scade.

Funcționarea amplificatorului are loc în felul următor:

- cînd presiunea de intrare p_i are valoarea minimă $p_i = p_{i \min} = 0,2 \text{ kgf/cm}^2$ (nivelul minim al semnalului pneumatic unificat), resortul P împinge bila b în sus pînă ce aceasta obturează complet orificiul o_2 . În acest caz, rezistența pneumatică de trecere a orificiului o_2 este minimă, astfel că presiunea de ieșire p_e capătă valoarea maximă ($p_e = p_{e \max}$) obținută de la presiunea de alimentare p_a ;

— cînd presiunea de intrare p_i are valoarea maximă $p_i = p_{i \max} = 1 \text{ kgf/cm}^2$ (nivelul maxim al semnalului pneumatic unificat) forța F_p a resortului P este învinsă, bila b fiind împinsă în jos (prin tija t) pînă ce aceasta obturează complet orificiul o_2 . Rezistența pneumatică de trecere a orificiului o_1 este minimă, astfel că presiunea de ieșire p_e capătă valoarea minimă ($p_e = p_{e \min}$), prin legarea circuitului de ieșire direct cu atmosfera ($p = 0$);

— în sfîrșit, pentru valori intermediare ale presiunii p_i (0,2 — 1 kgf/cm^2), bila b ocupă o poziție intermediară astfel că presiunea p_e capătă o valoare intermediară între $p_a = 1,4 \text{ kgf/cm}^2$ și $p = 0$ (atmosfera) datorită legării simultane a camerelor B, C și D prin rezistențele pneumatice de trecere a aerului prin orificiile o_1 și o_2 .

În figura 10.12, b este arătată caracteristica statică a acestui amplificator, din care se observă defazarea semnalului de intrare (cînd p_i crește, p_e scade și invers).

C. REGULATOARE

1. Noțiuni generale.

Elementele componente ale reguletoarelor automate

Într-un sistem de reglare automată, dispozitivul de automatizare poartă numele de *regulator automat*.

Regulatorul este acel element de automatizare la intrarea căruia se aplică o mărime numită eroare (sau abatere) ϵ și la a cărei ieșire rezultă mărimea de comandă x_c , care determină acționarea elementului de execuție.

Măsurarea erorii (sau abaterii ϵ) — care reprezintă diferența dintre valoarea mărimii controlate de regulator și valoarea prescrisă (dinainte stabilită) a acesteia, numită *consemn* — se realizează cu ajutorul unor traductoare și elemente de comparație.

Prin însăși construcția regulatorului se asigură o asemenea dependență între mărimea de comandă x_c și eroarea ϵ , încît, ca urmare a acțiunii elementului de execuție comandat de regulator să se obțină fie anularea abaterii, fie menținerea acesteia între limite dinainte stabilite, îndeplinindu-se astfel funcția de reglare.

Cu toate că există o mare varietate de tipuri de regulatoare, schema-bloc a oricărui regulator conține următoarele elemente componente (fig. 10.13):

* $1 \text{ kgf/cm}^2 = 9,80665 \text{ N/m}^2$

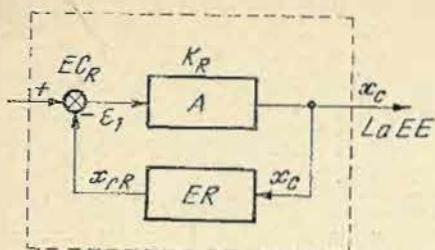


Fig. 10.13. Schema-bloc cu elementele componente ale unui regulator automat:

A — amplificator; ER — element de reacție; EC_R — element de comparare al regulatorului.

- amplificatorul;
- elementul de comparare;
- elementul de reacție.

• Amplificatorul, notat cu A în figura 10.13, este elementul de bază al regulatorului. El amplifică mărimea ε_1 de la intrare cu un factor K_R , deci realizează o dependență de tipul:

$$x_c(t) = K_R \cdot \varepsilon_1(t), \quad (10.5)$$

unde K_R reprezintă factorul de amplificare al regulatorului.

• Elementul de reacție, notat în figură cu ER , primește la intrare mărimea de comandă x_c (de la ieșirea amplificatorului) și elaborează la ieșire un semnal x_{rR} , denumit *mărime de reacție a regulatorului*. Elementul de reacție al regulatorului determină o dependență proporțională între x_{rR} și x_c (el poate fi un traductor, o rețea de corecție pasivă etc.).

• Elementul de comparare al regulatorului, notat cu EC_R , efectuează continuu compararea valorilor abaterii ε și a lui x_{rR} după relația:

$$\varepsilon_1(t) = \varepsilon(t) - x_{rR}(t). \quad (10.6)$$

Mărimea de comandă x_c se aplică elementului de execuție EE al SRA.

2. Clasificarea reguletoarelor

Clasificarea reguletoarelor se poate face după mai multe criterii, dintre care vor fi amintite cele mai importante (figura 10.14).

• După tipul acțiunii, pot fi *reguletoare cu acțiune continuă* și *reguletoare cu acțiune discretă* (sau *discontinue*).

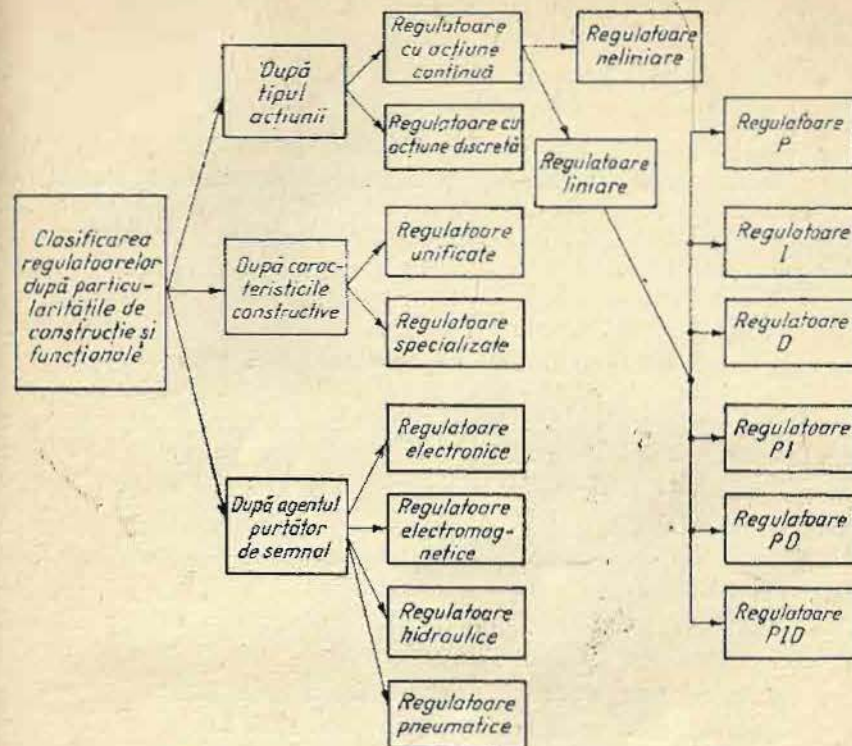


Fig. 10.14. Clasificarea reguletoarelor automate.

Reguletoare cu acțiune continuă sînt cele în care mărimile $\varepsilon(t)$ și $x_c(t)$ variază continuu în timp (mărimi analogice); dacă dependența dintre cele două mărimi este liniară (în sensul proporționalității), reguletorul se numește *liniar*, iar dacă este neliniară — *reguletor neliniar*.

Reguletoarele cu acțiune discretă (sau *reguletoarele discontinue*) sînt cele la care mărimea $\varepsilon(t)$, deci și $x_c(t)$, reprezintă un tren de impulsuri; la aceste reguletoare există o relație discontinuă între abatere și mărimea de execuție.

• După caracteristicile constructive, se deosebesc *reguletoare unificate* și *reguletoare specializate*.

Reguletoarele unificate se pot utiliza pentru reglarea a diferiți parametri (temperatură, presiune, debit etc.), iar cele specializate

— numai pentru o anumită mărime, caracteristică pentru un proces dat.

• După agentul purtător de semnal, regulatoarele sînt de tip *electronic, electromagnetic, hidraulic* sau *pneumatic*.

• După viteza de răspuns, regulatoarele se clasifică în regulatoare pentru procese rapide, folosite pentru reglarea automată a instalațiilor tehnologice care au constante de timp mici (mai mici de 10 s) și regulatoare pentru procese lente, folosite atunci cînd constantele de timp sînt mari (depășesc 10 s).

3. Regulatoare cu acțiune continuă liniară

O largă utilizare în automatizările industriale au regulatoarele cu acțiune continuă liniară. Acestea sînt regulatoare automate cu acțiune continuă (deci, la care mărimea de comandă este influențată în mod continuu de mărimea reglată și implicit, de eroare) pentru care legea de reglare, adică dependența dintre $x_c(t)$ și $\varepsilon(t)$, are un caracter strict liniar (proporțional).

Din clasificarea prezentată în figura 10.14, rezultă că regulatoarele continue liniare sînt de șase tipuri:

- regulatoare cu acțiune proporțională notate cu P
- regulatoare cu acțiune integrală, notate cu I;
- regulatoare cu acțiune diferențială, notate cu D;
- regulatoare cu acțiune proporțională-integrală, notate cu PI;
- regulatoare cu acțiune proporțională-diferențială, notate cu PD;
- regulatoare cu acțiune proporțional-integral-diferențială, notate cu PID.

• Regulatoare cu acțiune proporțională (P). Aceste regulatoare stabilesc, între mărimea de intrare în regulator $\varepsilon(t)$ și cea de comandă $x_c(t)$ o relație de proporționalitate:

$$x_c(t) = K_R \cdot \varepsilon(t), \quad [(10.7)]$$

în care K_R este factorul de amplificare al regulatorului.

Uneori, în loc de factorul de amplificare K_R se folosește o altă constantă, denumită *banda de proporționalitate a regulatorului P*, care se notează cu BP . Cînd domeniul de variație al mărimii de acționare a

regulatorului (abaterea ε) este egal cu domeniul de variație al mărimii de comandă, domeniul de proporționalitate se determină din relația:

$$BP = \frac{1}{K_R} 100 (\%). \quad (10.8)$$

Regulatorul de tip P menține în regim staționar o eroare a cărei valoare depinde de sarcină. Acest regulator poate fi utilizat deci numai atunci cînd procesul reglat admite o asemenea abatere față de valoarea prestabilită a parametrului reglat.

În figura 10.15 este prezentată simplificat, spre exemplificare, reglarea automată a presiunii unui fluid utilizînd un regulator de tip P hidraulic, cu acțiune continuă, liniară. În acest exemplu, parametrul ce se reglează este presiunea fluidului din conducta 5. Ansamblul regulator-element de execuție conține următoarele elemente: traductorul de reacție, elementul de prescriere, elementul de comparare, amplificatorul cu distribuitor, elementul de execuție.

Traductorul de reacție (elementul de măsurare) este format din membrană elastică 7 care convertește variațiile presiunii din conducta 5 în variații de deplasare liniară ale tijeii fixate de membrană.

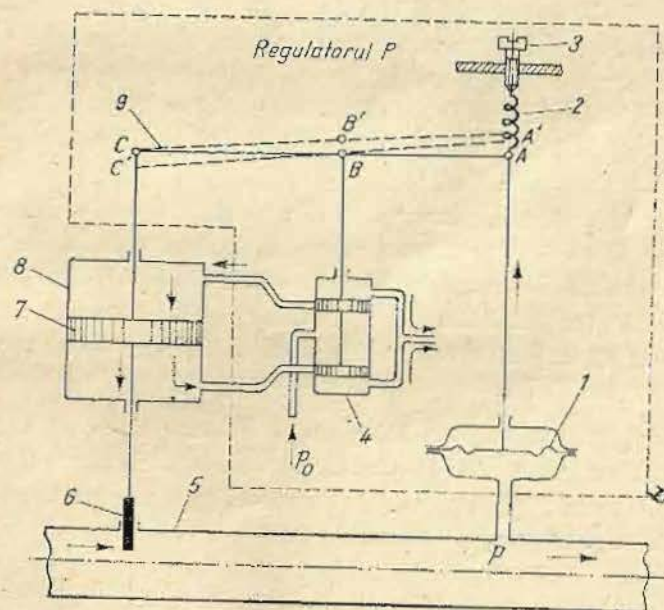


Fig. 10.15. Regulator P liniar cu acțiune continuă.

Elementul de prescriere 3 este elementul cu ajutorul căruia se fixează valoarea de consemn a presiunii din conductă. Prin intermediul resortului 2, elementul de prescriere deplasează punctul A al tijei ABC.

Elementul de comparație 9 este format din pîrghia ABC.

Amplificatorul de distribuitor 4 folosește ca sursă de energie exterioară un fluid cu presiune p_0 . Existența acestui amplificator este legată de necesitatea elaborării semnalului capabil să acționeze pistonul 7 al elementului de execuție.

Elementul de execuție este format din cilindrul 8, pistonul 7 și clapeta de închidere 6.

Se presupune că inițial presiunea din conductă se află la valoarea nominală p_n (denumită și *valoare de consemn*) și că la un moment dat are loc o creștere a presiunii p ($p > p_n$). În aceste condiții, se produc următoarele modificări în funcționarea dispozitivului:

— membrana 1 se deformează sub acțiunea presiunii p și tija de legătură cu membrana se deplasează în sus, comprimînd resortul 2; ca urmare, punctul A se deplasează în A';

— elementul de comparație 9 își modifică poziția și se stabilește după linia A'B'C', antrenînd și tija cu pistonase a amplificatorului 4;

— orificiul de legătură dintre amplificatorul 4 și elementul de execuție 8, din partea de sus a amplificatorului, se deschide puțin (deschiderea este cu atît mai mare, cu cît abaterea lui p de la valoarea p_n a fost mai mare) și fluidul sub presiunea p_0 intră pe fața superioară a pistonului 7, împingîndu-l în jos;

— clapeta 6 obturează mai mult din secțiunea de trecere a fluidului din conducta 5 și presiunea p scade, tinzînd spre p_n , în această situație, elementul de comparație revine la poziția ABC.

În cazul în care presiunea p ar fi scăzut față de valoarea nominală, respectiv $p < p_n$, acțiunea regulatorului ar fi fost inversă, tinzînd să ducă la creșterea lui ε .

• **Regulatoare cu acțiune integrală (I).** Denumirea de regulatoare cu acțiune integrală derivă de la dependența dintre mărimea de acționare (abaterea ε) și mărimea de comandă (x_c) pe care o realizează acest tip de regulatoare, și anume:

$$x_c(t) = K_I \int \varepsilon(t) dt. \quad (11.9)$$

Se observă că mărimea de comandă (de la ieșirea regulatorului) depinde de integrala abaterii ε . Constanta K_I , care este fixată prin construcția regulatorului, se numește *factor de amplificare* al regulatorului I.

În loc de constanta K_I , se mai utilizează valoarea inversă a acesteia:

$$T_I = \frac{1}{K_I}, \quad (10.10)$$

în care T_I se măsoară în unități de timp și se numește *constantă de timp de integrare*.

Regulatoarele cu acțiune integrală sînt mai puțin utilizate deoarece înrăutățesc stabilitatea funcționării și necesită o durată mai mare a procesului de reglare, în comparație cu cele proporționale.

• **Regulatoare cu acțiune diferențială (D).** Regulatoarele cu acțiune diferențială (D) realizează o lege de reglare în care mărimea de ieșire a regulatorului (sau mărimea de comandă) este proporțională cu derivata mărimii de intrare. Exprimarea matematică a legii de reglare a acestor regulatoare este:

$$x_c(t) = K_D \frac{d\varepsilon(t)}{dt}. \quad (10.11)$$

Se poate observa că mărimea de comandă este proporțională cu viteza de variație a erorii (sau a abaterii).

În relația (10.9) coeficientul K_D depinde de tipul de realizare constructivă a regulatorului și se numește *factor de amplificare* al regulatorului D.

La o modificare relativ monotonă a lui $\varepsilon(t)$, viteza de variație a abaterii ε crește mai repede decît abaterea, ceea ce face ca regulatorul D să acționeze mai rapid decît un regulator P (fig. 10.16).

Totodată, se observă că mărimea de comandă se manifestă într-un interval de timp limitat, avînd uneori forma unui impuls (fig. 10.16).

• **Regulatoare mixte**, în ceea ce privește modul de acționare, rezultă din combinarea mai multor regulatoare cu acționare P, D sau I, și anume:

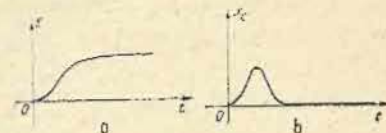


Fig. 10.16. Răspunsul regulatorului de tip D la o variație la intrare monotonă.

- *reglatoare PI* (o combinație între regulator proporțional și unul integral);
- *reglatoare PD* (o combinație între un regulator proporțional și unul diferențial);
- *reglatoare PID* (o combinație de reglatoare *P*, *I* și *D*).

Aceste reglatoare sînt cel mai des folosite; ele îmbină avantajele acționărilor simple de tip *P*, *I* sau *D* într-unul și același regulator.

4. Reglatoare unificate și sisteme unificate de reglare automată

Spre deosebire de instalațiile cu reglatoare specializate destinate, proiectate și construite numai pentru un anumit tip de instalație sau proces tehnologic, cele cu elemente de automatizare unificate se caracterizează prin stabilirea și utilizarea unui semnal standard, atît ca natură, cit și ca nivel. Ele au fost prevăzute nu numai cu reglatoare unificate, dar chiar cu elemente sau blocuri tip, cu semnale unificate, care îndeplinesc funcțiuni independente și se caracterizează prin faptul că mărimile (semnalele) de intrare și de ieșire ale fiecărui element sînt de aceeași natură fizică și au aceleași limite ale gamei (domeniului) de variație. Se realizează, astfel, sisteme unificate de reglare automată.

Combinarea diferită a reglatoarelor și elementelor de reglare unificate, cu structură funcțională și constructivă modulară, permite folosirea sistemelor unificate de reglare la automatizarea unor instalații cu caracteristici tehnologice diferite.

În țara noastră, se fabrică și se utilizează diferite reglatoare automate unificate. În general, aceste reglatoare se pot clasifica după cum urmează:

- După agentul purtător de semnal, reglatoarele unificate se impart în *reglatoare unificate pneumatice, hidraulice și electronice*.

În cazul *reglatoarelor unificate pneumatice*, semnalul unificat adoptat în general este presiunea de $(2 \dots 10) \text{ N/cm}^2$. La această presiune redusă, debitul de aer de lucru consumat este mic, viteza de propagare a semnalului este maximă, iar pericolul de condensare a vaporilor de apă, ca urmare a variațiilor de temperatură, este practic înlăturat.

În cazul *reglatoarelor unificate hidraulice* (cu ulei) se adoptă presiunea uleiului de 15 N/cm^2 pentru alimentarea regulatorului, cu variații ale presiunii de comandă a uleiului între limitele $2 \dots 11 \text{ N/cm}^2$.

În cazul *reglatoarelor unificate electronice*, semnalul unificat adoptat de majoritatea întreprinderilor constructoare de echipament automatizate este o mărime electrică (tensiune sau curent) continuă, de regulă, semnalul de curent unificat: $2-10 \text{ mA}$ sau $4-20 \text{ mA}$.

Se extinde, în ultimii ani, folosirea *reglatoarelor unificate electrono-pneumatice* sau *electrono-hidraulice*, care conțin atît elemente electronice, cit și elemente fluidice (pneumatice sau hidraulice). Pentru conlucrarea acestor elemente, cu realizări constructive și principii de funcționare diferite, se introduc în schema de reglare convertitoare electrono-pneumatice sau pneumo-electronice, respectiv electrono-hidraulice.

○ **Observația 1.** Nu se folosește un semnal electric alternativ, deoarece acesta ar implica o serie de dificultăți legate de influența impedanței circuitelor electrice, de defazaje produse, de necesitatea folosirii unor cabluri speciale etc.

○ **Observația 2.** Instalațiile sau procesele tehnologice reglate pot avea constante de timp diferite. Astfel, unele dintre ele se caracterizează prin constante de timp mari (reglarea temperaturii, reglarea debitului, nivelului, presiunii și concentrației la cazanele de abur etc.), pe cînd altele, dimpotrivă, prin constante de timp reduse (reglări de viteză, poziție, reglarea tensiunii de excitație a generatoarelor electrice, reglarea turației motoarelor etc.). Primele se numesc *processe lente*, celelalte — *processe rapide*. În cadrul proceselor rapide, un loc important îl ocupă instalațiile de curenți tari de tipul echipamentelor electroenergetice și al acționărilor electrice. Reglatoarele unificate vor avea deci caracteristici tehnice și constructive diferite, în funcție de procesul reglat, deoarece realizarea constantelor de timp diferă de la un caz la altul.

- În funcție de gama de variație a semnalului unificat electric (limitele domeniului de variație), se întîlnesc două variante de reglatoare unificate:

- cu nivel minim zero;
- cu nivel minim diferit de zero.

În țara noastră au fost adoptate: varianta cu semnal de nivel minim zero pentru *sistemul electronic unificat UNIDIN*, destinat reglării proceselor rapide (semnalul unificat fiind o tensiune continuă de $+10 \text{ V}$, cu gama de variație $0 \dots 10 \text{ V}$) și varianta cu semnal minim diferit de zero, pentru *sistemul electronic unificat e-line IEA*, produs de Întreprinderea de Elemente de Automatizare București, destinat reglării proceselor lente (semnalul unificat fiind un curent continuu, cu gama de variație $2 \dots 10 \text{ mA}$).

În figura 10.17 sînt reprezentate elementele componente ale sistemului unificat electronic UNIDIN fabricat în țară, destinat reglării proceselor rapide. Acest sistem unificat poate asigura reglarea diferiților

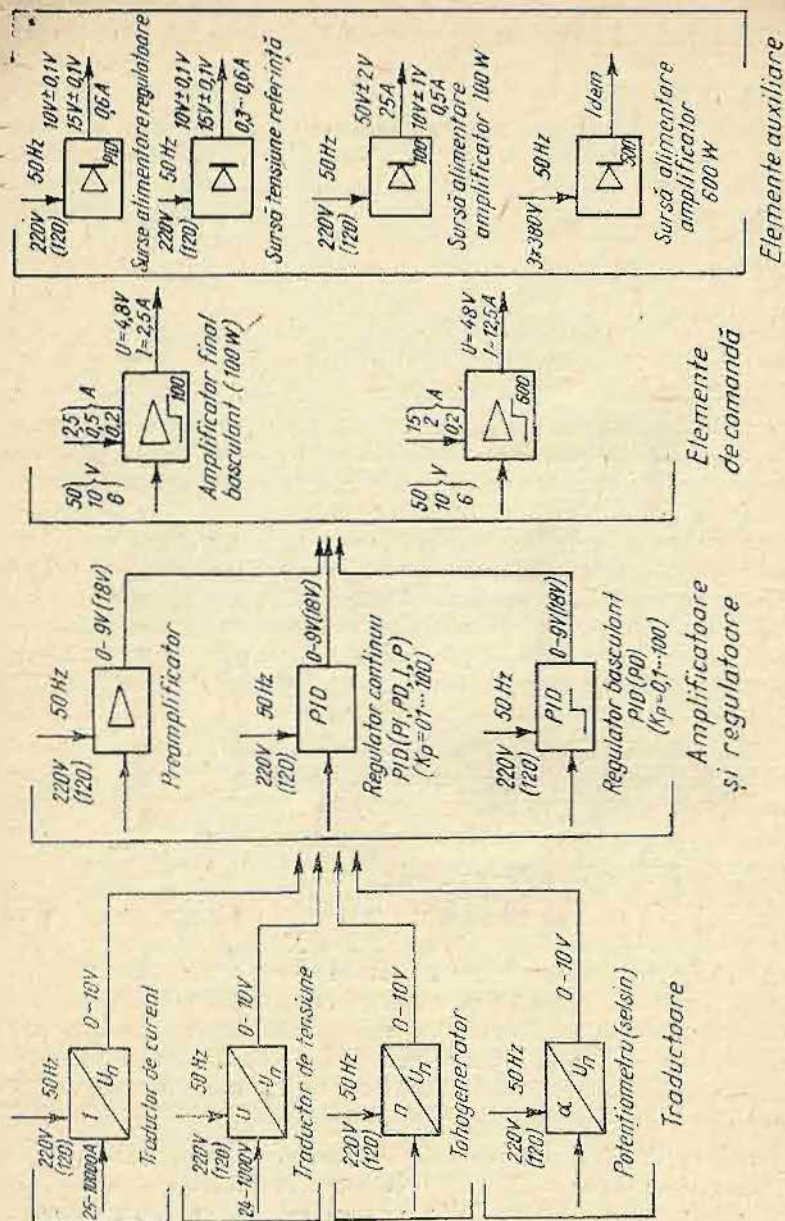


Fig. 10.17. Elementele componente ale sistemului unificat electronic „UNIDIN”.

parametri: poziție, viteză, accelerație, curent, tensiune, curent de excitație etc.

Semnalul unificat este tensiunea continuă de $\pm 10V$ (cu o rezervă până la $\pm 12V$). Semnalul de intrare poate fi adoptat la valoarea dorită cu ajutorul unor rezistențe reglabile. Acționarea dorită în regim dinamic de tip *P*, *PD*, *PI* sau *PID* se obține prin aplicarea unei reacții *RC* adecvate amplificatorului de bază, care este un amplificator operațional tranzistorizat. Sistemul este prevăzut cu surse de tensiune stabilizate, este în întregime tranzistorizat și are circuite imprimate.

Regulatorul electronic unificat *UNIDIN* este un regulator tranzistorizat, folosit în reglarea proceselor rapide, de tipul acționărilor electrice. Legea de reglare este stabilită de circuitele de corecție alcătuite din rezistențe și capacități, care se aplică amplificatorului. În cazul în care este necesară o putere de ieșire mică, regulatorul este cu acțiune continuă; pentru puteri de ieșire mai mari el este de tip basculant.

Regulatorul *UNIDIN* poate realiza reglări de tipul *PI*, *PD* și *PID*.

Regulatele electronice cu semnal unificat de tipul *ELC* sînt regulate unificate continue, pentru procese lente și face parte din sistemul unificat de reglare „*e-line*” (*IEA*) produs de *I.E.A.* București. Ele permit realizarea unor legi de reglare *PI* sau *PID* și se construiesc în mai multe variante, toate avînd schema-bloc din figura 10.18.

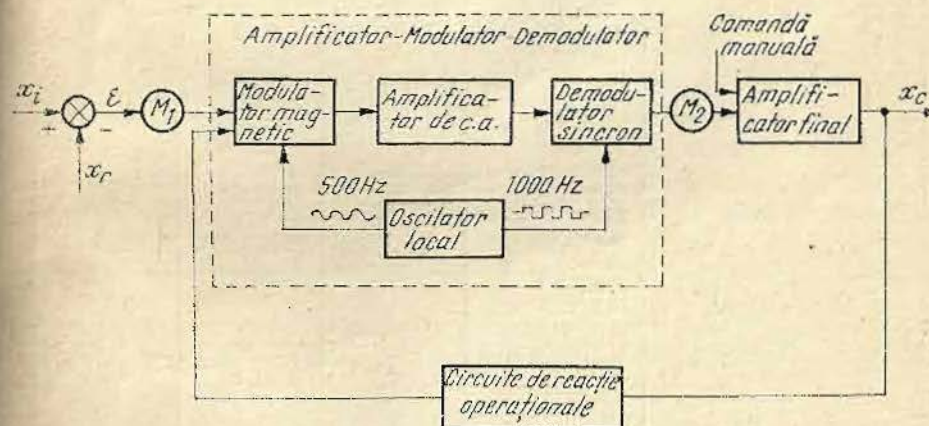


Fig. 10.18. Schema-bloc a regulatorului electronic cu semnal unificat tip *ELC*.

Regulatorul *ELC* conține un amplificator operațional cu modulare-demodulare. Modulatorul primește de la un oscilator local semnalul sinusoidal cu frecvența de 500 Hz. În afară de modularea semnalului de intrare, el îndeplinește și funcția de element intern de comparație, însumind algebric semnalul de eroare primit la ieșirea circuitului de reacție operațional.

Semnalul lent variabil rezultat este înfășurătoarea unui semnal sinusoidal de 1 000 Hz ce apare la ieșirea modulatoarelor; semnul acestuia face ca el să fie în fază sau în opoziție de fază cu semnalul dreptunghiular de 1 000 Hz furnizat de același oscilator local. Semnalul modulat se aplică blocului amplificator de c.a., format din trei etaje de amplificare, și demodulatorului sincron. La ieșirea acestuia se obține o tensiune continuă proporțională cu semnalul de 1 000 Hz al modulatoarelor și a cărei polaritate este funcție de faza semnalului de c.c. În continuare, se realizează o netezire a acestui semnal cu ajutorul unor condensatoare în derivație pe rezistența de sarcină. Amplificarea în putere se realizează cu două tranzistoare cu siliciu.

Tabelul 10.1

Caracteristicile reguletoarelor ELC (IEA)

Caracteristici tehnice	Reguletoare ELC 111	Reguletoare ELC 111 A	Reguletoare ELC 113	Reguletoare ELC 113 A
Possibilități de reglare Legea de reglare Gama de indicare	Manuală și automată <i>PID</i> —	Manuală și automată <i>PI</i> —	Manuală și automată <i>PID</i> — 15% din întreaga scală în jurul valorii de referință	Manuală și automată <i>PI</i> — 15% din întreaga scală în jurul valorii de referință
Precizia indicării Banda de proporționalitate	— 2... 200% în 24 de trepte	— 4... 400% în 24 de trepte	1% 2... 200% în 24 de trepte	1% 4... 400% în 24 de trepte
Timpul de integrare	10s... 30 min, în 24 de trepte	1... 100 s în 24 de trepte	10s... 20 min în 24 de trepte	1... 100s în 24 de trepte
Mărimea de intrare	2... 10 mA curent continuu		0,4... 2 V curent continuu	
Mărimea de referință	2... 10 mA curent continuu		0,4... 2 V curent continuu	
Mărimea de ieșire	2... 10 mA curent continuu			
Rezistența la sarcină Temperatura mediului ambiant Timpul de derivare	0... 3 kΩ — 10°C până la + 45°C 5s... 10 min. în 24 de trepte		5s... 10 min în 24 de trepte	—
Tensiunea de alimentare	220V, 50 Hz	220 V, 50 Hz	220 V, 50 Hz	220 V, 50 Hz

Circuitele de reacție se realizează cu rezistențe și capacități, formând rețele pasive. În funcție de structura circuitului de reacție, se pot realiza cele două legi de reglare, *PI* sau *PID*.

Regulatorul este prevăzut cu un comutator care face trecerea „*auto-manual*”. Sînt prevăzute și două aparate de măsurat: M_1 — pentru măsurarea abaterii ϵ și M_2 — pentru măsurarea măririi de comandă x_c .

Operația de modulare — amplificare — demodulare se face cu scopul de a asigura amplificarea semnalului continuu cu un amplificator de curent alternativ.

În tabelul 10.1 sînt arătate principalele caracteristici ale reguletoarelor ELC, fabricate în țară.

D. ELEMENTE DE EXECUȚIE

1. Noțiuni generale

Așa cum s-a arătat, mărimea de comandă x_c de la ieșirea regulatorului automat se aplică la intrarea elementului de execuție al *SRA*.

Elementul de execuție reprezintă *partea prin care regulatorul acționează asupra instalației tehnologice sau procesului reglat*.

Existența elementelor de execuție este determinată de imposibilitatea măririi de comandă de la regulator de a interveni direct asupra instalației sau procesului reglat, în scopul execuției comenzii (ordinul de reglare).

Deschiderea sau închiderea unui ventil dintr-o conductă, a unui întreruptor într-o rețea electrică, deplasarea cursorului unui reostat în

circuitul de excitație al unui generator sincron etc., sint tot atitea moduri de intervenție într-un proces sau instalație tehnologică.

Un element de execuție este format dintr-un organ de execuție (ventil, întreruptor, clapetă, reostat etc.) și un motor de execuție (numit uneori și servomotor) al acestuia.

$$\boxed{\text{ELEMENT DE EXECUȚIE}} = \boxed{\text{MOTOR}} + \boxed{\text{ORGAN DE EXECUȚIE}}$$

Din punct de vedere structural, organul de execuție face parte integrantă din instalația tehnologică; asupra lui se intervine direct, atunci cînd reglarea se face manual. De exemplu reostatul pentru variația rezistenței ohmice a circuitului de excitație al generatorului sincron este prevăzut și instalat în excitația mașinii încă de la fabricația acesteia. Deplasarea cursorului reostatului se poate realiza manual sau prin intermediul unui motor de execuție.

Introducerea automatizării presupune însă prevederea motoarelor de execuție, adică mecanizarea organelor de execuție. Rezultă, astfel, elementul de execuție al SRA.

2. Principiul de funcționare

În general, elementele de execuție au ca principiu de funcționare fie variația unui debit de fluid prin modificarea secțiunii de trecere, fie modificarea cantității de substanță (energie) produsă de o sursă.

Modificarea cantității de substanță (sau de energie) poate fi realizată în două moduri:

— *continuu* — atunci cînd cantitatea respectivă trebuie modificată în mod continuu între două valori limită. De exemplu, un ventil modifică continuu cantitatea (debitul de fluid ce trece printr-o conductă), între zero (ventil închis) și valoarea maximă corespunzătoare ventilei complet deschis;

— *discontinuu* — atunci cînd cantitatea respectivă este modificată (discret) numai pentru două valori limită, dintre care una este în general zero („tot sau nimic“). De exemplu, la un întreruptor electric avînd numai două poziții posibile (deschis sau închis), curentul ce-l străbate poate avea valoarea zero sau o valoare nominală oarecare.

3. Clasificarea elementelor de execuție

Ca rezultat al multitudinii și diversității proceselor tehnologice supuse automatizării au fost concepute și realizate diverse tipuri de elemente de execuție. Ținînd seama însă de natura sursei de energie pentru alimentarea motoarelor de execuție ale acestora, elementele de execuție se pot clasifica în (fig. 10.19):

- elemente de execuție electrice;
- elemente de execuție pneumatice;
- elemente de execuție hidraulice.

Organele de execuție cel mai des întîlnite în instalațiile electro-energetice sint: întreruptoarele, reostatele etc.

Organele de execuție cel mai des utilizate pentru modificarea cantității de substanță (lichide sau gaze) sint: robinetul, vana plană, vana clapetă etc.

Aceste tipuri de organe de execuție necesită motoare de execuție cu mișcări corespunzătoare.

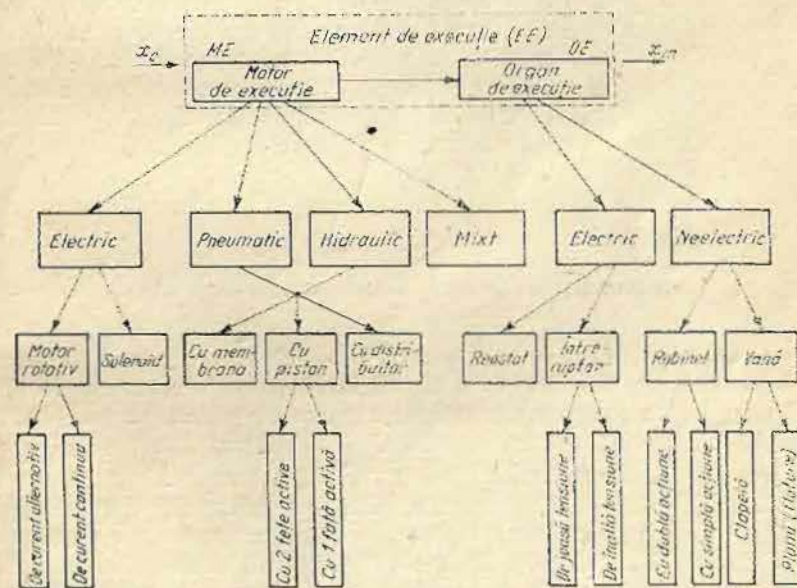


Fig. 10.19. Clasificarea elementelor de execuție ale sistemelor de reglare automată.

4. Elementele de execuție electrice

În principiu, aceste tipuri de elemente pot fi: *cu motor electric și cu electromagnet (solenoid)*.

• **Elementele de execuție cu motor electric** asigură o mișcare circulară continuă, care, în general, este redusă de circa 100–200 ori cu ajutorul unui reductor mecanic de turație.

Motoarele electrice pot fi de curent continuu sau de curent alternativ.

Motoarele de curent continuu folosite sînt de obicei cele cu excitație separată.

Viteza de rotație depinde de mărimea semnalului aplicat, iar sensul de rotație — de polaritatea semnalului respectiv.

Motoarele de curent alternativ sînt fie cele monofazate serie cu colector, fie cele asincrone bifazate.

• **Elementele de execuție cu electromagnet (solenoid)** asigură o mișcare discontinuă, bipozițională (închis-deschis, dreapta-stînga etc.). Principal ele sînt executate ca în figura 10.20. Cînd bobina B primește curentul de comandă I_c (mărimea x_c), miezul feromagnetic F este supus unei forțe de atracție și învingînd forța resortului R deplasează tija T . În acest mod, dacă tija T este, de exemplu, solidară cu axul întreruptorului I , se produce închiderea unui circuit electric și aprinderea lămpilor L . La întreruperea curentului I_c prin bobină, resortul R care s-a armat la comanda inițială readuce tija T în poziția anterioară și deschide întreruptorul I .

5. Elementele de execuție pneumatice și hidraulice

• **Elementele de execuție pneumatice** folosesc ca sursă de energie aerul comprimat și se construiesc exclusiv pentru mișcarea de deplasare (translație). Principal sînt utilizate următoarele tipuri de elemente de execuție pneumatice: *cu membrană și cu piston*.

Elementele cu membrană (fig. 10.21) sînt formate dintr-o capsulă manometrică rotundă C , prevăzută cu o membrană M . Sub membrană se află un disc metalic D solidar cu tija T , prin care se transmite mișcarea, și un resort antagonist R . Aerul comprimat, adus prin conducta A , apasă asupra membranei și, învingînd rezistența resortului antagonist, împinge tija în jos. Se observă că poziția tijei, deci a organului de execuție

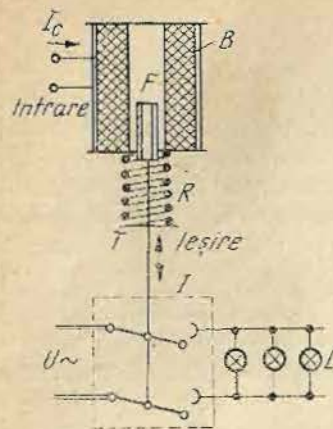


Fig. 10.20. Element de execuție cu solenoid.

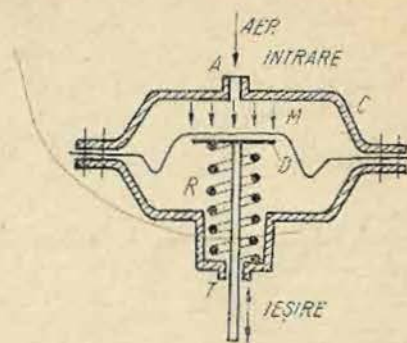


Fig. 10.21. Element de execuție cu membrană.

pe care îl comandă, variază continuu între două limite, în funcție de presiunea aerului. Aerul comprimat are o presiune de obicei între 2 și 10 N/cm², iar cursa tijei este de 1–6 cm.

• **Elementele de execuție hidraulice** folosesc ca agent motor un lichid sub presiune, de obicei, uleiul. Din punct de vedere constructiv, motoarele hidraulice nu diferă principal de cele pneumatice descrise mai sus; astfel, pot fi motoare hidraulice cu membrană, cu piston, cu piston și distribuitor etc.

Față de cele pneumatice, elementele de execuție hidraulice prezintă următoarele *avantaje*:

— dezvoltă forțe de acționare mult mai mari la aceleași gabarite, datorită presiunii de ulei care poate fi mult mai mare;

— au o acțiune mai rapidă, datorită faptului că uleiul este practic incompresibil.

Ca și elementele pneumatice, cele hidraulice prezintă avantajul că pot fi folosite în medii explozive sau inflamabile, unde elementele electrice nu pot funcționa decît cu măsuri speciale de protejare. În schimb, elementele de execuție hidraulice, ca și cele pneumatice, necesită instalații speciale pentru producerea uleiului sub presiune, respectiv a aerului comprimat. Aceste instalații cuprind rezervoare de ulei sub presiune (respectiv aer), diverse pompe, compresoare, conducte, filtre etc.

● Elementele unui SRA care transformă („traduc”) o mărime oarecare (de obicei, neelectrică) într-o mărime de altă natură fizică (de obicei, electrică), proporțională sau dependentă de mărimea inițială se numesc *traductoare*. Traductoarele se folosesc în schemele de automatizare pentru măsurarea și prelucrarea pe cale electrică (de exemplu, folosind un ampermetru sau voltmetru) a unor mărimi neelectrice.

● *Amplificatoarele* sînt elementele SRA care măresc (amplifică) proporțional cu un factor de amplificare mărimea aplicată la intrarea lor. Necesitatea folosirii amplificatoarelor rezultă din faptul că mărimile furnizate de traductoare sînt insuficiente ca putere pentru a acționa direct asupra unui organ de comandă (sau conducere) dintr-o instalație de automatizare.

● *Regulatele* sînt dispozitive de automatizare care realizează „legea de reglare” într-o instalație de reglare automată. La intrarea regulatelelor se aplică eroarea (sau abaterea) e , iar la ieșirea regulatelelor rezultă mărimea de comandă x_c (ordinul de reglare).

Regulatele se clasifică: în funcție de caracteristicile constructive (*regulate specializate și regulate unificate*); în funcție de particularitățile funcționale (*regulate cu o acțiune continuă — liniare și neliniare — și regulate cu acțiune discontinuă sau discretă*); în funcție de agentul purtător de semnal (*regulate electronice, electro-magnetice, hidraulice și pneumatice*); în funcție de viteza de răspuns (*regulate pentru procese rapide și regulate pentru procese lente*).

● *Elemente de execuție* sînt acele elemente de automatizare prin care regulatorul acționează asupra instalației sau procesului reglat. Ele cuprind *motorul de execuție și organul de execuție*; ultimul face parte integrantă din instalația tehnologică (obiectul reglării).

TELEMECANICA

A. DEFINIȚII ȘI NOȚIUNI GENERALE

Telemecanica reprezintă totalitatea mijloacelor tehnice prin care se asigură transmiterea la distanță a unei informații (a unei măsurări, a unei comenzi sau a unui semnal).

Pentru a realiza măsurarea, comanda și semnalizarea fără participarea omului sau cu participarea operatorului uman numai în anumite faze ale transmisiei informației, dispozitivele telemecanice transformă informația în semnale și le transmit la distanță, pe linii de transmisie. Ansamblul dispozitivelor telemecanice utilizate formează un sistem telemecanic.

Se pot enumera destule procese de producție în care este necesară utilizarea telemecanicii. Astfel de procese sînt:

— procesele de producție complexe, în care diferite părți sau instalații funcționează în strînsă legătură, deși sînt situate la distanțe mari între ele (cazul centralelor electrice, stațiilor de transformare și liniilor de transport și distribuție din sistemul energetic, al sistemelor de irigație, al cîmpurilor de sonde și al rețelelor de distribuție de gaze naturale etc.);

— procesele de producție la care se impune conducerea de la distanță, fie din considerente de securitate și protecție a muncii, fie din imposibilitatea situării omului în locul în care se desfășoară procesul respectiv (cazul lucrărilor de foraj la mare adîncime, controlul și comanda funcționării anumitor instalații cu temperaturi ridicate sau scăzute, în mediu radioactiv, la înaltă tensiune, supravegherea și conducerea de la distanță a reactorilor nucleari, a zborului rachetelor cosmice și sateliților etc.);

— procesele la care comanda de la distanță asigură o desfășurare mai operativă și un grad sporit de siguranță în funcționare (ca, de exemplu, automatizarea traiectoriei de cale ferată, controlul centralizat al circulației feroviare sau rutiere, supravegherea și dirijarea traficului aerian, conducerea de la distanță a centralelor hidroelectrice etc.).

B. FUNCȚIILE SISTEMELOR TELEMECANICE ȘI PRINCIPIUL DE REALIZARE A ACESTORA

Telemecanica permite realizarea următoarelor funcțiuni:

— *telemăsurarea*, adică transmiterea la distanță a rezultatelor unei măsurări (de exemplu, telemăsurarea valorii tensiunii, nivelului sau debitului);

— *telecomanda*, adică transmiterea la distanță a unei comenzi (de exemplu, telecomanda pornirii sau opririi unui agregat);

— *telesemnălizarea*, adică transmiterea la distanță a unui semnal (de exemplu, telesemnălizarea unei avarii, telesemnălizarea depășirii unor limite, a poziției închis sau deschis a unui întreruptor etc.).

Când instalația de telemecanică permite realizarea unei reglări la distanță, se obține o telereglare (ca de exemplu, telereglarea puterii unor centrale electrice).

În tabelul 11.1 se prezintă funcțiunile telemecanicii în raport de tipul și caracterul informației transmise la distanță.

Tabelul 11.1

Tipul informației \ Caracterul informației	Cantitativ	Calitativ
de control	<i>TM</i> (telemăsurare)	<i>TS</i> (telesemnălizare)
de comandă	<i>TR</i> (telereglare)	<i>TC</i> (telecomandă)

În figura 11.1 este arătată principal telemecanizarea unui sistem energetic. Pentru buna funcționare a sistemului de telemecanizare în ansamblu, este necesar să se centralizeze într-un punct de comandă, sau punct dispecer, controlul și comanda întregului sistem energetic.

Legătura dintre punctul de comandă sau dispecer (fig. 11.2) și instalațiile controlate sau comandate prin mijloace telemecanice se realizează

Centrala hidroelectrică 2

Centrala hidroelectrică 1

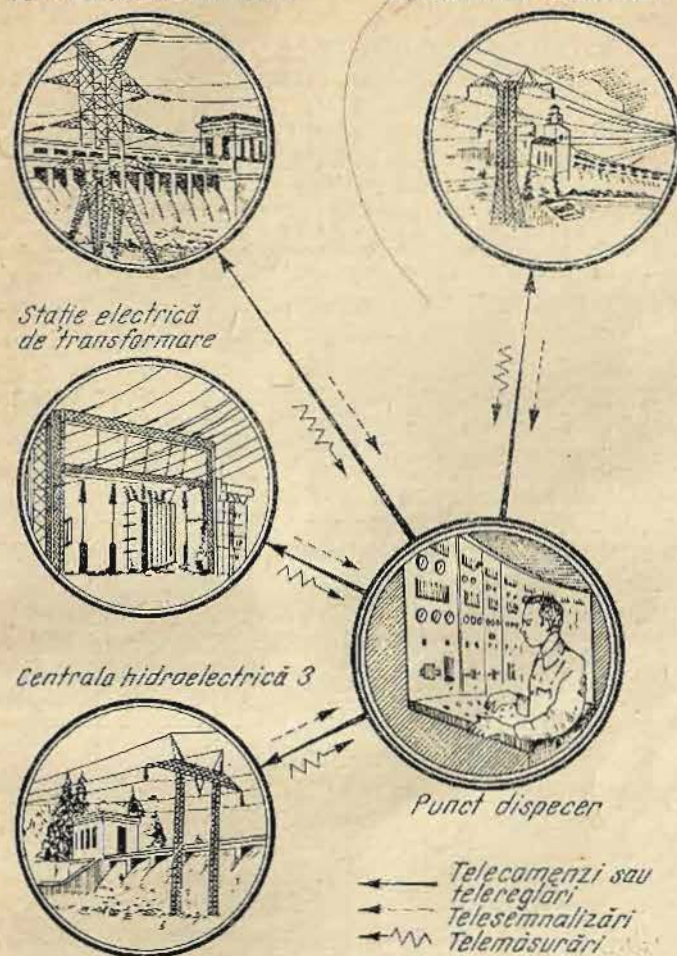


Fig. 11.1. Telemecanizarea unui sistem energetic.

ză pe cale electrică, printr-o linie de transmisie. Această legătură se poate realiza fie prin conductoare electrice (linie de telecomunicație prin fire sau linie de transport de energie electrică), fie fără conductoare de legătură (canal de telemecanică prin radio).

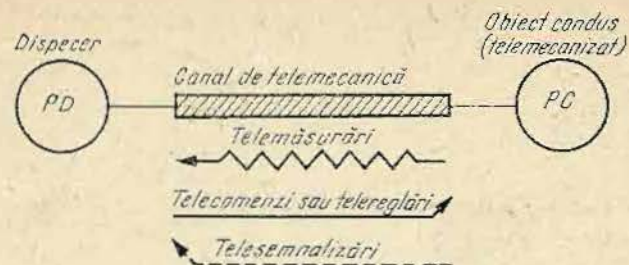


Fig. 11.2. Conexiunea dispecer-obiect telemecanizat.

C. STRUCTURA APARATURII DE TELEMECANICĂ

Orice sistem de telemecanică este alcătuit din cel puțin două subansambluri sau terminale — cel de la postul dispecer și cel (sau cele) de la postul (sau posturile) comandat la distanță, legate între ele prin canale de telemecanică.

În cazul în care se transmite numai informația de control (telesemnălizarea sau telemăsurarea), postul controlat reprezintă totodată postul de emisie a semnalelor iar postul de comandă (sau dispecer) — postul de recepție. Dacă se transmite numai informația de comandă, emițătorul se află la postul de comandă (sau dispecer) iar receptorul (sau receptoarele) la postul comandat.

În situația în care se prevede atât transmiterea de informații de control, cit și de informații de comandă, ambele terminale trebuie să conțină atât emițătorul, cit și receptorul de semnale telemecanice.

În funcție de modul de transmitere în timp a semnalelor telemecanice, deosebim transmiterea permanentă a semnalelor, transmiterea periodică sau ciclică și transmiterea intermitentă în timp a semnalelor.

Aceasta din urmă se poate efectua fie în mod automat, în momentul apariției unei schimbări în desfășurarea procesului tehnologic condus de la distanță (de exemplu, la apariția unei avarii), fie la cerere, la comanda dispecerului.

În figura 11.3 este reprezentat cazul general al structurii aparaturii de telemecanică.

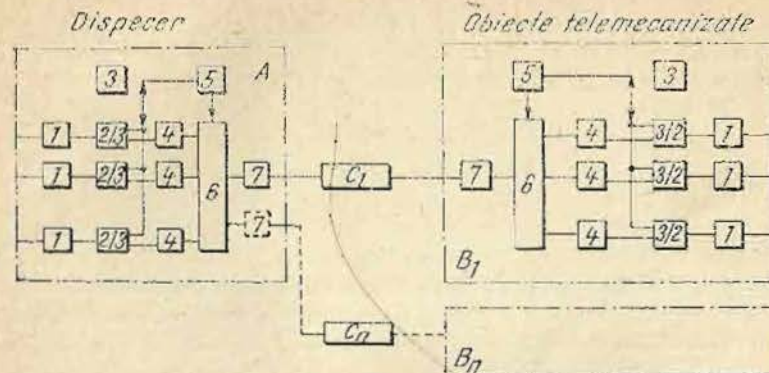


Fig. 11.3. Structura generală a unei aparaturi de telemecanică:

A — terminalul situat la dispecer; B₁, B₂, ..., B_n — terminale situate la obiectele telemecanizate; C₁, C₂, ..., C_n — canale de telemecanică; 1 — blocuri de conectare externă; 2 — blocuri de prelucrarea informației; 3 — blocuri energetice (surse + amplificatoare); 4 — blocuri de memorizare; 5 — blocuri de organizare automată a funcționării; 6 — blocuri de separare; 7 — blocuri de cuplare internă la canalele de telecomunicație.

D. SISTEME TELEMECANICE FABRICATE ÎN ȚARĂ

În țara noastră, Institutul pentru Cercetări și Modernizarea Instalațiilor Energetice (ICEMENERG) și IEA — București fabrică elemente și instalații de telemecanizare cu elemente statice.

Astfel, se pot cita: echipamentul pentru automatizarea și telemecanizarea centralelor hidroelectrice — de pildă, din hidrocentrala Stejarul (Bicaz) se conduc prin telemecanizare alte 11 obiective energetice din „aval Bistrița” (centralele hidroelectrice Pingărați, Vaduri, Roznov ș.a.); echipamentul cuprinde: dispozitive pentru convertirea, memorizarea și repartizarea automată a consemnului de putere activă sau reactivă, dispozitive pentru reglarea automată a deschiderii vanelor, pentru reglarea automată a excitației generatoarelor, pentru reglarea automată a nivelului în bazinele de liniștire, pentru pornirea sau oprirea automată a turbinelor etc.); echipamentele de telemecanică cu elemente statice (variantele: „TESECIC” — pentru telesemnălizare ciclică, „TELECIN” — pentru telesemnălizare și telemăsurare ciclică numerică, „TELESTAT” — pentru telecomandă la cerere, telesemnălizare și telemăsurare ciclică numerică, „TELEMAR” — pentru telecomandă,

telesemnalizare, telemăsurare și telereglare numerică); echipamentul „TELEPAL” — pentru comanda punctelor de alimentare; diverse echipamente de telemecanică cu circuite integrate etc.

Rezumat

• Telemecanica reprezintă totalitatea mijloacelor tehnice prin care se asigură transmiterea la distanță a unei informații (a unei măsurări, a unei comenzi sau a unui semnal). Ea este acea ramură a științei și tehnicii care se ocupă cu metodele și mijloacele tehnice de stabilire a unor legături corespunzătoare între mai multe instalații tehnologice în interdependență funcțională și un punct de conducere (sau dispecer) al sistemului de ansamblu.

Telemecanica permite realizarea următoarelor funcțiuni: (telemăsurarea, telecomanda, telesemnalizarea și telereglarea).

• Legătura dintre punctul de comandă (sau dispecer) și instalațiile (obiectele) controlate sau comandate prin mijloace telemecanice se realizează pe cale electrică, printr-o linie de transmisie (numită și canal de telemecanică), fie prin conductoare electrice, fie prin radio.

Răspunsuri la întrebări

1.5. — 13,14 kA; 1,6 — 1 200 con/oră ($t_c = t_a + 1,2$ și $t_c = t_a/10,6$, de unde $t_a = 1,8$ și $t_c = 3$ s).

2.2 — 85 kV, 240 kV; 2.3 — $\theta_r = 0,406 \frac{\rho}{K} \cdot \frac{I^2}{d^3}$;

2.4 — $\theta_r = \frac{\rho}{2K} \cdot \frac{I}{ab(a+b)}$;

2.5 — 144°C; 2.6 — 480 A; 2.7 — 95°C; 2.9 — 7,2 kWh;

2.10 — 2 600 daN; 2.13 — nu.

3.6 — la fel (66 V).

CUPRINS

Partea întâi. APARATE ELECTRICE	3
Cap. 1. Introducere în funcționarea și construcția aparatelor electrice	3
A. Rolul și importanța aparatelor electrice	3
B. Mărimile caracteristice ale aparatelor electrice	4
Cap. 2. Solicitățile la care sînt supuse aparatele electrice	7
A. Solicitări electrice	7
B. Solicitări termice	8
C. Solicitări electrodinamice	11
D. Solicitări datorate mediului în care lucrează aparatele	13
1. Condiții normale de mediu	13
2. Condiții speciale de mediu	14
Cap. 3. Arcul electric de întrerupere	17
A. Ionizarea și deionizarea gazelor. Caracteristica volt-ampere a arcului electric	17
B. Metode și dispozitive de stingere a arcului electric	18
1. Stingerea arcului de curent continuu	19
2. Stingerea arcului de curent alternativ	20
Cap. 4. Aparare pentru comandă manuală	22
A. Întreruptoare și comutatoare cu pîrghie	22
B. Întreruptoare și comutatoare-pachet	24
C. Întreruptoare și comutatoare cu came	24
D. Separatoare	27
E. Întreruptoare de sarcină	27
F. Întreruptoare cu siguranțe	28
G. Prize și fișe industriale	28
H. Comutatoare stea-triunghi	30
I. Inversoare de sens	30
J. Autotransformatoare de pornire	31
K. Reostate de pornire și reglare	31
L. Reostate de excitație	32
M. Controlere	33
N. Aparare pentru instalații casnice și semiindustriale	33

1. Aparate de racord la rețea (prize, fișe, cuple)	34
2. Aparate de conectare (întreruptoare și comutatoare)	37
3. Aparate de protecție (siguranțe și întreruptoare automate)	37
Cap. 5. Aparate de protecție	39
A. Supracurenți	39
B. Supratensiuni	41
C. Relee și declanșatoare	41
1. Relee terminice	43
2. Declanșatoare electromagnetice	45
3. Declanșatoare de tensiune minimă	46
D. Siguranțe fuzibile	46
1. Tipuri constructive	47
2. Tipuri funcționale	48
3. Reguli de exploatare	51
p. 6. Aparate pentru comandă automată	53
A. Contactoare și ruptoare	53
1. Principiul de funcționare	53
2. Tipuri constructive și mărimi caracteristice	54
3. Probleme de exploatare	56
B. Combinații de contactoare cu rele	57
C. Întreruptoare automate de joasă tensiune	59
1. Principiul de funcționare	59
2. Tipuri și caracteristici constructive	61
D. Aparate antigriztoase și antiexplozive	63
E. Măsurile de protecție a muncii în construcția și exploatarea aparatelor ..	63
1. Măsurile privind construcția aparatelor	65
2. Măsurile privind exploatarea aparatelor	66
Cap. 7. Aparataj auxiliar pentru acționări industriale și automatizări	68
A. Butoane de comandă	68
B. Chei de comandă	70
C. Lămpi și casete de semnalizare	70
D. Limitatoare de cursă	70
E. Microîntreruptoare	72
F. Întreruptoare trestie (Relee Reed)	74
G. Relee intermediare	75

Cap. 8. Aparate electrice de înaltă tensiune	76
A. Separatoare	76
B. Separatoare de sarcină	78
C. Întreruptoare automate	79
1. Generalități	79
2. Întreruptoare automate cu ulei puțin	80
3. Întreruptoare automate cu aer comprimat (pneumatice)	82
4. Întreruptoare automate cu hexafluorură de sulf	86
5. Întreruptoare automate cu rupere în vid	86
D. Contactoare de înaltă tensiune	87
E. Siguranțe fuzibile de înaltă tensiune	88
F. Eclatoare și descărcătoare	88
1. Eclatoare	88
2. Descărcătoare tubulare	89
3. Descărcătoare cu rezistență variabilă	89
G. Bobine de reactanță	91
Partea a doua. AUTOMATIZĂRI	93
Cap. 9. Noțiuni generale privind automatizările și sistemele de reglare automată	93
A. Obiectul și importanța automatizării în condițiile progresului tehnico-științific	93
1. Obiectul și funcțiile automatizării	93
2. Avantajele automatizării producției	94
3. Dezvoltarea automatizării în condițiile progresului tehnico-științific	95
B. Noțiuni generale despre sistemele de reglare automată (SRA)	96
1. Obiectul reglării automate	96
2. Mărimi caracteristice pentru sistemele de reglare automată	96
3. Elementele unui sistem de reglare automată	98
4. Schema funcțională a unui SRA. Exemple de sisteme de reglare	100
C. Clasificarea sistemelor de reglare automată	104
Cap. 10. Elementele sistemelor de reglare automată	107
A. Traductoare	107
1. Noțiuni generale	107
2. Caracteristicile generale ale traductoarelor	107
3. Clasificarea traductoarelor	109
4. Exemple de traductoare	111

B. Amplificatoare	113
1. Noțiuni generale	113
2. Clasificarea amplificatoarelor	113
3. Caracteristicile generale ale amplificatoarelor electrice	115
4. Exemple de amplificatoare utilizate în schemele de automatizare	116
C. Reglatoare	119
1. Noțiuni generale. Elementele componente ale regloarelor automate	119
2. Clasificarea regloarelor	120
3. Reglatoare cu acțiune continuă liniară	122
4. Reglatoare unificate și sisteme unificate de reglare automată	126
D. Elemente de execuție	131
1. Noțiuni generale	131
2. Principiul de funcționare	132
3. Clasificarea elementelor de execuție	133
4. Elementele de execuție electrice	134
5. Elementele de execuție pneumatice și hidraulice	134
Cap. 11. Telemecanica	137
A. Definiții și noțiuni generale	137
B. Funcțiile sistemelor telemecanice și principiul de realizare a acestora	138
C. Structura aparatului de telemecanică	140
D. Sisteme telemecanice fabricate în țară	141