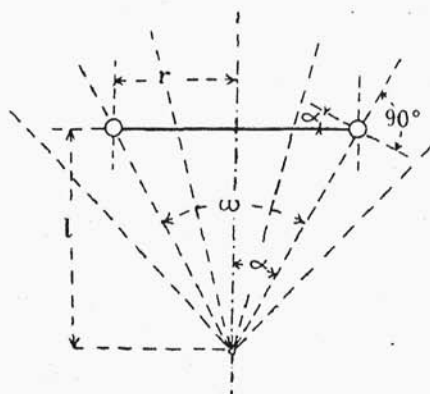


## ROZDZIAŁ VI

# PRĄD ZMIENNY

77. — Okrągły zwoj umieszczono poziomo, tak iż jego środek leży na przedłużeniu osi pionowej elektromagnesu prostego, przez którego zwoje przepływa prąd zmienny o  $f = 100$  okresom na sekundę. W przestrzeni objętej przez uzwojenie, potok magnetyczny elektromagnesu ma kierunek taki, jak gdyby linie sił promieniowały równomiernie z punktu leżącego na osi i odległego o  $l = 6$  cm od środka zwoju (rys. 54), i zmienia się sinusoidalnie względem



Rys. 54.

czasu, osiągając amplitudę  $\mathcal{Q}_0 = 5000$  makswełów na jednostkę kąta bryłowego. Zwoj posiada promień  $r = 4$  cm, opór  $R = 16$  mikro-  
omom i współczynnik samoindukcyi stały  $\mathcal{L} = 0,085$  mikrohenry. Jak dużą jest średnia siła odpychająca zwoj od elektromagnesu wyrażona w gramach?

Oznaczmy przez  $\omega$  kąt bryłowy, pod którym widać zwoj z punktu, leżącego na osi elektromagnesu, w odległości  $l$  od jego środka.

Potok magnetyczny wytwarzany przez elektromagnes wyrazi się wzorem  $\mathcal{Q} = \mathcal{Q}_0 \omega \sin 2\pi ft$ .

Jego zmiany wywołają w zwoju siłę elektromotoryczną

$$e = - \frac{d\mathcal{U}}{dt} = - 2\pi f \mathcal{U}_0 \omega \cos 2\pi ft,$$

która wywoła prąd o natężeniu

$$i = \frac{e - \mathcal{L} \frac{di}{dt}}{R},$$

dający się przedstawić w postaci

$$i = - \frac{2\pi f \mathcal{U}_0 \omega \cos \varphi \cos (2\pi ft - \varphi)}{R},$$

gdzie

$$\varphi = \arctg \frac{2\pi f \mathcal{L}}{R}.$$

Na element długości  $dx$  zwoju, w punkcie gdzie pole magnetyczne elektromagnesu posiada wartość  $\mathcal{H}$ , działa siła

$$i \mathcal{H} dx \sin (\mathcal{H}, dx)$$

prostopadła do płaszczyzny w której leży ten element i do przecinającej linii sił.

Jeżeli oznaczymy przez  $\alpha$  kąt między osią zwojnicy i promieniem wodzącym kąta bryłowego  $\omega$ , składowa pionowa tej siły będzie

$$dF = i \mathcal{H} dx \sin (\mathcal{H}, dx) \sin \alpha.$$

Dla wszystkich elementów zwoju,  $\sin (\mathcal{H}, dx) = 1$  oraz

$$\mathcal{H} = \frac{\mathcal{U}}{\omega \left( \frac{l}{\cos \alpha} \right)^2}.$$

Wypadkowa tych elementarnych działań, na skutek symetrii będzie również pionową, o wartości chwilowej

$$\begin{aligned} F &= i \mathcal{H} \sin \alpha \int_0^{2\pi r} dx = 2\pi r i \mathcal{H} \sin \alpha = \\ &= 2\pi r \cdot \left[ - \frac{2\pi f \mathcal{U}_0 \omega \cos \varphi \cos (2\pi ft - \varphi)}{R} \right] \cdot \frac{\mathcal{U}_0 \omega \sin 2\pi ft}{\omega \left( \frac{l}{\cos \alpha} \right)^2} \cdot \sin \alpha = \\ &= - 8\pi^3 f \mathcal{U}_0^2 \frac{(\sqrt{r^2 + l^2} - l) r^2}{(r^2 + l^2)^2} \frac{\cos \varphi}{R} \cos (2\pi ft - \varphi) \sin 2\pi ft, \end{aligned}$$

gdyż

$$\sin \alpha = \frac{r}{\sqrt{r^2 + l^2}}; \quad \cos \alpha = \frac{l}{\sqrt{r^2 + l^2}}$$

oraz

$$\omega = 2\pi \left(1 - \frac{l}{\sqrt{r^2 + l^2}}\right).$$

Zakładając

$$T = \frac{1}{f} \quad \text{oraz} \quad M = 8\pi^3 f \mathfrak{X}_0^2 \frac{(\sqrt{r^2 + l^2} - l) r^2 \cos \varphi}{(r^2 + l^2)^2} \frac{1}{R},$$

znajdziemy jako średnią wartość szukanej siły

$$\begin{aligned} F_{sr} &= \frac{1}{T} \int_0^T F dt = - \frac{M}{T} \int_0^T \cos(2\pi ft - \varphi) \sin 2\pi ft dt = \\ &= -M \frac{\sin \varphi}{2} = -4\pi^3 f \mathfrak{X}_0^2 \frac{(\sqrt{r^2 + l^2} - l) r^2}{(r^2 + l^2)^2} \frac{\operatorname{tg} \varphi}{R(1 + \operatorname{tg}^2 \varphi)}. \end{aligned}$$

Podstawiając  $f = 100$  okresom na sekundę, $\mathfrak{X}_0 = 5000$  makswełów na steradian, $r = 4 \text{ cm}$ ,  $l = 6 \text{ cm}$ ,  $\mathfrak{L} = 0,085 \cdot 10^{-6} \cdot 10^9 = 85 \text{ cm}$ , $R = 16 \cdot 10^{-6} \cdot 10^9 = 16000$  jednostek c. g. s. elektromagnetycznych, otrzymamy

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 85}{16000} = 3,34.$$

i odrzucając znak ujemny, oznaczający odpychanie,

$$\begin{aligned} F_{sr} &= 4 \cdot 3,14^3 \cdot 100 \cdot 5000^2 \cdot \frac{(\sqrt{4^2 + 6^2} - 6) 4^2}{(4^2 + 6^2)^2} \cdot \frac{3,34}{16000 (1 + 3,34^2)} = \\ &= 38100 \text{ dyn} \end{aligned}$$

lub

$$38100 \cdot \frac{1}{981} = 38,8 \text{ gr.}$$

**78.** — Prąd sinusoidalnie zmienny o  $f = 3000$  okresów na minutę, o natężeniu czynnym  $I = 10$  amp. przechodzi przez zwojnicę z drutu miedzianego o przekroju  $s = 10 \text{ mm}^2$ , posiadającą  $n = 1000$  zwojów kwadratowych każdy o boku  $a = 10 \text{ cm}$ , nawiniętą na pierścieniu niemagnetycznym, którego oś kołowa posiada średnicę  $D = 1 \text{ m}$ . Wyznaczyć: 1) opór  $R$ , współczynnik samoindukcji  $\mathfrak{L}$ ,

stałą czasu  $\tau$ , opór indukcyjny  $x$  oraz opór pozorny  $z$  zwojnicy; 2) wielkości czynne  $V$ ,  $\mathcal{E}$  oraz  $E$  (różnicy potencjałów na końcówkach zwojnicy, siły elektromotorycznej samoindukcji wywołanej przez zwojnicę, oraz siły elektromotorycznej efektywnej); 3) kąt  $\varphi$  przesunięcia faz natężenia prądu i różnicy potencjałów na końcówkach zwojnicy, i odpowiadający temu przesunięciu czas  $\theta$ ; 4) średnią moc  $P$  pobieraną przez zwojnicę; 5) ilość elektryczności  $Q$  przechodzącą przez zwojnicę w ciągu czasu  $t$  równym jednej godzinie, nie uwzględniając znaku ujemnego, wyobrażającego przenoszenie elektryczności w przeciwnym kierunku.

Przyjmując jako opór właściwy miedzi  $\rho = 1,8 \cdot 10^{-6}$  omom na 1 cm długości i przy 1 cm<sup>2</sup> przekroju, otrzymamy

$$R = \rho \frac{n \cdot 4a}{s} = 1,8 \cdot 10^{-6} \frac{1000 \cdot 4 \cdot 10}{0,1} = 0,72 \text{ oma},$$

$$\mathcal{L} = 4\pi \frac{n}{\pi d} n a^2 = 4 \cdot \frac{1000}{100} \cdot 1000 \cdot 10^2 = 4000000 \text{ cm lub } 0,004 \text{ henry}$$

$$\tau = \frac{\mathcal{L}}{R} = \frac{0,004}{0,72} = 0,00556 \text{ sekundy},$$

$$x = 2\pi f\mathcal{L} = 2 \cdot 3,14 \cdot \frac{3000}{60} \cdot 0,004 = 1,26 \text{ oma},$$

$$z = \sqrt{R^2 + x^2} = \sqrt{0,72^2 + 1,26^2} = 1,45 \text{ oma},$$

$$V = z I = 1,45 \cdot 10 = 14,5 \text{ woltom},$$

$$\mathcal{E} = x I = 1,26 \cdot 10 = 12,6 \text{ woltom},$$

$$E = R I = 0,72 \cdot 10 = 7,2 \text{ woltom},$$

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{x}{R} = \frac{1,26}{0,72} = 1,75, \quad \text{z czego } \varphi \cong 60^\circ,$$

$$\theta = \frac{\varphi^\circ}{360^\circ} \cdot \frac{1}{f} = \frac{60}{360} \cdot \frac{60}{3000} = 0,003 \text{ sekundy},$$

$$P = V I \cos \varphi = 14,5 \cdot 10 \cdot \frac{1}{\sqrt{1 + 1,75^2}} = 72 \text{ watom},$$

$$Q = \frac{2}{\pi} \cdot I \sqrt{2} \cdot t = \frac{2}{3,14} \cdot 10 \cdot \sqrt{2} \cdot 3600 = 32400 \text{ kulombom}.$$

79. — Generator elektryczny, wzbudający na swych końcówkach różnicę potencjałów zmienną według prawa  $v = V_e + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T}$ ,

gdzie  $V_c = 550$  woltom, zaś  $U_0 = 5,5$  woltom, ładuje baterię akumulatorów, której siła przeciwelektromotoryczna  $E = 536$  woltom, oraz opór, wliczając połączenia,  $R = 0,155$  oma. Jaki błąd popełniamy przyjmując średnią pożyteczną moc baterii równą iloczynowi ze wskazań woltomierza termicznego, przyłączonego na końcówkach, i takiegoż amperomierza włączonego w obwód?

Chwilowe natężenie prądu

$$i = \frac{V_c + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T} - E}{R},$$

a średnia moc pożyteczna pobierana od maszyny

$$\begin{aligned} P &= \frac{1}{T} \int_0^T v i dt = \\ &= \frac{1}{TR} \int_0^T \left( V_c + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T} \right) \left( V_c - E + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T} \right) dt = \\ &= \frac{1}{TR} \int_0^T \left\{ V_c (V_c - E) + \frac{U_0^2}{2} + U_0 (2V_c - E) \sin \frac{2\pi t}{T} - \frac{U_0^2}{2} \cos \frac{4\pi t}{T} \right\} dt = \\ &= \frac{1}{R} \left\{ V_c (V_c - E) + \frac{1}{2} U_0^2 \right\}. \end{aligned}$$

Woltomierz termiczny wskazuje czynną różnicę potencjałów, której kwadrat

$$\begin{aligned} V^2 &= \frac{1}{T} \int_0^T v^2 dt = \frac{1}{T} \int_0^T \left( V_c + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T} \right)^2 dt = \\ &= \frac{1}{T} \int_0^T \left( V_c^2 + \frac{U_0^2}{2} + 2V_c U_0 \sin \frac{2\pi t}{T} - \frac{U_0^2}{2} \cos \frac{4\pi t}{T} \right) dt = \\ &= V_c^2 + \frac{1}{2} U_0^2. \end{aligned}$$

Amperomierz termiczny wskazuje czynne natężenie prądu, którego kwadrat

$$I^2 = \frac{1}{T} \int_0^T i^2 dt = \frac{1}{TR^2} \int_0^T (V_c - E + U_0 \sin \frac{2\pi t}{T})^2 dt = \\ = \frac{1}{R^2} \left\{ (V_c - E)^2 + \frac{1}{2} U_0^2 \right\}.$$

Mnożąc przez siebie wartości czynne napięcia i natężenie prądu, otrzymamy

$$VI = \frac{1}{R} \sqrt{\left( V_c^2 + \frac{1}{2} U_0^2 \right) \left\{ (V_c - E)^2 + \frac{1}{2} U_0^2 \right\}} = \\ = \frac{1}{R} \sqrt{\left\{ V_c(V_c - E) + \frac{1}{2} U_0^2 \right\}^2 + \frac{1}{2} U_0^2 E^2} = \\ = \sqrt{P^2 + \frac{1}{2} \left( \frac{U_0 E}{R} \right)^2}.$$

Gdy  $V_c = 550$  woltom,  $U_0 = 5,5$  woltom,  
 $E = 536$  woltom,  $R = 0,155$  oma.  
 znajdziemy

$$P = \frac{1}{0,155} \left\{ 550(550 - 536) + \frac{1}{2} 5,5^2 \right\} = 49800 \text{ watom}$$

oraz

$$VI = \sqrt{49800^2 + \frac{1}{2} \left( \frac{5,5 \cdot 536}{0,155} \right)^2} = 51700 \text{ watom},$$

błąd więc wynosi

$$\frac{VI - P}{P} = \frac{51700 - 49800}{49800} = 3,82\%.$$

**80.** — Jaka jest wartość czynna prądu elektrycznego okresowo zmiennego, powstałego ze złożenia prądu stałego  $I_c = 5$  amp. i dwóch prądów sinusoidalnie zmiennych, o natężeniach czynnych  $I_1 = 10$  amp. oraz  $I_2 = 3$  amp., przytem ilość okresów na sekundę drugiego jest wielokrotnością, ilości okresów na sekundę prądu pierwszego?

Wyrażenie chwilowego natężenia prądu złożonego

$$i = I_c + I_1 \sqrt{2} \sin \frac{2\pi t}{T} + I_2 \sqrt{2} \sin \frac{2\pi n}{T} (t - \theta),$$

gdzie  $n$  jest liczbą całkowitą nie równą jedności,  $\theta$  czas jaki upływa między momentami gdy wartości chwilowe obydwu prądów sinusoidalnie zmiennych, o okresach  $T$  oraz  $\frac{T}{n}$ , przechodzą przez zero.

Kwadrat szukanej wartości czynnej  $I$  wyrazi się z określenia

$$I^2 = \frac{1}{T} \int_0^T i^2 dt,$$

otrzymamy więc

$$\begin{aligned} I^2 = & \frac{I_c^2}{T} \int_0^T dt + 2 \frac{I_1^2}{T} \int_0^T \sin^2 \frac{2\pi t}{T} dt + 2 \frac{I_2^2}{T} \int_0^T \sin^2 \frac{2\pi n}{T} (t - \theta) dt + \\ & + 2 \sqrt{2} \frac{I_c I_1}{T} \int_0^T \sin \frac{2\pi t}{T} dt + 2 \sqrt{2} \frac{I_c I_2}{T} \int_0^T \sin \frac{2\pi n}{T} (t - \theta) dt + \\ & + 4 \frac{I_1 I_2}{T} \int_0^T \sin \frac{2\pi t}{T} \sin \frac{2\pi n}{T} (t - \theta) dt = \\ & = I_c^2 + I_1^2 + I_2^2, \end{aligned}$$

gdyż trzy ostatnie całki równe są zero.

Otrzymamy więc

$$I = \sqrt{I_c^2 + I_1^2 + I_2^2}.$$

Podstawiając  $I_c = 5$  amp,  $I_1 = 10$  amp.,  $I_2 = 3$  amp., znajdziemy

$$I = \sqrt{5^2 + 10^2 + 3^2} = 11,57 \text{ amp.}$$

**81.** — Mamy zasilać przy pomocy alternatora, o czynnym napięciu na końcówkach  $V = 180$  woltom, silnik indukcyjny, zbudowany do pracy przy czynnej różnicy potencjałów  $U = 100$  woltom na końcówkach, i dla prądu o natężeniu czynnym  $I = 10$  amperom przy współczynniku mocy  $A = 0,7$ . Wyznaczyć siłę elektromotoryczną czynną  $\mathcal{E}$ , którą ma wywołać włączony w obwód

dławnik (zwojnica o dużym współczynniku samoindukcji), wiedząc, że opór jego  $R=0,5$  oma, i pomijając straty wywołane prądami Foucault'a i hysterezą rdzenia. Natężenie prądu i napięcie są wielkościami sinusoidalnie zmiennymi.

Wartości chwilowe<sup>1)</sup>  $v, u, \varepsilon, i$  napięć i natężenia prądu łączy prawo Ohm'a

$$i = \frac{v - u + \varepsilon}{R},$$

skąd znajdziemy

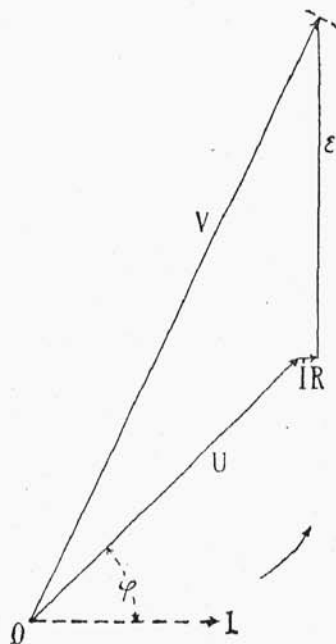
$$v = u + iR - \varepsilon.$$

Prąd spóźnia się względem różnicy potencjałów, przytem kątowa różnica faz wynosi  $\varphi = \arccos A$ , zaś siła elektromotoryczna samoindukcji  $\varepsilon$  spóźnia

się o  $\frac{\pi}{2}$  w stosunku do natężenia prądu.

Na zasadzie tego, jeżeli wykreślimy z punktu  $O$  (rys. 55), wektor długości proporcjonalnej do  $U = 100$  woltom, z jego wierzchołka drugi o długości proporcjonalnej do  $IR = 10 \cdot 0,5 = 5$  woltom, odchylony od poprzedniego o kąt  $\varphi = 45,5^\circ$  ( $\cos \varphi = 0,7$ ), długość, jaką łuk o promieniu proporcjonalnym do  $V = 180$  woltom, zakreślony ze środka  $O$  odetnie na prostopadłej do wektora  $IR$ , wykreślonej z jego początku w kierunku dodatnim, określi w przyjętej podziałce wartość czynną  $\mathcal{E}$ .

W ten sposób znajdziemy  $\mathcal{E} = 92$  woltom.



Rys. 55.

<sup>1)</sup> Wykresy i obliczenia obejmujące prąd zmienny, są robione w założeniu, że obrót wektorów wielkości sinusoidalnie zmiennych odbywa się w kierunku przeciwnym ruchowi wskazówki zegara.



**82.** — Aby otrzymać czynną różnicę potencjałów  $U = 500$  woltom na końcówkach kondensatora o pojemności  $C = 10$  mikrófaradom, przyłączonego do alternatora przy pomocy przewodników o oporze  $R = 10$  omom, i współczynniku samoindukcji  $\mathcal{L} = 0,254$  henry, jaką winna być czynna różnica potencjałów  $V$  na końcówkach generatora, w założeniu, iż wielkości są sinusoidalnie zmienne o ilości okresów na sekundę  $f = 100$ ?

*Rozwiązanie analityczne.*

Czynne natężenie prądu przechodzącego przez przewodnik wyniesie

$$I = 2\pi f C U = 2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 10 \cdot 10^{-6} \cdot 500 = 3,14 \text{ amp.},$$

z wzoru

$$V = I \sqrt{R^2 + \left(2\pi f \mathcal{L} - \frac{1}{2\pi f C}\right)^2}$$

otrzymamy

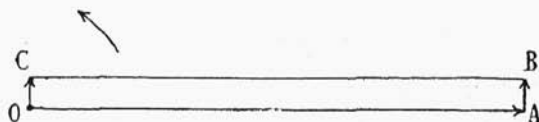
$$V = 3,14 \sqrt{10^2 + \left(2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 0,254 - \frac{1}{2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 10 \cdot 10^{-6}}\right)^2} \\ = 31,4 \text{ woltom.}$$

*Rozwiązanie graficzne.*

Wartość chwilowa  $v$  szukanej różnicy potencjałów łączy się z wartościami  $u$  oraz  $i$  danej różnicy potencjałów i natężenia prądu, wzorem

$$v = u + iR - \left(-\mathcal{L} \frac{di}{dt}\right),$$

przytem prąd wyprzedza napięcie  $u$  o kąt  $\frac{\pi}{2}$ , a siła elektromotoryczna samoindukcji  $-\mathcal{L} \frac{di}{dt}$  spóźnia się o  $\frac{\pi}{2}$  względem prądu. Wektorem napięcia  $v$  jest wypadkowa  $OC$  (rys. 56), wektorów:  $OA$  dłu-



Rys. 56.

gości proporcjonalnej do  $U = 500$  woltom,  $AB$  prostopadłego do  $OA$  w kierunku kątów dodatnich długości proporcjonalnej do

$IR = 2\pi fCU R = 2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 10 \cdot 10^{-6} \cdot 500 \cdot 10 = 31,4$  woltom, oraz  $BC$  prostopadłego do  $AB$  w kierunku kątów dodatnich, długości proporcjonalnej do  $2\pi f\mathcal{L}I = 2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 0,254 \cdot 3,14 = 500$  woltom.

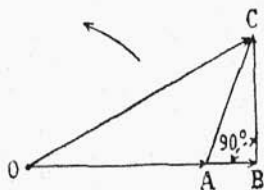
Ponieważ  $BC$  jest równe i równoległe do  $OA$ ,  $OC$  jest równe i równoległe do  $AB$ , więc  $V = 31,4$  woltom, i faza różnicy potencjałów na końcówkach alternatora jest zgodną z fazą prądu.

**83.** — Przetwornicę jednofazową przyłączono przez dławnik o współczynniku samoindukcji  $\mathcal{L} = 0,01$  henry, i oporze  $R = 0,1$  oma, do alternatora o czynnej różnicy potencjałów na końcówkach  $V = 100$  woltom przy  $f = 50$  okresom na sekundę. Jakie są natężenie czynne prądu  $I$  oraz czynna różnica potencjałów  $U$  na końcówkach przetwornicy, gdy średnia moc pobierana przez przetwornicę wynosi  $P = 1000$  watów, w wypadkach, gdy dzięki odpowiedniej regulacji wzbudzenia, faza prądu 1) jest w zgodzie z fazą napięcia, 2) spóźnia się o kąt  $\varphi = 20^\circ$ , 3) wyprzedza napięcie o ten sam kąt? Przyjmujemy, że różnice potencjałów oraz natężenie prądu są wielkościami sinusoidalnie zmiennymi.

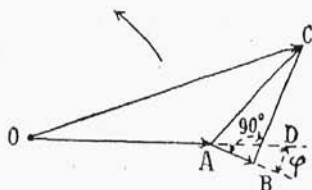
Gdy wartości chwilowe różnicy potencjałów na końcówkach alternatora, przetwornicy oraz natężenia prądu nazwiemy odpowiednio  $v$ ,  $u$ ,  $i$ , otrzymamy zależność

$$v = u + ir - \left( -\mathcal{L} \frac{di}{dt} \right),$$

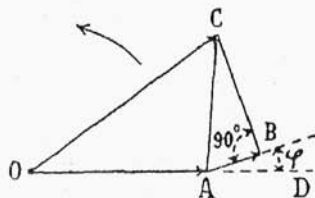
której odpowiadają, w trzech wypadkach przesunięcia faz  $i$  względem  $u$ , wykresy wektorów rys. 57, 58 i 59, w których długości



Rys. 57.



Rys. 58.



Rys. 59.

$OA$ ,  $AB$ ,  $CB$ ,  $AC$ ,  $OC$  wyobrażają napięcia czynne  $U$ ,  $IR$ ,  $2\pi f\mathcal{L}I$ ,  $I\sqrt{R^2 + 4\pi^2 f^2 \mathcal{L}^2}$ ,  $V$ .

W tych wykresach

$$\overline{OC}^2 = \overline{OA}^2 + \overline{AC}^2 - 2 \overline{OA} \cdot \overline{AC} \cos OAC,$$

przytem

$$\cos OAC = -\cos BAC$$

lub

$$\cos OAC = -\cos (BAC - \varphi)$$

lub wreszcie

$$\cos OAC = -\cos (BAC + \varphi)$$

zależnie od tego, czy  $i$  jest w fazie z  $u$ , czy też spóźnia się lub wyprzedza  $u$ .

Uważając zsuniecie faz  $\varphi$  za dodatnie, gdy  $i$  wyprzedza  $u$ , oraz za ujemne, gdy  $i$  spóźnia się względem  $u$ , można napisać w sposób ogólny

$$\begin{aligned} \overline{OC}^2 &= \overline{OA}^2 + \overline{AC}^2 + 2 \overline{OA} \cdot \overline{AC} \cos (BAC + \varphi) = \\ &= \overline{OA}^2 + \overline{AC}^2 + 2 \overline{OA} \cdot \overline{AC} (\cos BAC \cos \varphi - \sin BAC \sin \varphi) \end{aligned}$$

lub, zakładając  $x = 2\pi f \mathcal{L}$  oraz  $z = \sqrt{R^2 + 4\pi^2 f^2 \mathcal{L}^2}$ , i zauważając że  $\cos BAC = \frac{R}{z}$ , a  $\sin BAC = \frac{x}{z}$

$$V^2 = U^2 + I^2 z^2 + 2 UI (R \cos \varphi - x \sin \varphi).$$

Zastępując w tym równaniu  $U$  przez jego wartość otrzymaną z wyrażenia na średnią moc elektryczną dostarczaną przetwornicy

$$P = UI \cos \varphi,$$

otrzymamy

$$V^2 = \frac{P^2}{I^2 \cos^2 \varphi} + I^2 z^2 + 2 P (R - x \operatorname{tg} \varphi)$$

lub

$$I^4 z^2 - I^2 \{V^2 - 2 P (R - x \operatorname{tg} \varphi)\} + P^2 (1 + \operatorname{tg}^2 \varphi) = 0 \quad (1)$$

a z tego

$$I = \frac{1}{zV_2} \sqrt{V^2 - 2PR + 2Px \operatorname{tg} \varphi \pm \sqrt{(V^2 - 2PR + 2Px \operatorname{tg} \varphi)^2 - 4P^2 z^2 (1 + \operatorname{tg}^2 \varphi)}}$$

Podstawiając

$$P = 1000 \text{ watom, } V = 100 \text{ woltom, } R = 0,1 \text{ oma, } \mathcal{L} = 0,01 \text{ henry,}$$

$$f = 50 \text{ okresom na sekundę,}$$

$$x = 2 \cdot 3,14 \cdot 50 \cdot 0,01 = 3,14 \text{ oma,}$$

$$z = \sqrt{0,1^2 + 4 \cdot 3,14^2 \cdot 50^2 \cdot 0,01^2} = 3,142 \text{ oma,}$$

$$V^2 - 2PR + 2Px \operatorname{tg} \varphi = 100^2 - 2 \cdot 1000 \cdot 0,1 + 2 \cdot 1000 \cdot 3,14 \cdot \operatorname{tg} \varphi = \\ = (0,98 + 0,628 \operatorname{tg} \varphi) 10^4$$

$$4P^2 z^2 = 4 \cdot 1000^2 \cdot 3,142^2 = 0,395 \cdot 10^8.$$

$$\frac{1}{zV^2} = \frac{1}{3,142 \cdot 1,414} = 0,226$$

i opuszczając rozwiązanie ze znakiem plus przed pierwiastkiem, jako nie posiadające praktycznego znaczenia, otrzymamy

$$I = 22,6 \sqrt{0,98 + 0,628 \operatorname{tg} \varphi - V(0,98 + 0,628 \operatorname{tg} \varphi)^2 - 0,395(1 + \operatorname{tg}^2 \varphi)} \text{ amp.}$$

Z drugiej strony

$$U = \frac{1000}{I \cos \varphi} \text{ woltom.}$$

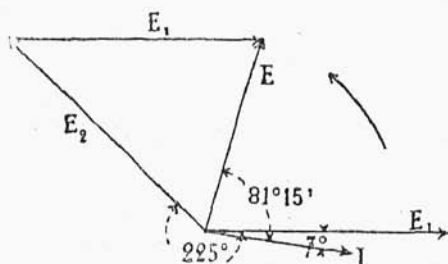
Podstawiając w dwóch ostatnich równaniach wartości  $\varphi$ , umieszczone w pierwszej kolumnie poniższej tabliczki, otrzymamy wartości podane w dwóch następnych kolumnach.

$\varphi^\circ$	$I$ amp.	$U$ wolt.
0	10,8	92,7
- 20	14,4	74,0
+ 20	10,15	105,0

**84.** — Dwa jednakowe jednofazowe alternatory obracają się z jednakową prędkością. Połączono je równolegle w czasie luźnego biegu w chwili w której, na skutek niedoskonałej regulacji, napięcia ich wynosiły 100 woltów i 110 woltów, i gdy maszyna mocniej wzbudzona spóźniała się w fazie w stosunku słabiej o  $\frac{1}{8}$  okresu. Wiedząc, że opór całkowity tworników obydwu maszyn i kabli je łączących wynosi 2 omy, i że w naszym wypadku opór indukcyjny całości wynosi 13 omów, wyznaczyć czynne natężenie prądu płynącego w twornikach, i średnią moc elektryczną oddawaną lub pobieraną przez każdą z maszyn. Napięcia są wielkościami sinusoidalnie zmiennymi.

Sumie algebraicznej wartości chwilowych sił elektromotorycznych obydwu alternatorów odpowiada (rys. 60) wypadkowa: wektora o długości proporcjonalnej do  $E_1 = 100$  woltom, i we-

która o długości proporcjonalnej do  $E_2 = 110$  woltom, spóźniającego się względem poprzedniego o kąt równy  $\frac{360}{8} + 180 = 225^\circ$ .



Rys. 60.

To napięcie wypadkowe, którego wartość czynna  $E$ , otrzymana z wykresu wynosi 81 woltów, wywołuje w obwodzie utworzonym przez obydwie tworniki o wspólnym oporze omicznym  $R = 2$  omom i oporze indukcyjnym  $x = 13$  omom, prąd o natężeniu czynnym

$$I = \frac{E}{\sqrt{R^2 + x^2}} = \frac{81}{\sqrt{2^2 + 13^2}} = 6,15 \text{ amperom},$$

opóźniającem się względem wypadkowego napięcia o kąt  $\varphi$ , czyniący zadość równaniu

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{x}{R} = \frac{13}{2} = 6,5,$$

to znaczy  $\varphi = 81^\circ 15'$ .

Nanosząc na wykresie kierunek wektora prądu, znajdziemy, że ten spóźnia się o kąt  $\varphi_1 = 7^\circ$  względem siły elektromotorycznej  $E_1$  i wyprzedza siłę elektromotoryczną  $E_2$  o kąt  $\varphi_2 = 225^\circ - 7^\circ = 218^\circ$ .

Średnia moc elektryczna, odpowiadająca alternatorowi pierwszemu

$$P_1 = E_1 I \cos \varphi_1 = 100 \cdot 6,15 \cdot \cos 7^\circ = 610 \text{ watom}$$

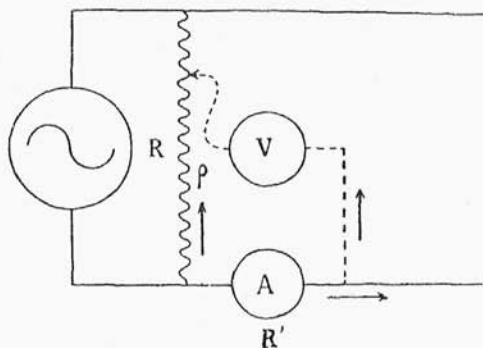
drugiemu

$$P_2 = E_2 I \cos \varphi_2 = 110 \cdot 6,15 \cdot \cos 218^\circ = -534 \text{ watom}.$$

A więc, twornik pierwszej maszyny oddaje moc 610 watów, podczas gdy twornik drugiej zużywa 534 waty. Różnica między temi liczbami wyraża moc zamienioną w ciepło.

**85.**—Aby wyznaczyć zsunięcie faz pomiędzy różnicą potencjałów i natężeniem prądu alternatora jednofazowego, przyłączamy do końcówek maszyny duży bezindukcyjny opor  $R$  (rys. 61), oraz włączamy do obwodu zewnętrznego amperomierz  $A$  o oporze  $R' = 0,1$  oma. Na części opornika, obejmując amperomierz, przyłączamy

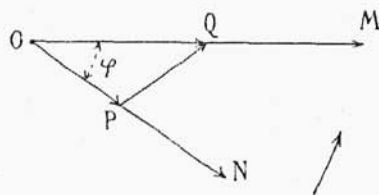
woltomierz, którego wskazanie sprowadzamy do minimum, przesuwając odpowiednio punkt styku woltomierza z opornikiem. Gdy to osiągnęliśmy, napięcie czynne, wskazane przez woltomierz, wynosi  $V=5$  woltom, amperomierz wskazuje natężenie czynne  $I=100$  amp. Jaką jest wartość  $\varphi$  szukanej różnicy faz? Mamy do czynienia z wielkościami sinusoidalnie zmiennymi.



Rys. 61.

Niech wektory  $OM$  i  $ON$  (rys. 62), zawierające między sobą kąt  $\varphi$ , oznaczają różnicę potencjałów na końcówkach maszyny, i prąd przez nią wytwarzany, mierzony amperomierzem (pomijając małe natężenie prądu w oporniku).

Jeżeli długość  $OP$ , odłożona na  $ON$ , wyobraża napięcie czynne  $IR'$  na końcówkach amperomierza, a długość  $OQ$ , odłożona na  $OM$ , napięcie czynne na końcach części opornika  $R$  (objętej przez woltomierz), wektor  $PQ$  wyznacza wartość czynną i fazę różnicy potencjałów wskazanej przez woltomierz.



Rys. 62.

Wykres wskazuje nam, że gdy przesuwamy ruchomy kontakt woltomierza wzdłuż opornika, poczynając od strony amperomierza, koniec  $Q$  wektora  $PQ$  przesuwają się wzdłuż  $OM$  od  $O$  w stronę  $M$ . Długość tego wektora przechodzi przez minimum, w chwili gdy staje się prostopadłym do  $OM$ . Wówczas

$$PQ = OP \sin \angle MON.$$

Najmniejsza różnica potencjałów  $V$  wskazana przez woltomierz czyni zadość równaniu

$$\sin \varphi = \frac{V}{IR'}.$$

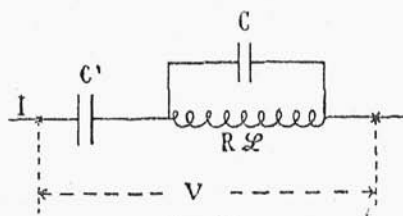
Podstawiając  $V = 5$  woltom,  $I = 100$  amp.,  $R = 0,1$  oma, znajdziemy

$$\sin \varphi = \frac{5}{100 \cdot 0,1} = 0,5$$

skąd

$$\varphi = 30^\circ.$$

**86.** — Kondensator o pojemności  $C = 10$  mikrofaradom jest włączony równolegle z przewodnikiem o oporze  $R = 10$  omom i współczynniku samoindukcyi  $\mathcal{L} = 0,1$  henry; w szereg zaś połączono pojemność  $C' = 20$  mikrofaradom (rys. 63). Wiedząc, że



Rys. 63.

sinusoidalnie zmienna różnica potencjałów, przy  $f = 100$  okresom na sekundę, i napięciu czynnem  $V = 200$  woltom, działa na końcówki całego układu, wyznaczyć czynne natężenie prądu, oraz jego fazę względem różnicy potencjałów.

Oznaczmy przez  $U$  (w woltach) czynne napięcie na końcówkach przewodnika indukcyjnego.

Prąd w nim o natężeniu czynnem

$$I_1 = \frac{U}{\sqrt{R^2 + 4\pi^2 f^2 \mathcal{L}^2}} = \frac{U}{\sqrt{10^2 + 4 \cdot 3,14^2 \cdot 100^2 \cdot 0,1^2}} = 0,01575 U \text{ amperom,}$$

opóźnienie względem napięcia o kąt  $\varphi_1$ , czyniący zadość równaniu

$$\operatorname{tg} \varphi_1 = \frac{2\pi f \mathcal{L}}{R} = \frac{2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 0,1}{10} = 6,28,$$

t. j. około  $81^\circ$ .

W odgałęzieniu kondensatora  $C$ , płynie prąd o natężeniu czynnem

$$I_2 = 2\pi f C U = 2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 10 \cdot 10^{-6} U = 0,00628 U \text{ amp.}$$

i wyprzedza napięcie o  $90^\circ$ .

Wyobrażając przy pomocy odcinków proporcjonalnych do  $0,01575 U$  oraz  $0,00628 U$  i dodając wektory obydwuch prądów

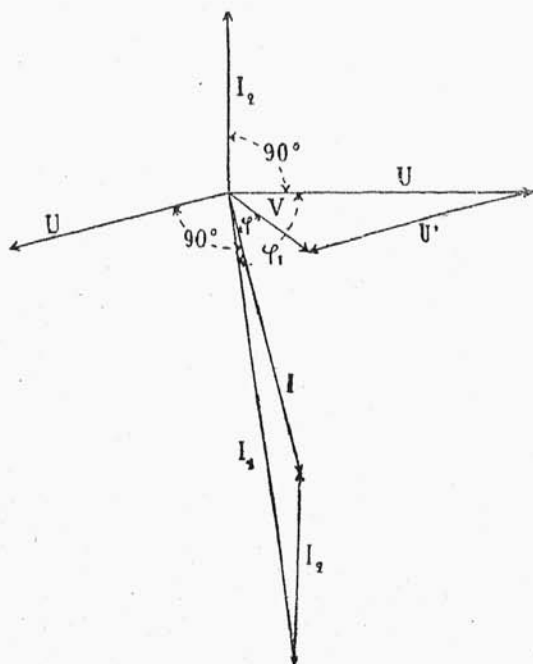
bocznych (rys. 64), otrzymamy dla natężenia czynnego całkowitego prądu wartość

$$I = 0,0096 U \text{ amperom.}$$

Wartość czynna napięcia na zbrojach kondensatora wyniesie

$$U' = \frac{I}{2\pi f C'} = \frac{0,0096 U}{2 \cdot 3,14 \cdot 100 \cdot 20 \cdot 10^{-6}} = 0,765 U \text{ woltom,}$$

napięcie to spóźnia się względem natężenia prądu głównego o  $90^\circ$ .



Rys. 64.

Wypadkowa wektorów proporcjonalnych do  $U$  oraz  $0,765U$ , wyobrażając napięcie obydwu kondensatorów, stanowi całkowitą różnicę potencjałów, której wartość czynną  $V = 200$  woltom znamy.

Stosunek długości pierwszej składowej i wypadkowej określiliśmy nam  $U$ . Znajdziemy więc

$$U = 603 \text{ woltom}$$

skąd

$$I = 0,0096 \cdot 603 = 5,78 \text{ amperom}$$



oraz

$$I_1 = 0,01575 \cdot 603 = 9,5 \text{ amperom}$$

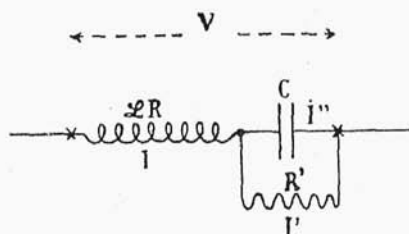
$$I_2 = 0,00628 \cdot 603 = 3,78 \text{ amperom}$$

$$U' = 0,765 \cdot 603 = 461 \text{ woltom.}$$

Co do różnicy faz pomiędzy prądem głównym i całkowitą różnicą potencjałów, wykres wskazuje, że napięcie wyprzedza natężenie o kąt

$$\varphi = 39^\circ.$$

**87.** — Sinusoidalnie zmienna różnica potencjałów  $V = 1300$  woltom o  $f = 50$  okresom na sekundę, działa na końcówki obwodu złożonego z kondensatora o pojemności  $C = 10$  mikrofaramów połączonego w szereg z przewodnikiem o oporze  $R = 40$  omom i współczynniku samoindukcji  $\mathcal{L} = 0,5$  henry (rys. 65). Wyzna-



Rys. 65.

czyć czynne natężenie prądu w przewodniku o oporze  $R' = 200$  omom (bezindukcyjnym); przyłączonym równoległe do zbroi kondensatora?

(Oznaczenia czynnych natężeń prądu w poszczególnych częściach obwodu

znajdziemy na załączonym schemacie.)

Wektor prądu, płynącego w przewodniku indukcyjnym, jest wypadkową wektora prądu szukanego, i pobieranego przez kondensator. Ponieważ ostatni prąd wyprzedza o  $\frac{\pi}{2}$  różnicę potencjałów na zbrojach kondensatora, która jest jednocześnie w fazie z prądem płynącym w przewodniku bezindukcyjnym, oraz

$$I'' = 2\pi f C \cdot R' I',$$

znajdziemy z wykresu wektorowego (rys. 66)

$$I = \sqrt{I'^2 + I''^2} = I' \sqrt{1 + 4\pi^2 f^2 C^2 R'^2}$$

oraz

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{I''}{I'} = 2\pi f C R'.$$

Podstawiając wartości liczbowe podane w warunkach zadania, otrzymamy

$$I = I' \sqrt{1 + 4 \cdot 3,14^2 \cdot 50^2 \cdot (10 \cdot 10^{-6})^2 \cdot 200^2} = 1,18 I'$$

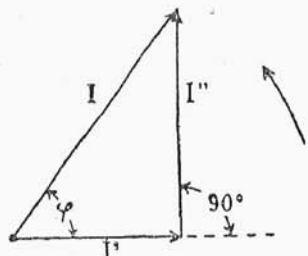
oraz

$$\operatorname{tg} \varphi = 2 \cdot 3,14 \cdot 50 \cdot 10 \cdot 10^{-6} \cdot 200 = 0,628$$

czyli

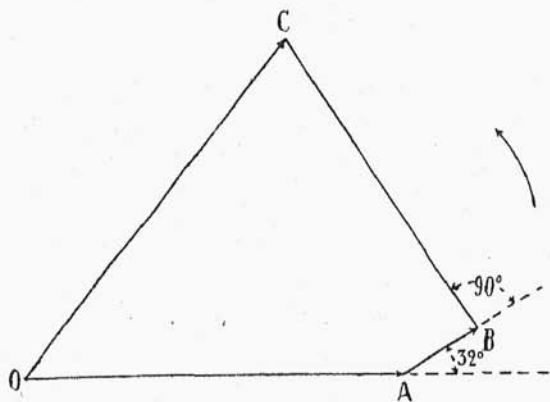
$$\varphi = 32^\circ.$$

Z drugiej strony, wektor całkowitej różnicy potencjałów jest wypadkową wektorów różnicy potencjałów zbroi kondensatora, spadku napięcia spowodowanego oporem przewodnika indukcyjnego (będącym w fazie z prądem) oraz siły elektromotorycznej samoodukcji tego przewodnika, wziętej



Rys. 66.

ze znakiem przeciwnym, czyli wyprzedzającej w fazie o  $\frac{\pi}{2}$  prąd całkowity  $I$ . Jeżeli na wykresie (rys. 67), długości  $OA$ ,  $AB$  i  $BC$  są odpowiednio proporcjonalne do



Rys. 67.

$$R' I' = 200 I'$$

$$R I = 40 \cdot 1,18 I' = 47,2 I'$$

$$2\pi f \mathcal{L} I = 2 \cdot 3,14 \cdot 50 \cdot 0,5 \cdot 1,18 I' = 185 I'$$

to długość  $OC$  powinna być proporcjonalną do  $V=1300$  woltom.

Ponieważ z wykresu  $OA : OC = 0,866$

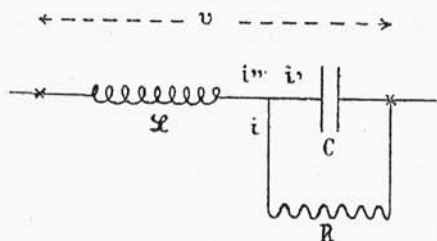
więc

$$\frac{200 I'}{1300} = 0,866,$$

skąd

$$I' = \frac{0,866 \cdot 1300}{200} = 5,63 \text{ amperom.}$$

88. — Jaką ilość okresów na sekundę powinna posiadać sinusoidalnie zmienna różnica potencjałów o stałej wartości czynnej, przyłączona do końcówek układu, w skład którego wchodzi samoindukcja  $\mathcal{L} = 1$  henry i w szereg z nią pojemność  $C = 2,5$  mikrofarada (rys. 68), aby czynne natężenie prądu przechodzącego



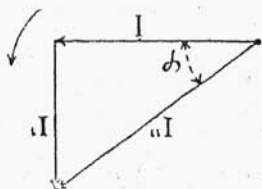
Rys. 68.

go przewodnikiem bezindukcyjnym, włączonym równoległe z kondensatorem, było niezależne od wielkości oporu  $R$  tego przewodnika, i jaką powinna być różnica potencjałów, aby otrzymać w ten sposób prąd o natężeniu

czynnym równym jednemu amperowi?

Oznaczmy, jak to wskazuje schemat układu, przez  $i$ ,  $i'$ ,  $i''$  oraz  $v$  wartości chwilowe prądów i różnicy potencjałów w poszczególnych częściach układu, zaś przez  $I$ ,  $I'$ ,  $I''$  i  $V$  odpowiadające im wartości czynne.

Ponieważ prąd  $i$  jest w fazie z napięciem  $iR$  na końcówkach kondensatora, a prąd  $i'$  wyprzedza to napięcie o  $\frac{\pi}{2}$ , przeto



Rys. 69.

prąd  $i'' = i + i'$  da się wyrazić przy pomocy wektora (rys. 69), stanowiącego przeciwprostokątną trójkąta prostokątnego, którego przyprostokątne są proporcjonalne do  $I$  oraz  $I' = 2\pi f C \cdot IR$ , tak iż

$$I'' = \sqrt{I^2 + I'^2} = I\sqrt{1 + 4\pi^2 f^2 C^2 R^2}$$