

Zbigniew Skibko

Budowa oraz eksploatacja
instalacji i urządzeń elektrycznych



Oficina Wydawnicza Politechniki Białostockiej

Białystok 2019

Recenzent:
dr hab. inż. Ryszard Skliński

Redaktor wydawnictwa:
Katarzyna Duniewska

Projekt okładki:
Zbigniew Skibko

© Copyright by Politechnika Białostocka, Białystok 2019

ISBN 978-83-65596-86-4

ISBN 978-83-65596-87-1 (eBook)

DOI: 10.24427/978-83-65596-87-1



Publikacja jest udostępniona na licencji
Creative Commons Uznanie autorstwa-Użycie niekomercyjne-Bez utworów zależnych 4.0
(CC BY-NC-ND 4.0)

Pełna treść licencji dostępna na stronie
creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/legalcode.pl
Publikacja jest dostępna w Internecie na stronie Oficyny Wydawniczej PB

Redakcja techniczna, skład:
Oficina Wydawnicza Politechniki Białostockiej

Druk:
EXDRUK Spółka Cywilna

Oficina Wydawnicza Politechniki Białostockiej
ul. Wiejska 45C, 15-351 Białystok
tel.: 85 746 91 37
e-mail: oficina.wydawnicza@pb.edu.pl
www.pb.edu.pl

Spis treści

Wstęp	4
Ćwiczenie nr 1.	
Badanie eksploatacyjne instalacji elektrycznych.....	5
Ćwiczenie nr 2.	
Instalacje elektryczne – układy sterowania oświetleniem	19
Ćwiczenie nr 3.	
Instalacje elektryczne – rozdzielnice niskiego napięcia	31
Ćwiczenie nr 4.	
Badanie stanów pracy elektrowni wiatrowej.....	41
Ćwiczenie nr 5.	
Sterowanie silników indukcyjnych stycznikami.....	51
Ćwiczenie nr 6.	
Badanie nagrzewania się przewodów elektrycznych pod wpływem płynącego przez nie prądu.....	63
Ćwiczenie nr 7.	
Badanie spadków napięć w instalacjach elektrycznych.....	71
Ćwiczenie nr 8.	
Badanie wyłączników przeciwporażeniowych różnicowoprądowych	79
Ćwiczenie nr 9.	
Badanie skuteczności ochrony przeciwporażeniowej w instalacjach elektrycznych niskiego napięcia	87
Ćwiczenie nr 10.	
Badanie wyłączników samoczynnych niskiego napięcia.....	97
Ćwiczenie nr 11.	
Badanie rozptywu prądów i mocy w układach elektroenergetycznych	113

Wstęp

Niniejszy skrypt przeznaczony jest przede wszystkim dla studentów studiów inżynierskich studiujących na kierunkach elektrotechnika i ekoenergetyka na Wydziale Elektrycznym Politechniki Białostockiej, realizujących ćwiczenia laboratoryjne w ramach przedmiotów: budowa oraz eksploatacja urządzeń i instalacji elektrycznych, podstawy elektroenergetyki, podstawy elektroenergetyki 2, urządzenia i instalacje elektryczne – na kierunku elektrotechnika oraz urządzenia elektryczne – na kierunku ekoenergetyka.

Zakres tematyczny skryptu obejmuje ćwiczenia laboratoryjne związane z budową, zasadą działania i eksploatacją instalacji oraz urządzeń elektroenergetycznych służących do wytwarzania, przesyłania i rozdziału energii elektrycznej oraz sterowania i zabezpieczeń w tym zakresie. Omówiono również problematykę badań odbiorczych i eksploatacyjnych instalacji i urządzeń niskiego napięcia, a także przedstawiono ćwiczenia dotyczące badania skutków przepływu prądu przez urządzenia elektroenergetyczne.

Każde z ćwiczeń zawiera część teoretyczną, w której znajdują się wiadomości niezbędne do zrozumienia i samodzielnego rozwiązania danego ćwiczenia, opis stanowiska badawczego, program badań oraz wymagany zakres informacji, które powinny znaleźć się w sprawozdaniu studenckim.

Do powstania skryptu przyczyniło się wiele osób, które pracują lub pracowały w Katedrze Elektroenergetyki, Fotoniki i Techniki Światłowej na Wydziale Elektrycznym Politechniki Białostockiej. Dlatego chciałbym serdecznie podziękować wszystkim osobom – pracownikom oraz studentom – którzy przyczynili się do powstania niniejszego opracowania za ich trud włożony w utworzenie i ciągły rozwój naszych laboratoriów.

Autor

Ćwiczenie nr 1

BADANIE EKSPLOATACYJNE INSTALACJI ELEKTRYCZNYCH

1. Wiadomości wstępne

1.1. Wymagania stawiane instalacjom elektrycznym

Instalacje i urządzenia elektryczne, przy zachowaniu przepisów rozporządzenia Ministra Infrastruktury z 2002 roku, przepisów dotyczących dostarczania energii, przepisów ochrony przeciwpożarowej, ochrony środowiska oraz bezpieczeństwa i higieny pracy, a także wymagań zawartych w polskich normach odnoszących się do instalacji i urządzeń, powinny zapewniać [1]:

- dostarczanie do odbiorników (stosownie do ich potrzeb użytkowych) energii elektrycznej o odpowiednich parametrach technicznych,
- ochronę przed:
 - porażeniem prądem elektrycznym,
 - przepięciami łączeniowymi i atmosferycznymi,
 - powstaniem pożaru,
 - wybuchem,
 - emisją drgań i hałasu powyżej dopuszczalnego poziomu,
 - szkodliwym oddziaływaniem pola elektromagnetycznego,
 - innymi szkodami.

W instalacjach elektrycznych należy stosować [1, 3, 4]:

- złącze instalacji elektrycznej budynku usytuowane w miejscu dostępnym dla obsługi i dozoru oraz zabezpieczone przed wpływami atmosferycznymi, uszkodzeniami, a także ingerencją osób niepowołanych, umożliwiające odłączenie budynku od sieci zasilającej;
- w obwodach rozdzielczych i odbiorczych oddzielny przewód ochronny i neutralny;
- urządzenia ochronne różnicowoprądowe uzupełniające podstawową ochronę przeciwporażeniową i ochronę przed powstaniem pożaru, które w warunkach uszkodzenia spowodują samoczynne wyłączenie zasilania;
- w obwodach odbiorczych wyłączniki nadprądowe;
- zasadę selektywności (wybiórczości) zabezpieczeń;
- przeciwpożarowe wyłączniki prądu;

- główne i miejscowe połączenia wyrównawcze łączące przewody ochronne z częściami przewodzącymi innych instalacji i konstrukcji budynku. Należy nimi objąć:
 - instalację wodociągową wykonaną z rur metalowych,
 - metalowe elementy instalacji kanalizacyjnej,
 - instalację ogrzewczą wodną wykonaną z rur metalowych,
 - metalowe elementy instalacji gazowej,
 - metalowe elementy szybów i maszynowni dźwigów,
 - metalowe elementy przewodów i wkładów kominowych,
 - metalowe elementy przewodów i urządzeń wentylacyjnych i klimatyzacyjnych,
 - metalowe elementy obudów urządzeń instalacji telekomunikacyjnej;
- zasadę prowadzenia tras przewodów elektrycznych w liniach prostych, równoległych (prostopadłych) do krawędzi ścian i stropów,
- przewody elektryczne z żyłami wykonanymi z miedzi, jeżeli ich przekrój nie przekracza 10 mm^2 ;
- urządzenia ochrony przeciwprzepięciowej.

Przeciwpożarowy wyłącznik prądu należy stosować w obiektach zawierających strefy zagrożone wybuchem lub w strefach pożarowych o kubaturze przekraczającej 1000 m^3 . Jego zadaniem jest odcięcie dopływu prądu do wszystkich obwodów, z wyjątkiem obwodów zasilających instalacje i urządzenia, których funkcjonowanie jest niezbędne podczas pożaru. Przycisk wyzwalający przeciwpożarowy wyłącznik prądu powinien być umieszczony w pobliżu głównego wejścia do obiektu i odpowiednio oznakowany. Odcięcie dopływu prądu przeciwpożarowym wyłącznikiem prądu nie może powodować samoczynnego załączenia innego źródła energii elektrycznej, z wyjątkiem źródła zasilającego oświetlenie awaryjne (jeżeli występuje ono w budynku) [1].

Instalacje odbiorcze w budynku oraz w samodzielnym lokalu powinny być wyposażone w urządzenie do pomiaru zużycia energii elektrycznej. Należy umieścić je w miejscu łatwo dostępnym i zabezpieczyć przed uszkodzeniami oraz ingerencją osób niepowołanych. W budynku wielorodzinnym liczniki pomiaru zużycia energii elektrycznej należy umieszczać w zamykanych szafkach, poza lokalami mieszkalnymi.

Prowadzenie instalacji elektrycznej oraz rozmieszczenie poszczególnych urządzeń w budynku powinno zapewniać bezkolizyjność z innymi instalacjami i urządzeniami, zarówno w zakresie odległości, jak i ich wzajemnego usytuowania. Główne ciągi instalacji elektrycznej w budynku mieszkalnym wielorodzinnym lub budynku zamieszkania zbiorowego oraz użyteczności publicznej należy prowadzić poza mieszkaniami i pomieszczeniami przeznaczonymi do pobytu ludzi, w wydzielonych kanałach lub szybach instalacyjnych (tzw. szachtach). Przewody i kable elektryczne należy prowadzić w sposób umożliwiający ich wymianę bez potrzeby naruszania konstrukcji budynku. Przewody i kable elektryczne wykorzystywane w obwodach oświetlenia awaryjnego oraz urzą-

dzeń alarmu pożaru i łączności powinny mieć klasę odporności ogniowej PH [6] odpowiednią do czasu wymaganego do działania tych urządzeń. Obwody odbiorcze instalacji elektrycznej w budynku wielorodzinnym należy prowadzić w obrębie każdego mieszkania lub lokalu użytkowego [1].

W instalacji elektrycznej w mieszkaniu należy wyodrębnić obwody [1]:

- oświetlenia,
- gniazd wtyczkowych ogólnego przeznaczenia,
- gniazd wtyczkowych w łazience,
- gniazd wtyczkowych do urządzeń odbiorczych w kuchni,
- do odbiorników wymagających indywidualnego zabezpieczenia.

Pomieszczenia w mieszkaniu należy wyposażać w wypusty oświetleniowe oraz niezbędną liczbę odpowiednio rozmieszczonych gniazd wtyczkowych. Instalacja oświetleniowa w pokojach powinna umożliwiać załączanie źródeł światła przy pomocy łączników wieloobwodowych.

Oświetlenie i odbiorniki w pomieszczeniach technicznych, gospodarczych oraz komunikacji ogólnej w budynkach wielorodzinnych powinny być zasilane z tablic administracyjnych.

Mieszkania w budynku wielorodzinnym i odrębne mieszkania w budynku zamieszkania zbiorowego należy wyposażać w instalację wejściowej sygnalizacji dzwonekowej, a w razie przeznaczenia ich dla osób niepełnosprawnych – również w sygnalizację alarmowo-przyzywową.

1.2. Oględziny instalacji

Oględziny to sprawdzenie stanu instalacji i urządzeń elektrycznych przy pomocy wszystkich zmysłów. Należy je wykonać w celu potwierdzenia, czy dana instalacja lub urządzenie [2]:

- spełnia wymagania bezpieczeństwa odpowiednich norm wyrobu (jest kompletne),
- nie ma widocznych uszkodzeń wpływających na pogorszenie bezpieczeństwa (jest nieuszkodzone).

Oględziny powinny obejmować co najmniej sprawdzenie (jeśli dany element ma zastosowanie) [2]:

- a) sposobu ochrony przed porażeniem prądem elektrycznym;
- b) obecności przegród ogniowych i innych środków ochrony przed skutkami działania ciepła oraz zapobiegających rozprzestrzenianiu się ognia;
- c) doboru przekroju żył przewodów z uwagi na ich obciążalność prądową i spadek napięcia;
- d) doboru i nastaw urządzeń zabezpieczających i sygnalizacyjnych;
- e) prawidłowego umieszczenia urządzeń do odłączania izolacyjnego i łączenia;
- f) doboru urządzeń i środków ochrony przed oddziaływaniem środowiska zewnętrznego;

- g) prawidłowego oznaczenia przewodów (kolorystycznego, numerycznego);
- h) obecności schematów, napisów ostrzegawczych lub innych niezbędnych informacji;
- i) poprawności połączeń przewodów;
- j) obecności i ciągłości przewodów, w tym przewodów do ochronnych połączeń wyrównawczych głównych i połączeń wyrównawczych dodatkowych;
- k) dostępności urządzeń umożliwiającej ich wygodną obsługę i konserwację.

1.3. Pomiary instalacji elektrycznej

Pomiary w instalacjach i urządzeniach elektrycznych obejmują ustalenie odpowiednich wartości za pomocą właściwych przyrządów pomiarowych (wartości niewykrywalnych przy oględzinach).

W zależności od budowy instalacji elektrycznej należy przeprowadzić następujące próby (najlepiej wykonać je w przytoczonej poniżej kolejności) [2]:

1. Ciągłość przewodów – należy wykonać próbę ciągłości elektrycznej przewodów ochronnych oraz przewodów czynnych.
2. Rezystancja izolacji instalacji elektrycznej – szerzej zagadnienie to zostanie omówione w rozdziale 1.4.
3. Ochrona za pomocą SELV, PELV lub separacji elektrycznej.
4. Rezystancja/impedancja podłóg i ścian – w razie konieczności sprawdzenia wymagań dotyczących rezystancji izolacji podłóg i ścian należy wykonać co najmniej trzy pomiary w tym samym pomieszczeniu, z czego jeden pomiar wykonuje się w odległości około 1 m od dostępnej w tym pomieszczeniu części przewodzącej obcej, a pozostałe dla większych odległości. Pomiar rezystancji/impedancji podłóg izolacyjnych i ścian wykonuje się przy napięciu układu w stosunku do ziemi i przy częstotliwości nominalnej.
5. Samoczynne wyłączanie zasilania.
6. Ochrona dodatkowa.
7. Sprawdzenie biegunowości i kolejności faz – ponieważ przepisy zabraniają instalowania łączników jednobiegunowych w przewodzie neutralnym, należy przeprowadzić próbę w celu sprawdzenia, czy wszystkie takie łączniki są włączone jedynie w przewody fazowe. W przypadku obwodów wielofazowych należy sprawdzić, czy kolejność faz jest zachowana.
8. Próby funkcjonalne i operacyjne – zespoły takie jak rozdzielnice i sterownice, napędy, urządzenia sterownicze i blokady powinny być poddane próbie działania w celu sprawdzenia, czy są one zmontowane, nastawione i zainstalowane zgodnie z odpowiednimi wymaganiami właściwej normy.
9. Spadek napięcia – może być oszacowany na podstawie pomiaru impedancji obwodu lub na podstawie diagramu, którego przykład podano w PN-HD 60364-6 [2].

1.4. Pomiar rezystancji izolacji

Pomiary rezystancji izolacji służą do określenia stanu izolacji instalacji oraz odbiorników energii elektrycznej. Stan izolacji ma decydujący wpływ na bezpieczeństwo obsługi i prawidłowe funkcjonowanie instalacji i urządzeń elektrycznych. Systematyczne wykonywanie badań jest niezbędne w celu wykrycia pogarszającego się stanu izolacji.

Na degradację izolacji mają wpływ przede wszystkim:

- natężenie prądu elektrycznego płynącego przez urządzenie (oddziaływanie elektromagnetyczne, dynamiczne i termiczne),
 - narażenia mechaniczne,
 - agresja chemiczna, wynikająca między innymi z zanieczyszczenia środowiska.
- Do czynników wpływających na zmierzoną wartość rezystancji izolacji należą:
- wilgotność,
 - temperatura,
 - napięcie pomiarowe,
 - czas pomiaru,
 - czystość powierzchni materiału izolacyjnego.

Pomiar rezystancji izolacji miernikami elektronicznymi polega na podaniu na zaciski mierzonego obiektu stałego napięcia pomiarowego (o wartości wyższej od znamionowego napięcia pracy badanego urządzenia) i określeniu płynącego w obwodzie pomiarowym prądu oraz obliczeniu przez mikroprocesor wartości rezystancji.

Przed wykonaniem pomiarów należy upewnić się, czy mierzony obiekt jest odłączony od sieci zasilającej. Podczas pomiaru rezystancji izolacji jej wartość początkowo szybko wzrasta, po czym stopniowo stabilizuje się. Zjawisko to jest spowodowane zmianami zachodzącymi w materiale izolacyjnym pod wpływem pola elektrycznego oraz przepływającego przez niego prądu. Izolowane części metalowe (np. pancierz kabla) stanowią kondensator, co powoduje, że początkowo płynie prąd pojemnościowy o znacznej wartości. Prąd ten po pewnym czasie maleje do zera, a szybkość jego zanikania zależy od pojemności badanego obiektu. Zgromadzony w ten sposób ładunek stanowi źródło potencjalnego zagrożenia, dlatego po pomiarze badany element powinien być bezwzględnie rozładowany (niektóre mierniki elektroniczne dokonują po zakończeniu pomiarów samoczynnego rozładowania mierzonego obiektu).

Wartość rezystancji izolacji należy mierzyć między przewodami czynnymi a przewodem ochronnym przyłączonym do układu uziemiającego. Do celów tego pomiaru przewody czynne można połączyć razem, a przewód neutralny odłączyć od przewodu ochronnego [2]. W sieciach typu TN-C pomiar wykonuje się między przewodami czynnymi a przewodem ochronno-neutralnym PEN.

W pomieszczeniach, w których występuje zagrożenie pożarowe, pomiar rezystancji izolacji powinien być wykonany również pomiędzy przewodami czynnymi. W praktyce pomiar rezystancji izolacji należy wykonywać jeszcze pod-

czas montażu instalacji, przed przyłączeniem wyposażenia. Wymagane przez aktualnie obowiązujące normy minimalne wartości rezystancji izolacji przedstawiono w tabeli 1.1.

Tabela 1.1. Minimalne wartości rezystancji izolacji [2]

Lp.	Napięcie nominalne obwodu (V)	Napięcie probiercze d.c.	Rezystancja izolacji [MΩ]
1	2	3	4
a)	SELV i PELV	250	> 0,5
b)	do 500 V włącznie, w tym FELV	500	> 1,0
c)	powyżej 500 V	1 000	> 1,0

Wartości rezystancji izolacji są zwykle dużo większe niż wartości podane w tabeli 1.1. Jeżeli wartości wykazują znaczące różnice, konieczne są dalsze badania w celu zidentyfikowania przyczyn.

Jeżeli istnieje prawdopodobieństwo, że ograniczniki przepięć lub inne urządzenia mogą mieć wpływ na próbę sprawdzającą lub mogą się podczas niej uszkodzić, takie urządzenia należy przed wykonaniem próby odłączyć. Jeżeli odłączenie urządzeń jest w sposób uzasadniony niewskazane, napięcie probiercze dotyczące szczególnego obwodu może być obniżone do 250 V d.c., ale rezystancja izolacji powinna mieć wartość co najmniej 1 MΩ.

1.5. Instrukcje obsługi przykładowych przyrządów pomiarowych wykorzystywanych w badaniach eksploatacyjnych instalacji elektrycznych

1.5.1. Cyfrowy miernik mocy C.A. 8210

Przyrząd C.A. 8210 jest cyfrowym miernikiem mocy, który umożliwia pomiary wielkości w jednofazowych i symetrycznych trójfazowych sieciach prądu zmiennego.

Podczas pomiarów z wykorzystaniem tego przyrządu należy przestrzegać następujących środków bezpieczeństwa:

- Maksymalne dopuszczalne napięcie na wejściu napięciowym wynosi 600 V. Do pomiarów należy używać jedynie przewodów dostarczonych wraz z przyrządem.

- Na wejściu zacisku (cegów) prądowych należy używać jedynie zacisku Y13, dostarczonego wraz z przyrządem, lub zacisku C34A dostępnego jako wyposażenie dodatkowe.
- Nigdy nie należy używać przyrządu bez obudowy przeciwudarowej.



Rys. 1.1. Wygląd miernika mocy C.A. 8210 [katalog dystrybutora]

Miernik umożliwia pomiar wartości siedmiu wielkości [6]:

- | | |
|--------------------------------|-------|
| • wartości skutecznej napięcia | V, |
| • wartości skutecznej prądu | A, |
| • mocy czynnej | W, |
| • współczynnika mocy | cosφ, |
| • mocy pozornej | VA, |
| • mocy biernej | var, |
| • częstotliwości | Hz. |

Zmiana zakresu pomiarowego odbywa się w sposób automatyczny.

Miernik C.A. 8210 ma ponadto trzy dodatkowe funkcje:

- zapamiętywanie (MEM),
- zapamiętywanie wartości szczytowej (PEAK) prądu, mocy czynnej lub napięcia,
- pomiar różnicy napięć, prądu i mocy czynnej (MEM + PAGE).

Podstawowe dane techniczne miernika C.A. 8210:

- zakres pomiarowy prądu od 1 do 500 A – prąd przemienny,
- napięcie pomiarowe do 825 V,

- zakres mocy czynnej od 30 W do 300 kW,
- zakres mocy biernej od -300 kvar do +300 kvar,
- zakres częstotliwości od 5 Hz do 999 Hz,
- temperatura pracy od -10 do +50 °C,
- temperatura przechowywania od -20 do +60 °C,
- średni czas ciągłej pracy 50 h,
- stopień ochrony obudowy IP 40.

Miernik C.A. 8210 wyposażony jest w przyciski:

1. ON/OFF – załączanie (ON) i wyłączanie (OFF) przyrządu.
2. Przełącznik Ph1/Ph3 – przełącznik należy ustawić zgodnie z typem badanej sieci: Ph1 oznacza wybór sieci jednofazowej, Ph3 oznacza wybór sieci symetrycznej trójfazowej.
3. PAGE (wybór strony) – pierwsza strona z wynikami pomiarów wyświetlana jest automatycznie po włączeniu miernika. Wyświetlane są na niej następujące wielkości:
 - wartość skuteczna napięcia (V),
 - wartość skuteczna prądu (A),
 - wartość mocy czynnej (W),
 - wartość współczynnika mocy ($\cos\varphi$).

Aby wyświetlić drugą stronę, należy trzymać wciśnięty przycisk PAGE. Na tej stronie wyświetlane są następujące wielkości:

- wartość mocy biernej (var),
- wartość mocy pozornej (VA),
- wartość częstotliwości (Hz).

Gdy przycisk PAGE zostanie zwolniony, wyświetlacz powróci do wyświetlania strony pierwszej.

4. PEAK – po jednorazowym naciśnięciu tego przycisku, przyrząd przestawi się na pomiar wartości szczytowej, a na wyświetlaczu będzie wyświetlana wartość szczytowa prądu. Aby wybrać, dla jakiej wielkości ma być wyznaczana wartość szczytowa (prąd, moc, napięcie), należy użyć przycisku SEL. Po wybraniu tego trybu zapamiętywane są wartości wszystkich wykonywanych pomiarów. Pierwsze cztery zapamiętane wartości pomiarowe można odczytać na pierwszej stronie, a następne trzy na drugiej (aby uzyskać wyświetlanie drugiej strony, należy trzymać wciśnięty przycisk PAGE). Każda występująca nowa wartość szczytowa jest brana pod uwagę tak długo, jak długo uaktywniony jest przycisk PEAK. Aby wyjść z trybu pomiaru wartości szczytowej, należy ponownie nacisnąć przycisk PEAK.
5. SEL – za pomocą tego przycisku wybiera się pomiar wielkości prądu (A), mocy (W) lub napięcia (V), której wartość szczytowa ma być mierzona. Przycisk ten może być użyty tylko po uprzednim naciśnięciu przycisku PEAK. Początkowo wyświetlana jest wartość szczytowa prądu. Jednorazowe naci-

śnięcie przycisku SEL spowoduje wyświetlenie wartości szczytowej mocy, a kolejne – wartości szczytowej napięcia.

6. MEM – przycisk ten umożliwia dostęp do dwóch funkcji:
- zapamiętywania – po naciśnięciu przycisku MEM (wyświetlą się litery MEM) zostanie zapamiętana pierwsza strona wyświetlacza: wartości napięcia, prądu, mocy czynnej oraz współczynnika mocy;
 - pomiarów różnicowych – po zapamiętaniu wartości z pierwszej strony (wyświetlany jest symbol MEM), należy nacisnąć przycisk PAGE. Na drugiej stronie zostaną wyświetlone różnice pomiędzy wartościami zapamiętanymi z pierwszej strony a wartościami bieżąco zmierzonymi przez przyrząd. Wyświetlane są różnice napięcia, prądu i mocy czynnej.

1.5.2. Cyfrowy miernik izolacji MIC-1

Uniwersalny miernik izolacji MIC-1 jest przenośnym cyfrowym przyrządem pomiarowym przeznaczonym do bezpośredniego wykonywania pomiarów rezystancji izolacji linii kablowych, transformatorów, silników i innych urządzeń elektroenergetycznych. Ponadto miernik umożliwia pomiar wartości napięć, prądów i rezystancji tak jak klasyczny multimetr.



Rys. 1.2. Wygląd miernika izolacji MIC-1 [5]

Miernik MIC-1 wyróżniają następujące cechy:

- trzy wybieralne wartości napięć pomiarowych stałych: 500 V, 1000 V i 2500 V,
- automatyczne dobieranie zakresów pomiarowych,
- samoczynne rozładowywanie pojemności mierzonego obiektu po zakończeniu pomiaru rezystancji izolacji,
- tryb HOLD zatrzymujący na wyświetlaczu wynik ostatniego pomiaru,
- pomiar współczynników absorpcji dla dwóch dowolnych odcinków czasu (z przedziału 10–600 sekund),
- akustyczna informacja o upływającym czasie (sygnał podawany jest co 5 sekund) oraz o alarmach pomiarowych,

- wskaźnik stanu naładowania akumulatorów,
- samoczynne wyłączanie,
- wbudowany układ automatycznego ładowania wewnętrznych akumulatorów z zasilacza zewnętrznego.

Przed wykonaniem pomiaru wartości rezystancji izolacji należy włożyć dwie sondy pomiarowe w gniazda +ISO i -ISO oraz wybrać właściwą wartość napięcia probierczego. Przy pomiarze rezystancji izolacji kabla między jedną z żył kabla a płaszczem kabla, wpływ rezystancji powierzchniowych (istotny w trudnych warunkach atmosferycznych) eliminuje się, łącząc nawiniętą na izolację mierzonej żyły folię metalową z wejściem COM/E miernika. Podczas pomiarów rezystancji izolacji między dwiema żyłami kabla, należy dołączyć do zacisku COM/E pozostałe żyły, niebiorące udziału w pomiarze.

1.6. Protokołowanie sprawdzenia odbiorczego

Po zakończeniu sprawdzania nowej, rozbudowanej lub zmienionej instalacji elektrycznej lub urządzenia elektrycznego, należy sporządzić protokół odbiorczy. Taka dokumentacja powinna zawierać opis instalacji objętej badaniem oraz zapis z oględzin i wyników prób. Wady i braki wykazane podczas sprawdzania instalacji lub urządzenia elektrycznego należy usunąć, zanim wykonawca zadeklaruje, że instalacja spełnia wymagania przepisów i norm w tym zakresie [2]. Protokół może zawierać również zalecenia napraw lub ulepszeń (w przypadku sprawdzania odbiorczego zmienionej lub rozbudowanej istniejącej instalacji elektrycznej).

Zapisy szczegółów dotyczących obwodu i wyników prób powinny jednoznacznie identyfikować każdy z badanych elementów (np. obwodów).

W protokole należy podać imię i nazwisko osoby lub osób odpowiedzialnych za bezpieczeństwo, budowę i sprawdzenie instalacji, uwzględniając indywidualną odpowiedzialność tych osób w stosunku do zlecającego pracę.

Protokół odbiorczy instalacji elektrycznej powinien zawierać zalecenie dotyczące okresu między sprawdzeniem odbiorczym i pierwszym sprawdzeniem okresowym (najczęściej podaje się w nim datę następnego badania). Protokół powinien zostać opracowany i podpisany przez osobę lub osoby kompetentne w zakresie przeprowadzania sprawdzenia.

1.7. Protokołowanie sprawdzenia okresowego

Sprawdzanie okresowe, obejmujące szczegółowe badanie urządzenia lub instalacji elektrycznej, należy przeprowadzić bez jej demontażu lub – jeżeli jest wymagany – z częściowym jej demontażem i uzupełnić właściwymi próbami i pomiarami, aby zapewnić w szczególności [2]:

- zabezpieczenie osób i zwierząt przed porażeniem prądem elektrycznym i oparzeniami,
- ochronę mienia przed uszkodzeniami powstałymi w wyniku pożaru lub ciepła powstałego na skutek uszkodzenia urządzenia lub instalacji,
- pewność, że badana instalacja nie jest uszkodzona lub jest uszkodzona w stopniu nieobniżającym bezpieczeństwa jej użytkowania,
- identyfikację wad instalacji i odchyłeń od wymagań obowiązujących przepisów i norm, które mogą spowodować niebezpieczeństwo.

Po zakończeniu sprawdzenia okresowego działającej instalacji elektrycznej należy sporządzić protokół okresowy, który powinien zawierać szczegóły dotyczące sprawdzanych urządzeń lub instalacji, a także opis oględzin (łącznie z wykrytymi wadami i usterkami) oraz wyniki prób. Protokół okresowy może zawierać również zapisy dotyczące zalecanych napraw lub ulepszeń, takich jak modernizacja instalacji w celu doprowadzenia do zgodności z aktualnymi przepisami i normami. Przykłady formularzy oględzin z zakresu wyposażenia instalacji oraz identyfikacji urządzeń przedstawiono odpowiednio w tabeli 1.2 i tabeli 1.3 [2].

Osoba odpowiedzialna za sprawdzenie lub osoba upoważniona do działania w jej imieniu powinna po podpisaniu protokołu przekazać go osobie zlecającej sprawdzenie.

Tabela 1.2. Wygląd przykładowego formularza oględzin z zakresu wyposażenia instalacji [2]

Wyposażenie	Dobór (1)	Montaż (2)	Uwagi
Przewody			
Osprzęt do przewodów			
Rury instalacyjne			
Listwy			
Urządzenia rozdzielcze			
Oprawy oświetleniowe			
Urządzenia ochronne			
Inne			

1. Widoczna zgodność z odpowiednią normą wyrobu. W przypadku wątpliwości deklarację zgodności z normą należy uzyskać od producenta (np. z katalogu).
2. Wpisać TAK, jeżeli jest zgodne z przepisami i normami instalacyjnymi, NIE – jeżeli jest niezgodne.

Tabela 1.3. Wygląd przykładowego formularza oględzin z zakresu identyfikacji urządzeń [2]

Wyszczególnienie	Obecność	Prawidłowe umiejscowienie	Prawidłowe sformułowanie	Uwagi
Oznaczenie urządzeń ochronnych, łączników i zacisków				
Napisy ostrzegawcze				
Napisy wskazujące na niebezpieczeństwo				
Identyfikacja przewodów				
Urządzenia do odłączania				
Łączniki				
Schematy i plany				

1.8. Przykład protokołu z badań okresowych rezystancji izolacji w sieci TN-S

PROTOKÓŁ nr

BADANIA REZYSTANCJI IZOLACJI W OBWODACH INSTALACJI ELEKTRYCZNEJ
O UKŁADZIE TN-S, O NAPIĘCIU ZNAMIONOWYM $U_n = 230/400$ V

1. Zleceniodawca:
2. Obiekt badań:
3. Data badania:
4. Rodzaj zasilania:
5. Przyrządy pomiarowe:
6. Temperatura podczas pomiaru: °C
7. Wyniki badań

Napięcie próby V

Tabela. Wyniki pomiarów rezystancji izolacji

Lp.	Nazwa linii lub nr obwodu	Wynik pomiarów w $M\Omega$	Rwym	Rzm > Rwym
		L,N – PE	$M\Omega$	TAK – NIE
1				
2				
...				

Rwym – wymagana wartość rezystancji izolacji

Rzm – zmierzona wartość rezystancji izolacji

8. Uwagi i wnioski:

- a) wynik oględzin instalacji i urządzeń jest: pozytywny/negatywny
- b) zalecenia z poprzedniego protokołu: spełnione/niespełnione
- b) zauważone usterki:

9. Ocena wyników badań:

10. Termin następných badań:

Badania wykonał:

Protokół sprawdził:

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z wymaganiami stawianymi instalacjom elektrycznym, z metodami kontroli stanu instalacji oraz z zasadą działania i zakresem stosowania podstawowych mierników wykorzystywanych do badań.

W trakcie ćwiczenia należy:

- wykonać oględziny instalacji i urządzeń elektrycznych wskazanych przez prowadzącego,
- zapoznać się z budową i instrukcją obsługi mierników wykorzystywanych do pomiarów,
- wykonać wskazane przez prowadzącego próby pomiarowe,
- sporządzić odpowiednie protokoły z badań, ze szczególnym zwróceniem uwagi na poprawność uzyskanych rezultatów.

3. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- opis badanych urządzeń, układów i instalacji,
- zestawienie zmierzonych oraz obliczonych wielkości,
- protokoły z badań,
- wnioski.

Literatura

1. Rozporządzenie Ministra Infrastruktury z dnia 12 kwietnia 2002 r. w sprawie warunków technicznych, jakim powinny odpowiadać budynki i ich usytuowanie. (Dz.U.02.75.690) z późniejszymi zmianami.
2. PN-HD 60364-6: 2008 *Instalacje elektryczne niskiego napięcia – Część 6: Sprawdzenie.*

3. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, Warszawa 2015.
4. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT , Warszawa 2013.
5. Instrukcje do mierników firmy Sonel.
6. PN-EN 50200:2003 *Metoda badania palności cienkich przewodów i kabli bez ochrony specjalnej stosowanych w obwodach zabezpieczających*.

Ćwiczenie nr 2

INSTALACJE ELEKTRYCZNE – UKŁADY STEROWANIA OŚWIETLENIEM

1. Wiadomości wstępne

1.1. Wiadomości ogólne

Instalacją elektryczną nazywa się zbiór urządzeń o skoordynowanych parametrach technicznych, o napięciu znamionowym do 1 kV prądu przemiennego i 1,5 kV prądu stałego, służących do doprowadzenia energii elektrycznej z sieci rozdzielczej do odbiorników.

W skład instalacji wchodzi przewody i kable elektryczne, osprzęt instalacyjny, przyrządy zabezpieczające, urządzenia ochronne, urządzenia automatyki i sterowania, osprzęt pomiarowy oraz obudowy z konstrukcjami wsporczymi wraz z rezerwowymi źródłami zasilania [3].

Z uwagi na sposób zasilania odbiorników z instalacji elektrycznej można wydzielić [1, 2]:

- instalację oświetleniową zasilającą elektryczne źródła światła oraz przenośne urządzenia elektryczne o niewielkiej mocy,
- instalację gniazd wtyczkowych,
- instalację siłową zasilającą urządzenia o znacznym poborze mocy (najczęściej powyżej 2 kW).

Projekt instalacji elektrycznej oraz jej wykonanie powinno zagwarantować stałą dostawę energii elektrycznej o odpowiednich parametrach technicznych oraz ochronę przed porażeniem prądem elektrycznym, pożarem, przepięciami łączeniowymi oraz innymi niebezpieczeństwami wynikającymi z pracy urządzeń elektrycznych.

1.2. Przewody i kable elektroenergetyczne

Przewodami i kablami elektroenergetycznymi nazywa się elementy systemu elektroenergetycznego, które służą do przesyłania energii elektrycznej w liniach elektroenergetycznych i instalacjach elektrycznych po określonej drodze.

Kabel jest to wyrób przemysłowy składający się z jednej lub większej liczby żył izolowanych w powłoce, ewentualnie osłonie ochronnej i pancerzu, odpor-

ny na szkodliwe oddziaływanie środowiska, takie jak promieniowanie ultrafioletowe czy oddziaływanie gruntu.

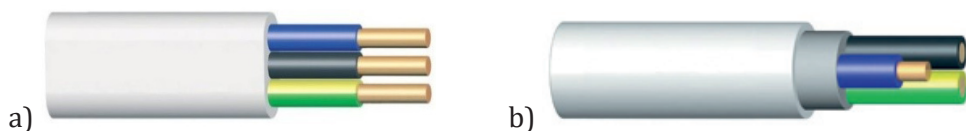
Przewód jest to wyrób przemysłowy składający się z jednego lub kilku skręconych drutów w izolacji/powłoce lub bez. Przewody mogą być jedno- lub wielożyłowe.

Główną częścią przewodu/kabla jest żyła. Wykonuje się ją najczęściej z miedzi lub aluminium. Ze względu na budowę żyły rozróżnia się przewody/kable:

- jednodrutowe – żyła wykonana jest z pojedynczego drutu,
- wielodrutowe (tzw. linka) – żyła wykonana jest poprzez skręcenie określonej liczby drutów.

Aby określić parametry kabla lub przewodu zostały wprowadzone literowe symbole informujące o składzie materiałowym i konstrukcji. Powszechnie spotykane przewody jednożyłowe mają oznaczenia DY oraz LY. Przewody typu DY wykonane są z jednej miedzianej żyły w izolacji z polichlorku winylu (PVC). W przewodach typu LY żyła jest wielodrutowa (tzw. linka) i osłonięta izolacją z polwinitu. Znamionowe przekroje żył zostały znormalizowane i produkowane są w przekrojach od 0,5 do 10 mm² dla żył jednodrutowych oraz od 0,5 do 240 mm² dla żył wielodrutowych.

Do najczęściej spotykanych przewodów wielożyłowych zalicza się przewody typu YDY. Żyły przewodów osłonięte są izolacją z polwinitu oraz dodatkowo otacza je wspólna powłoka polwinitowa. W zależności od rodzaju przewodu wielożyłowego (YDY(p)żo) przewody te przyjmują różne kształty (rysunek 2.1). W zależności od sposobu wykonania żyły rozróżnia się przewody z żyłami w postaci linki miedzianej (YLY) oraz z żyłami w postaci pojedynczych drutów (YDY). Oznaczenie „żo” w symbolu przewodu informuje o występowaniu w nim żyły ochronnej (w kolorze żółto-zielonym).



Rys. 2.1. Przewód trójżyłowy: a) płaski typu YDYpżo, b) okrągły typu YDYżo

Zaleca się, aby oznaczenia barwne stosować na całej długości przewodu (żyły) za pomocą barwnej izolacji lub barwnych oznaczników. Symbolikę taką stosuje się w celu identyfikacji oraz zwiększenia stopnia bezpieczeństwa [4, 5].

Oznaczenia jednobarwne używane są do oznaczania przewodów, które nie spełniają funkcji przewodu ochronnego. Do scharakteryzowania przewodów fazowych powinno się używać barwy brązowej, czarnej lub szarej, a przewód neutralny należy oznaczać kolorem niebieskim. Ze względów bezpieczeństwa (wyeliminowanie ryzyka pomyłki przewodów) pojedyncze barwy żółta i zielona nie powinny być stosowana razem z barwą zielono-żółtą. Przewód izolowa-

ny PEN powinien być oznaczony na całej długości kolorem żółto-zielonym, a na końcu dodatkowo kolorem niebieskim (lub odwrotnie).

1.3. Wykonanie instalacji elektrycznej

Wykonawca instalacji elektrycznej odpowiedzialny jest za jakość wykonanej pracy, zgodność wykonania z poleceniami inspektora oraz z obowiązującymi przepisami, normami i odpowiednimi wytycznymi. Wszystkie urządzenia wraz z przewodowaniem powinny zostać zainstalowane tak, aby zapewnić niezawodność działania, możliwość przeglądów oraz łatwy dostęp do połączeń. Instalację należy montować tak, aby nie kolidowała z innymi instalacjami. Parametry techniczne elementów użytych podczas montażu powinny odpowiadać warunkom, w których mają być one zainstalowane (w szczególności należy zwrócić uwagę na odpowiedni stopień IP). Każdy element powinien być oznakowany tak, aby była możliwość jego identyfikacji przy sprawdzaniu, badaniu, naprawach lub modernizacjach instalacji. Materiały użyte do budowy instalacji elektrycznej powinny posiadać wymagane przepisami świadectwa jakości, atesty, certyfikaty, świadectwa gwarancyjne lub aprobaty techniczne. Przewody z żyłami o przekroju do 10 mm² włącznie muszą posiadać żyły wykonane z miedzi [3].

Wykonanie instalacji elektrycznych powinno spełnić następujące warunki [6]:

- Żyły aluminiowe można stosować w przewodach/kablach o przekroju żył powyżej 10 mm².
- Przewody elektroenergetyczne powinny być układane w sposób umożliwiający ich wymianę bez konieczności naruszania konstrukcji budynku.
- Trasy ułożenia kabli powinny przebiegać w liniach prostych, równoległych/prostopadłych do krawędzi ścian i stropów.
- Główne, pionowe ciągi instalacji elektrycznych w budynkach wielorodzinnych lub użyteczności publicznej należy prowadzić w wydzielonych kanałach lub szybach instalacyjnych poza lokalami mieszkalnymi.
- W instalacjach rozdzielczych i odbiorczych należy stosować osobne przewody neutralne (N) i ochronne (PE).
- Instalacje odbiorcze powinny być wyposażone w urządzenia do pomiaru zużycia energii elektrycznej, zlokalizowane w miejscach łatwo dostępnych, chronione przed uszkodzeniami i dostępem osób nieupoważnionych.

1.4. Łączniki instalacyjne

Łączniki instalacyjne niskiego napięcia są to najprostsze łączniki elektryczne, przeznaczone do załączania i wyłączania prądów roboczych. Proces zmiany stanu łącznika odbywa się (dzięki zainstalowanej w nim sprężynce napędowej) z dużą prędkością, migowo, niezależnie od szybkości manipulowania przyci-

skiem (klawiszem). Dzięki temu zapewnia się szybkie gaszenie powstającego między stykami łuku elektrycznego, co ogranicza zużycie się styków [3].

Ze względu na sposób budowy i montażu łączniki dzieli się na wtynkowe i natynkowe.

Z uwagi na funkcje łączeniowe w obwodach elektrycznych, łączniki instalacyjne można podzielić na:

- łączniki jednobiegunowe służące do załączania i wyłączania jednego obwodu,
- łączniki chwilowe (dzwonkowe) służące do załączenia jednego obwodu poprzez podanie impulsu na układ sterujący,
- łączniki szeregowy (świecznikowe) służące do niezależnego załączania i wyłączania dwóch lub więcej obwodów,
- łączniki zmienne (schodowe) służące do załączania i wyłączania jednego obwodu z dwóch różnych miejsc,
- łączniki krzyżowe służące do załączania i wyłączania obwodu z trzech i więcej miejsc – stosowane jako zwielokrotnienie łączników schodowych.

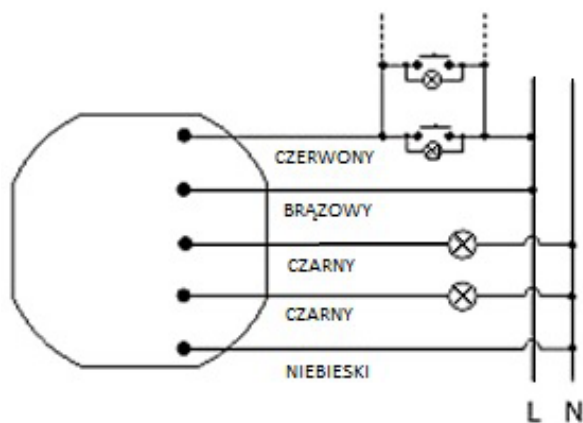
1.5. Gniazda elektryczne

Gniazda wtynkowe w połączeniu z wtyczkami służą do podłączenia do instalacji stałej odbiorników ruchomych i przenośnych. Produkowane są w wykonaniu jedno- i trójfazowym. Gniazda wtynkowe jednofazowe wykonywane są jako wtynkowe i natynkowe, na napięcie 250 V i prąd znamionowy 10 i 16 A. Gniazda powinny posiadać styk ochronny (najczęściej wykonywany w postaci bolca). Po włożeniu wtyczki do gniazda, styki czynne wtyczki (wykonane w formie bolców) stykają się ze stykami gniazda (wykonane w formie blaszek wyprofilowanych w kształt tulejki), umożliwiając przepływ prądu. Taki rodzaj połączenia powinien charakteryzować się małą rezystancją oraz brakiem iskrzenia podczas pracy.

Konstrukcja gniazd wtyczkowych powinna zapewniać ochronę przed bezpośrednim dotknięciem części czynnych, będących podczas pracy pod napięciem.

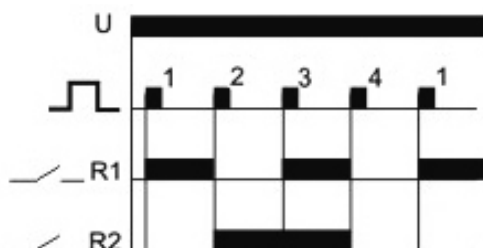
1.6. Przekaznik bistabilny sekwencyjny (świecznikowy)

Przekaznik bistabilny sekwencyjny służy do sterowania oświetleniem bądź innym urządzeniem elektrycznym z kilku różnych punktów za pomocą równolegle połączonych przycisków sterujących. Schemat połączeń przekaznika bistabilnego przedstawiono na rysunku 2.2. Na rysunku 2.3 ukazano przebieg stanów pracy przekaznika bistabilnego sekwencyjnego.



Rys. 2.2. Schemat połączeń przekaźnika bistabilnego

Impuls	Stan działania
1	załączona tylko sekcja R1
2	załączona tylko sekcja R2
3	załączona sekcja R1 i R2
4	wyłączona sekcja R1 i R2

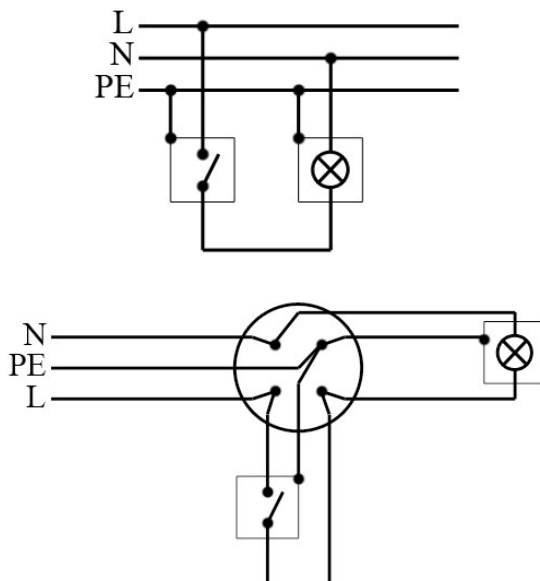


Rys. 2.3. Przebieg stanów pracy przekaźnika bistabilnego sekwencyjnego [3]

Włączenie pierwszego odbiornika następuje po podaniu pierwszego impulsu prądowego za pomocą chwilowego łącznika instalacyjnego. W chwili podania drugiego impulsu odbiornik pierwszy wyłącza się, a załącza się drugi odbiornik. Podanie trzeciego impulsu spowoduje załączenie obu odbiorników. Ostatni, czwarty impuls w sekwencji spowoduje wyłączenie wszystkich odbiorników.

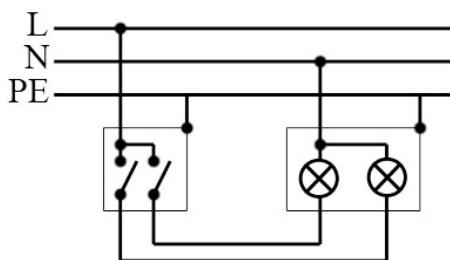
1.7. Układy połączeń łączników

- *Łącznik jednobiegunowy* – włączanie i wyłączanie obwodu elektrycznego w jednym punkcie (rysunek 2.4).



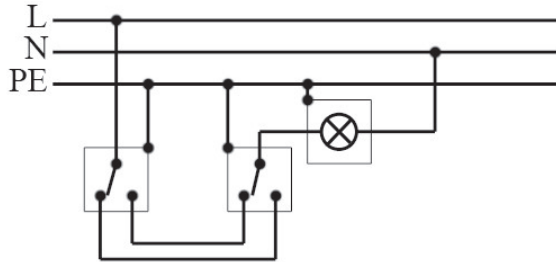
Rysunek 2.4. Układy połączeń (montażowy uproszczony i montażowy) łącznika jednobiegunowego [3]

- *Łącznik szeregowy* – włączanie i wyłączanie dwóch obwodów w jednym punkcie (rysunek 2.5).



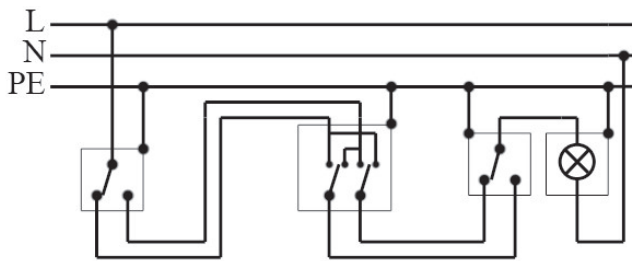
Rysunek 2.5. Układy połączeń (montażowy uproszczony) łącznika szeregowego [3]

- *Łącznik zmienny (schodowy)* – włączanie i wyłączanie obwodu z dwóch punktów (rysunek 2.6).



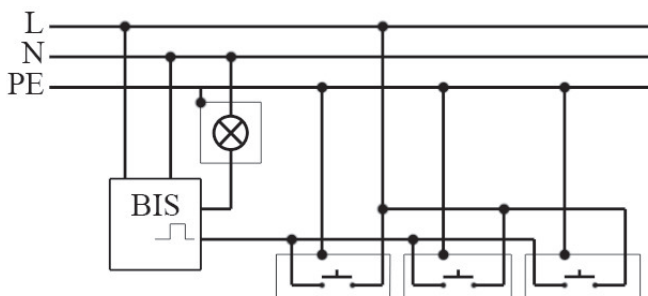
Rysunek 2.6. Montażowy uproszczony układ połączeń łączników zmiennych (schodowych) [3]

- *Łącznik krzyżowy* – włączanie i wyłączanie obwodu w trzech lub więcej punktach (rysunek 2.7).



Rysunek 2.7. Montażowy uproszczony układ połączeń łączników schodowych z jednym łącznikiem krzyżowym [3]

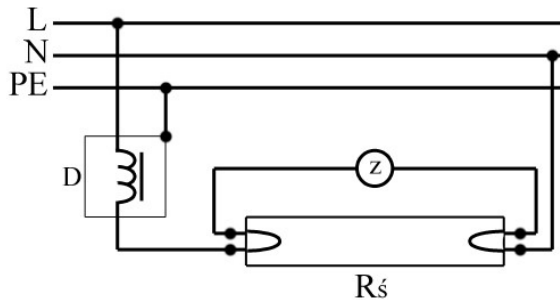
- *Łącznik chwilowy* – włączanie i wyłączanie obwodu z dowolnej liczby punktów przy pomocy przekaźnika bistabilnego (rysunek 2.8).



Rysunek 2.8. Montażowy uproszczony układ połączeń łącznika chwilowego [3]

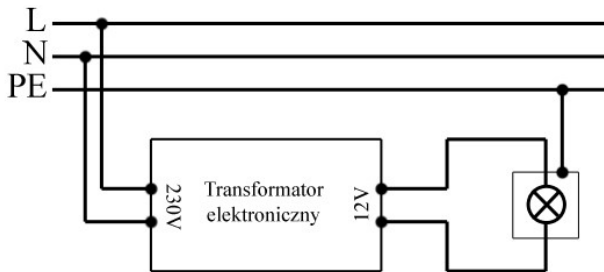
- *Światłówka*

W skład układu łączeniowego światłówki wchodzi: rura światłówki (RŚ) zaopłonnik (Z) oraz statecznik magnetyczny (D) (rysunek 2.9).



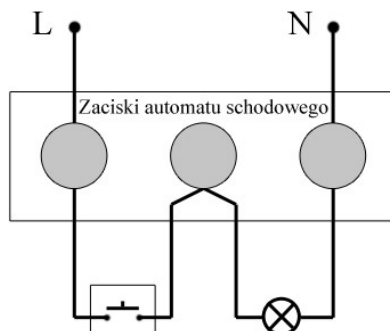
Rysunek 2.9. Schemat połączeń światłówki [3]

- *Żarówka halogenowa* – schemat przyłączenia żarówki halogenowej przedstawiono na rysunku 2.10.



Rysunek 2.10. Schemat połączeń żarówki halogenowej [3]

- *Automat schodowy* – urządzenie służące do wyłączenia zasilania, po określonym (nastawionym) czasie (rysunek 2.11).



Rysunek 2.11. Schemat połączenia automatu schodowego [3]

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z różnymi rodzajami instalacji elektrycznych, ich strukturą oraz z podstawowymi zasadami dotyczącymi wykonania instalacji oświetleniowych.

Zakres ćwiczenia obejmuje montaż wybranych układów sterowania oświetleniem wraz z obserwacją zasad działania poszczególnych obwodów.

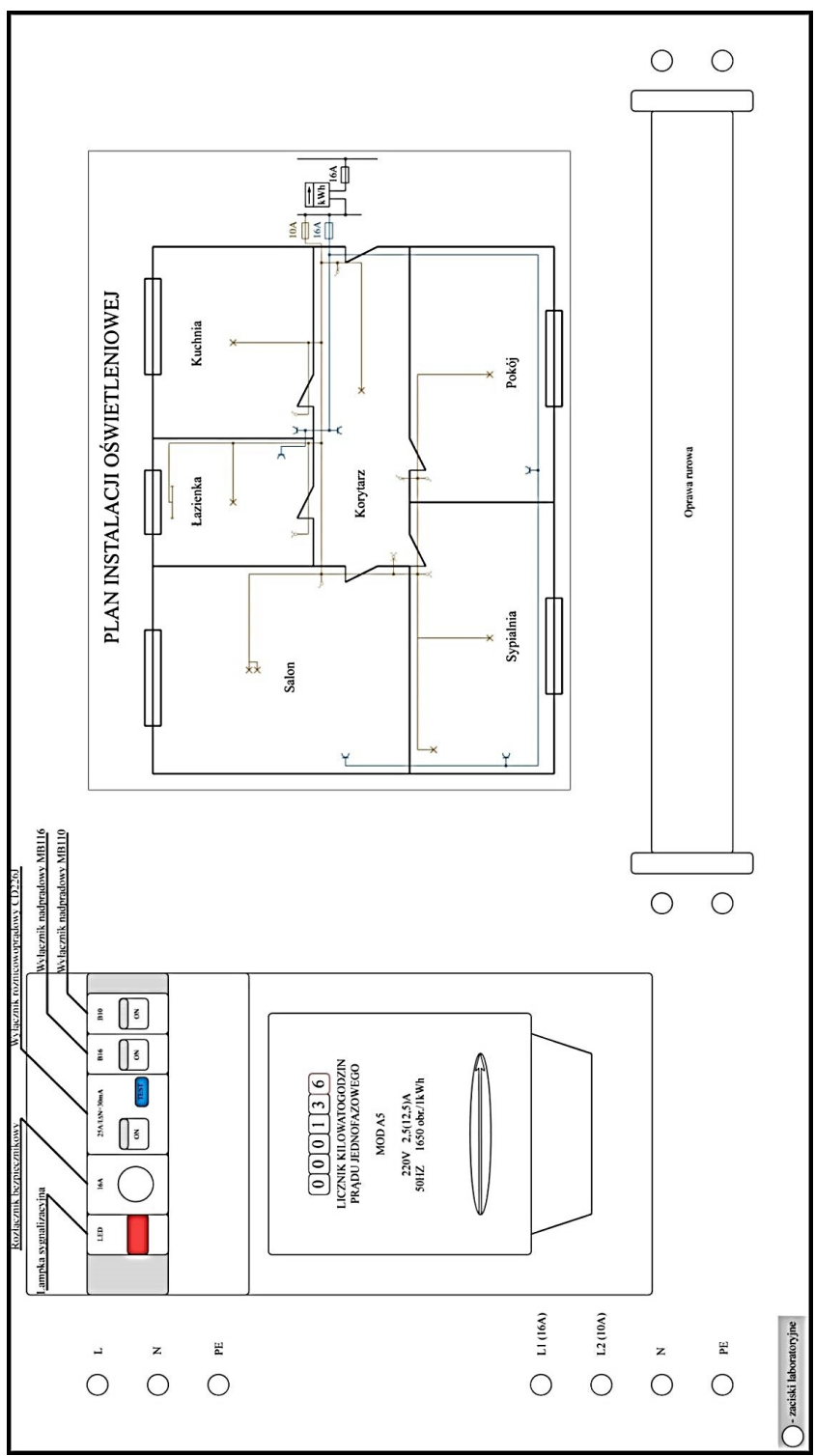
3. Program badań

3.1. Opis stanowiska

Na rysunkach 2.12 i 2.13 przedstawiono widok płyty czołowej i montażowej stanowiska

W ćwiczeniu należy opracować (narysować schemat montażowy) oraz połączyć (przy wykorzystaniu puszek łączeniowych) wskazane przez prowadzącego układy:

- a) układ złożony z gniazd wtyczkowych (w liczbie wskazanej przez prowadzącego) oraz łącznika umożliwiającego załączenie pojedynczego źródła światła;
- b) układ złożony z gniazd wtyczkowych (w liczbie wskazanej przez prowadzącego) oraz łącznika umożliwiającego załączenie dwóch grup żarówek oddalonych od siebie;
- c) układ złożony z gniazd wtyczkowych (w liczbie wskazanej przez prowadzącego) oraz łącznika umożliwiającego załączenie dwóch grup żarówek znajdujących się w jednym punkcie (np. w żyrandolu);
- d) układ umożliwiający załączenie oświetlenia z dwóch miejsc; uwaga: źródło światła powinno znajdować się pomiędzy łącznikami (tak jak ma to miejsce w rzeczywistości, np. w korytarzu);
- e) układ (przy wykorzystaniu łącznika krzyżowego) umożliwiający załączenie oświetlenia z trzech punktów;
- f) układ (przy wykorzystaniu przełącznika bistabilnego) umożliwiający załączenie oświetlenia z trzech punktów;
- g) układ umożliwiający załączenie świetlówek;
- h) układ (przy wykorzystaniu automatu schodowego) umożliwiający załączenie pojedynczego źródła światła z jednego miejsca;
- i) układ (przy wykorzystaniu automatu schodowego) umożliwiający załączenie źródeł światła z różnych miejsc (w liczbie wskazanej przez prowadzącego);
- j) układ umożliwiający załączenie obwodu z żarówką halogenową.



Rysunek 2.12. Schemat przedstawiający płytę czołową stanowiska laboratoryjnego

UWAGA!

Zaciski łączników instalacyjnych oraz gniazd wtyczkowych zostały wyprowadzone pod zaciski laboratoryjne, które opisano zgodnie z oznaczeniami producenta. Łączeń układów dokonuje się na wyprowadzonych zaciskach laboratoryjnych. Wszystkie układy należy wykonać z użyciem puszek łączeniowych, przy czym zastosowane przewody (odpowiadające przewodom w rzeczywistej instalacji elektrycznej) powinny być jak najkrótsze i nie powinny się dublować.

4. Sprawozdania studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia laboratoryjnego powinno zawierać:

- schematy (montażowy i montażowy uproszczony) połączeń układów wykonywanych w trakcie ćwiczenia,
- opis przeznaczenia montowanych układów, z zaznaczeniem gdzie powszechnie są one stosowane,
- opis zasady działania zapłonika wchodzącego w skład układu świetlówki,
- opis funkcji poszczególnych elementów wchodzących w skład świetlówki oraz zasady działania tego układu,
- opis zasady działania automatu schodowego,
- analizę porównawczą układów wykonanych w ćwiczeniu.

Literatura

1. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, Warszawa 2015.
2. Makarewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2013.
3. *Poradnik Inżyniera Elektryka*, praca zbiorowa, WNT, Warszawa 1997 i wydania późniejsze.
4. PN-IEC 60364 Norma wieloarkuszowa „Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych”.
5. PN-HD 60364 Norma wieloarkuszowa „Instalacje elektryczne niskiego napięcia”.
6. Rozporządzenie Ministra Infrastruktury z dnia 12 kwietnia 2002 r. w sprawie warunków technicznych, jakim powinny odpowiadać budynki i ich usytuowanie. (Dz.U.02.75.690) z późniejszymi zmianami.

Ćwiczenie nr 3

INSTALACJE ELEKTRYCZNE – ROZDZIELNICE NISKIEGO NAPIĘCIA

1. Wiadomości wstępne

1.1. Rozdzielnice niskiego napięcia

Rozdzielnicą elektryczną nazywa się zespół zgrupowanych urządzeń elektrycznych obejmujący między innymi: aparaty służące do zabezpieczania i rozdziału obwodów elektrycznych, aparaturę pomiarową, szyny zbiorcze, połączenia elektryczne, przewody łączeniowe, elementy izolacyjne i osłony. Rozdzielnice są urządzeniami bardzo zróżnicowanymi technologicznie, co jest wynikiem głównie różnorodności ich parametrów znamionowych oraz właściwości technicznych wynikających z przyjętego przy ich budowie rozwiązania konstrukcyjnego. Typowe rozdzielnice niskonapięciowe są elementami złożonymi najczęściej z kilku lub kilkunastu łączników niskiego napięcia (głównie wyłączników nadprądowych i różnicowoprądowych), współpracujących z urządzeniami sterowniczymi, sygnalizacyjnymi oraz pomiarowymi [3].

Zadaniem rozdzielnic niskonapięciowych, jako jednego z urządzeń wchodzących w skład instalacji elektrycznej, jest dostarczenie odbiorcom energii elektrycznej o znormalizowanych parametrach, zapewniając jednocześnie poprawną i bezpieczną pracę przyłączonych do niej odbiorników oraz bezpieczeństwo osób ją obsługujących. Każdą rozdzielnicę można scharakteryzować za pomocą schematu jednokreskowego, ukazującego układ połączeń wewnątrz rozdzielnicy oraz sposób powiązania z systemem elektroenergetycznym (np. rozdzielnice niskiego napięcia usytuowane w stacjach elektroenergetycznych lub rozdzielnice tablicowe w domach jednorodzinnych). Zróżnicowanie tychże elementów wynika przede wszystkim z ich przeznaczenia, parametrów znamionowych oraz właściwości technicznych [1].

1.2. Podział i przeznaczenie rozdzielnic niskiego napięcia

Różnorodność rozwiązań technicznych dostępnych obecnie na rynku rozdzielnic niskonapięciowych wymusza ich podział na poszczególne kategorie według przyjętych powszechnie kryteriów. O wymiarach konstrukcyjnych oraz rodza-

ju zastosowanej obudowy decyduje przede wszystkim jej wyposażenie (liczba i parametry znamionowe zainstalowanych w niej urządzeń elektrycznych oraz odporność na warunki środowiskowe).

Przy wyborze rozdzielnic należy zwrócić szczególną uwagę na:

- warunki środowiskowe występujące w miejscu docelowym pracy urządzenia,
- sposób zasilania i wyprowadzenia odejść z rozdzielnic,
- sposób montażu i rozmieszczenia aparatów,
- sposób wykonywania połączeń pomiędzy aparatami,
- rezerwę miejsca na ewentualną rozbudowę zestawu.

Ze względu na możliwość dostępu do aparatów rozróżnia się rozdzielnice z obsługą:

- jednostronną (dostęp jest tylko od czoła rozdzielnic),
- dwustronną.

Ze względu na sposób zainstalowania rozdzielnic dzieli się na:

- wolnostojące,
- przyściennne,
- naściennne.

Ze względu na miejsce zainstalowania rozdzielnic niskiego napięcia dzieli się na:

- wewnętrzne,
- zewnętrzne.

Pod względem sposobu wykonania konstrukcji zewnętrznych wyróżnia się rozdzielnice:

- otwarte,
- częściowo osłonięte,
- osłonięte.

Ze względu na funkcję rozdzielnic w instalacji elektrycznej wyróżnia się rozdzielnice [2]:

- główne – rozdzielnice podstawowe, najczęściej zlokalizowane na najniższej kondygnacji budynku lub w jego podpiwniczeniu;
- oddziałowe – stosowane w budownictwie przemysłowym, zasilające poszczególne oddziały danego zakładu;
- piętrowe – pełniące najczęściej funkcje pomiarowe, rozdzielcze, zabezpieczeniowe oraz integracyjne, umieszczone w pionach kablowych na poszczególnych piętrach budynku mieszkalnego i stanowiące granicę stron pomiędzy obwodem instalacji zasilającej budynek (wewnętrzną linią zasilającą) a obwodem odbiorczym;
- mieszkaniowe – montowane w mieszkaniach;
- specjalizowane – stosowane na przykład do zasilania: oświetlenia, komputerów, zasilaczy UPS itp.;

W zależności od przeznaczenia i zastosowania można wyróżnić między innymi rozdzielnice [3]:

- mieszkaniowe

- budowlane,
- przemysłowe,
- słupowe,
- energetyczno-dystrybucyjne.

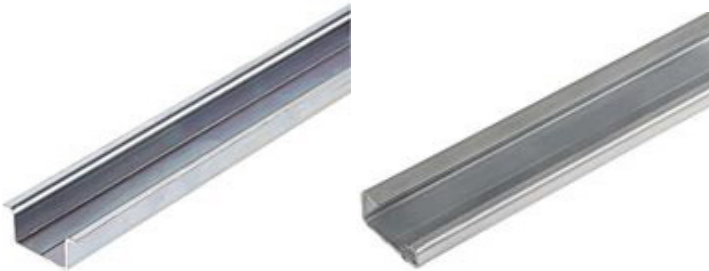
W zależności od sposobu wykonania części mocujących i wsporczych oraz osłon części czynnych będących w normalnych warunkach pracy pod napięciem, rozdzielnice niskiego napięcia dzieli się na:

- tablicowe,
- modułowe,
- skrzynkowe,
- szafowe.

1.3. Przegląd rozwiązań konstrukcyjnych układów rozdzielczych niskiego napięcia

1.3.1. Szyny nośne

Większość aparatów w rozdzielnicach montowana jest na szynach nośnych. Są one, w zależności od różnych zakresów zastosowania, produkowane ze stali nierdzewnej, stali zwykłej, aluminium, miedzi lub tworzywa sztucznego i dostępne w różnych kształtach. W Polsce najczęściej spotykanym standardem szyn są TH 35 i TS 32 – rysunek 3.1.

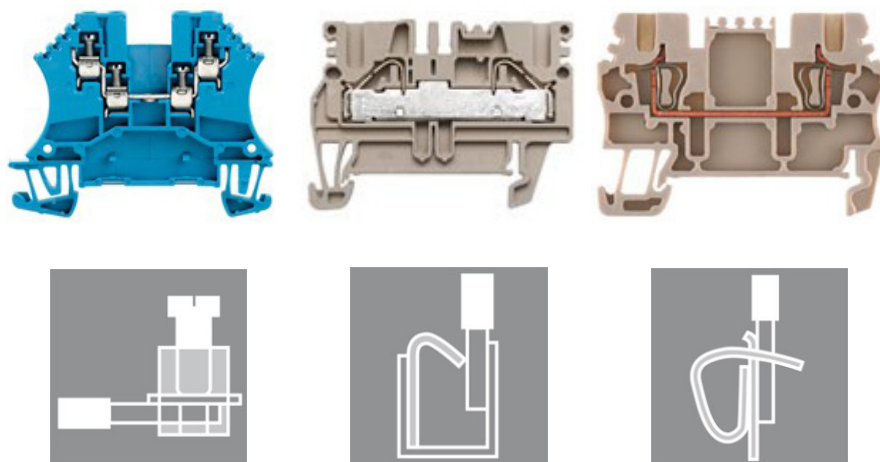


Rysunek 3.1. Przykładowy wygląd szyn nośnych TH 35, TS 32

1.3.2. Złącza zaciskowe

Złącza pozwalają na uporządkowanie i czytelne przyłączenie obwodów odbiorczych do rozdzielnicy. Produkowane są w technologii śrubowej, zaciskowej i sprężynowej, na średnice przewodów o przekroju znamionowym od 1,5 mm²

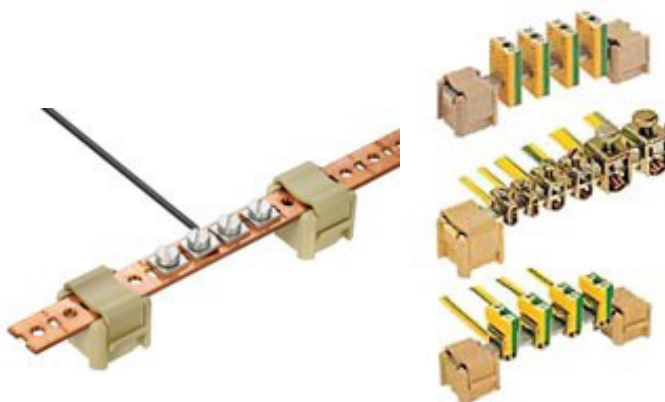
do nawet 240 mm². Przykładowy wygląd złącz zaciskowych wraz z zasadą ich działania przedstawiono na rysunku 3.2.



Rysunek 3.2. Przykładowy wygląd złącz zaciskowych wraz z zasadą działania [katalog dystrybutora]

1.3.1. Szyny zbiorcze

W rozdzielnicach i sterownikach bardzo często przewody neutralne i ochronne wyprowadza się z szyn zbiorczych, w których można połączyć ze sobą znaczną ich liczbę przy niewielkim zapotrzebowaniu na miejsce (do 70 przewodów na 1 m szyny). Szyny mogą być wykonane z gotowymi połączeniami śrubowymi lub bez otworów (wówczas do mocowania służy uchwyt do szyn SH) – rysunek 3.3.



Rysunek 3.3. Przykładowy widok szyn zbiorczych [katalog dystrybutora]

1.3.4. Oznaczniki

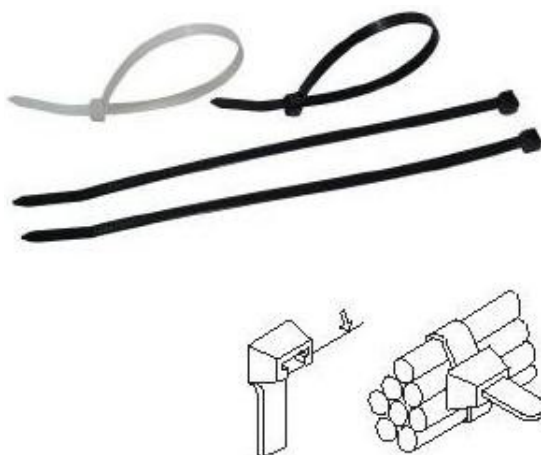
Polskie Normy [4] nakładają na wykonawcę obowiązek. czytelnego oznaczenia urządzeń zastosowanych w rozdzielnicach oraz obwodach przychodzących i odchodzących. Producenci oferują oznaczniki w technice zatrzaskowej lub klejonej. Przewody oznacza się za pomocą koszulek termokurczliwych lub zawieszanych/nakładanych opisów – rysunek 3.4. Użytkownicy mogą sami opisywać oznaczniki urządzeń używając odpowiedniego programu komputerowego oraz kompatybilnych z systemem drukarek lub ploterów.



Rysunek 3.4. Przykładowy widok oznaczników kablowych

1.3.5. Opaski kablowe

Opaski kablowe umożliwiają uporządkowanie wielu części instalacji. Cechują się znaczną trwałością oraz dużą siłą zaciskania. Stalowe opaski kablowe umożliwiają ponadto trwałe mocowanie w ekstremalnych warunkach, takich jak wysokie temperatury czy silne narażenie na działanie chemikaliów. Przykładowy widok opasek kablowych przedstawiono na rysunku 3.5.



Rysunek 3.5. Przykładowy widok opasek kablowych

1.3.6. Końcówki tulejkowe

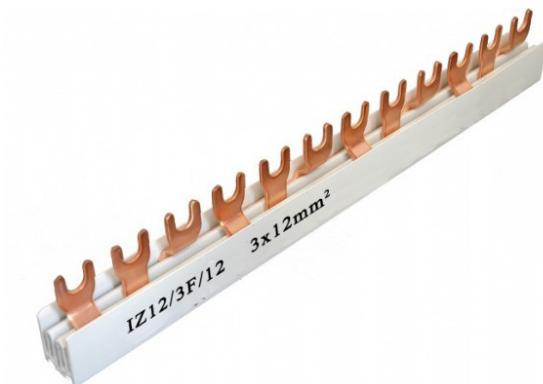
Stosowanie tulejek kablowych (rysunek 3.6) umożliwia użytkownikom tworzenie trwałych połączeń elektrycznych wykonanych przewodami wielodrutowymi (tzw. linkami). Do zaciskania tulejek należy stosować specjalne praski z głowicami dostosowanymi do średnicy tulei oraz żyły przewodu.



Rysunek 3.6. Przykładowy wygląd tulejek kablowych

1.3.7. Szyny łączeniowe grzebieniowe

Szyny łączeniowe grzebieniowe (rysunek 3.7) wykorzystywane są do wykonywania połączeń pomiędzy sąsiednimi zabezpieczeniami (głównie nadprądowymi i różnicowoprądowymi). Występują w wykonaniu jednofazowym lub trójfazowym. Poprawiają czytelność i estetykę rozdzielnic oraz przyspieszają jej montaż.



Rysunek 3.7. Przykładowy widok trójfazowej szyny łączeniowej grzebieniowej [katalog dystrybutora]

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową, zasadami doboru i łączenia aparatów w rozdzielnicach niskiego napięcia. Zakres ćwiczenia obejmuje montaż rozdzielnic oraz doświadczalne sprawdzenie poprawności wykonania układów rozdzielczych.

3. Program badań

3.1. Opis stanowiska laboratoryjnego

Stanowisko laboratoryjne składa się z powierzchni roboczej, na której została zainstalowana metalowa tablicowa rozdzielnica firmy ETI POLAM serii MU 4/24UNI o wymiarach 710 x 500 mm oraz otwieranej szuflady służącej do przechowywania aparatury modułowej wchodzącej w skład stanowiska. Rozdzielnica została wyposażona w szyny TH35, które pozwalają na instalację czterech rzędów aparatów, po 24 pola w każdym, a także w urządzenia wymienione w tabeli 3.1. Widok stanowiska laboratoryjnego przedstawia rysunek 3.8.

Tabela 3.1. Wyposażenie stanowiska laboratoryjnego

Lp.	Urządzenie	Nazwa producenta	Liczba pól	Prąd znamionowy	Prąd różnicowy	Charakterystyka czasowo-prądowa	Ilość
			[szt.]	[A]	[A]	[-]	[szt.]
1.	wyłącznik nadprądowy	ETIMAT10	1	16	–	B	5
2.	wyłącznik nadprądowy	ETIMAT10	1	10	–	B	5
3.	wyłącznik nadprądowy	ETIMAT10	1	6	–	B	5
4.	wyłącznik nadprądowy	ETIMAT10	3	25	–	C	1
5.	rozłącznik	SV 340	3	40	–	–	1
6.	wyłącznik topikowy	VLC 10x38	1	32	–	–	1
7.	wyłącznik różnicowo-prądowy	EFI6-2	2	25	0,03	–	3
8.	wyłącznik różnicowo-prądowy	EFI6-4	4	40	0,03	–	1
9.	wyłącznik nadprądowy z członem różnicowo-prądowym	KZS-2M	2	16	0,03	C	1
10.	wyłącznik bistabilny	WB-1U	1	16	–	–	1
11.	ogranicznik przepięć	ETITEC B	1	3600	–	B	1
RAZEM							25



Rysunek 3.8. Widok stanowiska laboratoryjnego

3.2. Przebieg ćwiczenia

1. Po upewnieniu się, że stanowisko jest odłączone od napięcia, sprawdzić kompletność wyposażenia według zestawienia (tabela 3.1), odczytując wartości znamionowe urządzeń znajdujących się w szufladzie stanowiska oraz określając ich typ i przeznaczenie.
2. Zmontować rozdzielnicę wraz z układem połączeń wewnętrznych według schematu zaproponowanego przez prowadzącego.
3. Po sprawdzeniu przez prowadzącego poprawności montażu zadanego układu rozdzielczego wykonać sprawdzenie odbiorcze rozdzielnicy.

4. Wykonać oględziny rozdzielnic wskazanych przez prowadzącego. Wykonać pomiary rezystancji izolacji oraz ciągłości przewodów wskazanych obwodów elektrycznych.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- schematy jednokreskowe układów wykonywanych w trakcie ćwiczenia,
- sprawdzenie poprawności doboru parametrów aparatów w poszczególnych obwodach,
- opis przeznaczenia montowanych układów, z zaznaczeniem gdzie one mogą być lub są stosowane,
- interpretację wyników otrzymanych podczas sprawdzenia wskazanych układów,
- wnioski.

Literatura

1. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, Wydawnictwo Naukowo-Techniczne, Warszawa 2015.
2. Bach S., Białkiewicz Z. i inni: *Poradnik inżyniera elektryka*. t. 2, Wydawnictwa Naukowo-Techniczne, Warszawa 2007 i wydania późniejsze.
3. Wiatr J., Orzechowski M.: *Poradnik projektanta elektryka*, Dom Wydawniczy Medium, Warszawa 2012.
4. PN-EN 60439-1: 2003/2006 *Rozdzielnice i sterownice niskonapięciowe. Część 1: Zestawy badane w pełnym i niepełnym zakresie badań typu*.
5. Katalog produktów firmy ETI POLAM.

Ćwiczenie nr 4

BADANIE STANÓW PRACY ELEKTROWNI WIATROWEJ

1. Wiadomości wstępne

Początki wykorzystania siły wiatru do produkcji energii elektrycznej datowane są na koniec XIX wieku. Od tamtego czasu rozwój elektrowni wiatrowych przechodził wielokrotne przeobrażenia, zmierzające do polepszenia efektywności użytych podzespołów, a tym samym całych elektrowni. Dlatego rozwój energetyki wiatrowej skupił się przede wszystkim na uzyskiwaniu coraz mocniejszych generatorów i większej średnicy skrzydeł [1].

Rynek energetyki wiatrowej zdominowały aktualnie dwa typy turbin wiatrowych:

- turbiny o osi poziomej (HAWT – Horizontal Axis Wind Turbines),
- turbiny o osi pionowej (VAWT – Vertical Axis Wind Turbines).

1.1. Zasada działania elektrowni wiatrowej

Kształt łopat elektrowni wiatrowej powoduje, że powietrze opływające górną powierzchnię łopaty porusza się szybciej niż powietrze przepływające wzdłuż powierzchni dolnej. W konsekwencji tego zjawiska ciśnienie na górnej powierzchni jest niższe niż na powierzchni dolnej – powstaje różnica ciśnień. Tworzy się wówczas siła nośna, która powoduje, że wirnik elektrowni wiatrowej się obraca.

Wartość siły nośnej F_n zależy od powierzchni skrzydła, gęstości powietrza i jego prędkości oraz od kształtu skrzydła i wyrażana jest zależnością:

$$F_n = \frac{1}{2} \cdot A \cdot \rho \cdot C_s \cdot v^2, \quad (1)$$

gdzie:

- A – pole powierzchni skrzydła wirnika [m^2],
- ρ – gęstość powietrza [kg/m^3],
- v – prędkość wiatru [m/s],
- C_s – współczynnik kształtu skrzydła opisany zależnością:

$$C_s = m(\alpha - \alpha_0), \quad (2)$$

w której:

- m – współczynnik zależny od kształtu profilu skrzydła (wynosi najczęściej około 3,0),
- α – kąt natarcia [°],
- α_0 – kąt natarcia [°], dla którego siła nośna równa jest 0.

Kąt natarcia, dla którego wartość siły nośnej spada do 0, występuje przy tzw. „przecignięciu”. Podczas „przecignięcia” strugi powietrza odrywają się od skrzydła, co prowadzi w konsekwencji do zaniku siły nośnej.

1.2. Turbiny wiatrowe o poziomej osi obrotu

Turbina wiatrowa o poziomej osi obrotu składa się z jednego lub kilku płatów nośnych rozmieszczonych promieniowo wokół środkowego punktu. Płaty te przesuwają się pod wpływem działania wiatru prostopadle do jego kierunku.

Wyróżnia się przy tym turbiny poziome: jednopłatowe, dwupłatowe, trzy-płatowe, wielopłatowe oraz elektrownie z dyfuzorem (rysunek 4.1).

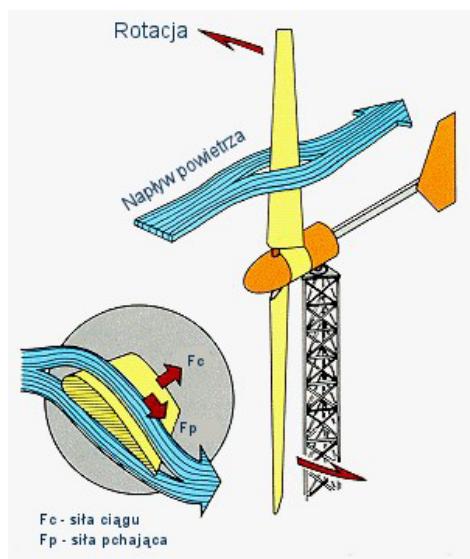
Zasadę działania turbiny wiatrowej o poziomej osi obrotu przedstawiono na rysunku 4.2. Specjalny kształt łopat powoduje, że wiatr przepływający nad górną częścią łopaty (ze względu na jej kształt) ma dłuższą drogę do przebycia niż strumień opływający jej dolną część. W wyniku tego wytwarza się różnica ciśnień między górną a dolną powierzchnią łopaty. Różnica ta powoduje powstanie siły ciągu skierowanej ku niższemu ciśnieniu [3].

Ze wszystkich konstrukcji turbin o poziomej osi obrotu najczęściej stosuje się elektrownie trójpłatowe, w których łopaty rozłożone są równomiernie co 120°, co zapewnia stały moment bezwładności wirnika. Turbiny te, ze względu na stosunkowo niską prędkość obrotową, przy dość dobrym współczynniku wykorzystania energii wiatru, nie emitują zbyt dużego hałasu. Budowę trójpłatowej elektrowni wiatrowej przedstawiono na rysunku 4.3.

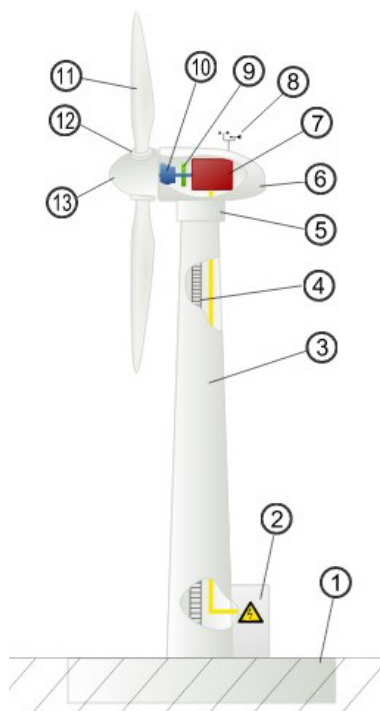


Rysunek 4.1. Przykład turbin wiatrowych o poziomej osi obrotu: jedнопłatowej, dwupłatowej, trzypłatowej, wielopłatowej oraz turbiny z dyfuzorem [3]

Konstrukcja dwupłatowa elektrowni wiatrowych powoduje zmniejszenie kosztów produkcji turbiny, jednakże aby uzyskać moc wyjściową porównywalną z rozwiązaniem trójpłatowym wymaga uzyskiwania większej prędkości obrotowej. Ponadto piasta turbiny dwupłatowej musi pozwalać na odchylenie się w celu przeniesienia przeciążenia związanego z przechodzeniem łopaty przed wieżą (tzw. cień wieży). Turbiny wiatrowe jedнопłatowe wymagają jeszcze większych prędkości obrotowych, przez co powodują jeszcze większy (w porównaniu do turbin dwupłatowych) hałas podczas swej pracy. Wykorzystanie tylko jednej łopaty wymaga zastosowania dla niej przeciwwagi. Jedyną zaletą turbiny jedнопłatowej są niższe koszty inwestycyjne [3].



Rysunek 4.2. Zasada działania turbiny wiatrowej o poziomej osi obrotu [3]



Rysunek 4.3. Podstawowe elementy składowe turbiny wiatrowej [2]

1 – fundament, 2 – wejście do turbiny, 3 – wieża, 4 – drabinka wejściowa, 5 – serwomechanizm kierunkowania elektrowni, 6 – gondola, 7 – generator, 8 – wiatromierz, 9 – hamulec postojowy, 10 – skrzynia przekładniowa, 11 – łopata wirnika, 12 – siłownik mechanizmu przestawiania łopat, 13 – piasta

Turbiny wielołopatowe charakteryzują się większą ilością łopat (powyżej 3), dzięki czemu możliwy jest ich rozruch przy bardzo słabym wietrze (około 2 m/s). Znalazły one zastosowanie głównie jako małe elektrownie do pracy w trudnych warunkach (np. w USA).

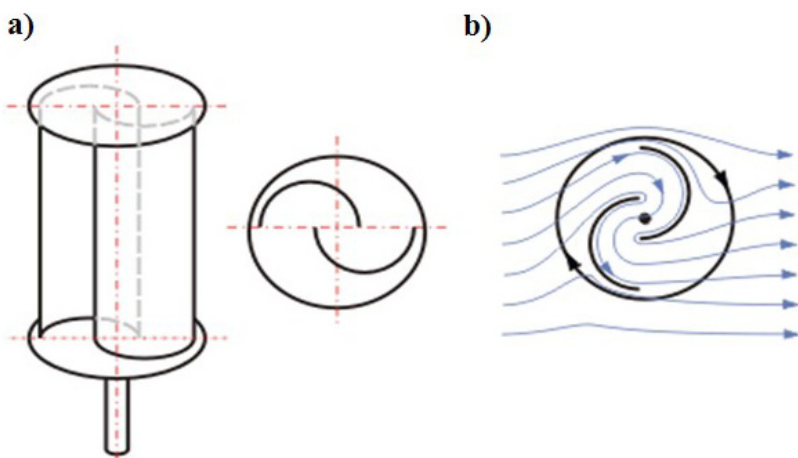
W turbinach z dyfuzorem wykorzystuje się zjawisko związane ze zmianą prędkości przepływu powietrza w rurze, w miejscu, gdzie następuje zmiana jej średnicy (prawo Bernoulliego). W przewężeniu rury (tunelu) wiatr przepływa szybciej niż poza nim, przez co umieszczony tam wirnik wytwarza więcej energii niż wirnik bez dyfuzora, przy tych samych warunkach atmosferycznych. Elektrownie tego typu nie znalazły jednak szerokiego zastosowania, głównie z uwagi na znaczne koszty ich wykonania.

Największą zaletą turbin wiatrowych o poziomej osi obrotu jest ich wysoka sprawność wykorzystania energii wiatru oraz estetyczny i harmonijny wygląd, umożliwiające wkomponowanie ich w lokalny krajobraz. Do wad tych turbin należy zaliczyć przede wszystkim możliwość osiągnięcia bardzo dużych prędkości obrotowych, które mogą spowodować uszkodzenie danego urządzenia. Wymagają one również instalacji urządzeń służących do ustawiania „na wiatr”, co dodatkowo komplikuje budowę takiej elektrowni i zwiększa możliwość wystąpienia awarii [2].

1.3. Turbiny wiatrowe o pionowej osi obrotu

Rozróżnia się dwa podstawowe typy turbin wiatrowych o pionowej osi obrotu: Savoniusa – działające w oparciu o siłę oporu oraz Darrieusa – wykorzystujące siłę nośną. Pozostałe typy turbin o pionowej osi obrotu są najczęściej kombinacją tych dwóch podstawowych typów [3].

Kształt turbiny Savoniusa w przekroju poprzecznym przypomina literę „S” (rysunek 4.4). Turbina ta składa się najczęściej z dwóch lub trzech ramion, a obrót wirnika wywołuje różnica sił oddziaływania energii wiatru na wklęsłą i wypukłą stronę łopat. Ma ona mniejszą wydajność w porównaniu do innych rodzajów turbin o tych samych wymiarach. Cechuje ją jednak prosta konstrukcja, duży moment startowy umożliwiający pracę przy bardzo słabych wiatrach, duża wytrzymałość na silne wiatry i praktycznie bezgłośna praca samego wirnika. Jednak ze względu na niską sprawność musi ona osiągać bardzo duże rozmiary, aby można było uzyskać znaczne wartości mocy [2].

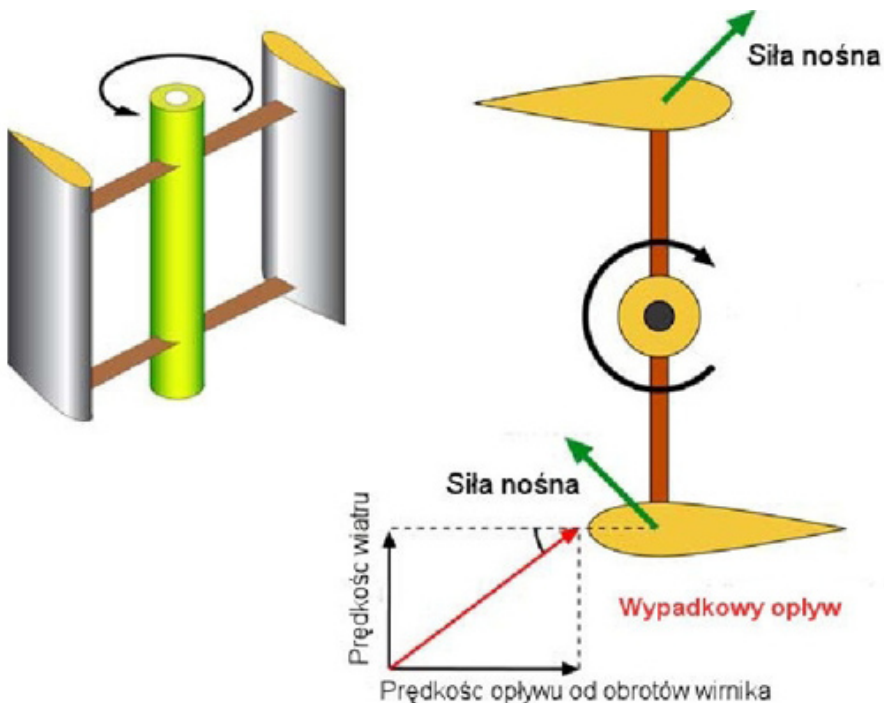


Rysunek 4.4. Turbina wiatrowa Savoniusa [2]: a) schemat przedstawiający budowę, b) zasada działania

Turbiny Darrieusa mają zazwyczaj dwie lub trzy łopaty połączone na dole i na górze. Istnieje również odmiana o łopatach niepołączonych ze sobą i równoległych do osi obrotu, tzw. turbina typu H. Siłownie wykorzystujące turbinę Darrieusa mają prawie zerowy moment rozruchowy, przez co potrzebują do rozruchu napędu zewnętrznego (najczęściej jest to silnik elektryczny). Spotyka się również rozwiązania, w których wirnik Darrieusa łączy się z turbiną Savoniusa pełniącą funkcję pomocniczą przy rozruchu całej konstrukcji.

Do największych zalet turbin o pionowej osi obrotu należy zaliczyć jednokową, niezależną od kierunku wiatru pracę, co w znacznym stopniu upraszcza ich budowę oraz sterowanie. Ponadto charakteryzują się one cichszą pracą, nawet przy maksymalnej prędkości obrotowej. Turbiny o pionowej osi obrotu wyróżnia również odporność na silny wiatr – nawet przy prędkościach wiatru dochodzących do 40 m/s, co rozwiązuje problem związany z koniecznością zatrzymywania urządzenia.

Do największych wad tych turbin wiatrowych należy zaliczyć niską sprawność. Dodatkowo, w turbinach Darrieusa wymagane jest ich wstępne rozpędzenie turbiny.



Rysunek 4.5. Zasada działania turbiny wiatrowej Darrieusa (prędkość wiatru i prędkość przesuwania się łopaty względem powietrza daje wypadkową prędkość opływu łopaty, która przy odpowiednim profilu łopaty powoduje powstanie siły nośnej) [2]

1.4. Metody regulacji mocy elektrowni wiatrowych

Każda elektrownia wiatrowa ma za zadanie wytwarzać jak największą moc możliwą do uzyskania w danych warunkach wietrznych. Ponadto, muszą one bezpiecznie pracować przy wiatrach, których prędkość przekracza wartość znamionową danej elektrowni – konieczna jest wówczas jej ochrona przed uszkodzeniem poprzez wytracenie nadmiaru energii wiatru. Dlatego każda turbina wiatrowa musi posiadać jakiś rodzaj kontroli mocy.

Do podstawowych sposobów regulacji wartości mocy wytwarzanej w elektrowni należą:

1. Regulacja przez zmianę ustawienia kąta łopat (Pitch Control) – elektroniczny kontroler turbiny kilka razy na sekundę sprawdza wartość mocy generowanej przez elektrownię i kiedy przekracza ona wartość znamionową, wysyła sygnał do mechanizmu ustawienia kąta łopat, który koryguje ich kąt natarcia, tak aby zmniejszyć moment napędowy wirnika. Gdy prędkość wiatru się zmniejszy kontroler realizuje działania odwrotne. W tym syste-

mie regulacji występuje zmiana kąta ustawienia łopat za każdym razem, gdy zmieni się prędkość wiatru, tak aby utrzymać stałą moc wyjściową.

2. Regulacja lotkami łopat wirnika (Aileron Control) – polega na zmianie charakterystyki aerodynamicznej łopat poprzez korekcję ustawienia tzw. lotek (końcówek łopat).
3. Regulacja przez przeciągnięcie (Stall Control) – łopaty są na stałe przymocowane do piasty. Dzięki właściwej geometrii profilu skrzydła, gdy wiatr staje się zbyt silny, na części łopaty powstają turbulencje ograniczające moment napędowy wirnika. Charakterystyczne skrócenie łopaty powoduje, że wirnik ulega przeciągnięciu stopniowo i nie reaguje gwałtownie na silne podmuchy wiatru. Podstawową zaletą tej regulacji jest brak skomplikowanego mechanizmu regulacji kąta ustawienia łopat, a wadą – wykonanie niezwykle złożonego aerodynamicznie płata oraz elektrowni, która musi znosić drgania związane z turbulencją.
4. Regulacja przez zmianę kierunku (Yaw Control) – polega na obrocie gondoli względem osi obrotu wirnika elektrowni do kierunku wiatru w sposób pasywny lub aktywny. Kierunkowanie pasywne realizowane jest poprzez umieszczenie chorągiewki kierunkowej na gondoli, co powoduje zawsze ustawienie wirnika na wprost do kierunku wiatru (stosowane najczęściej w elektrowniach o mocach rzędu kilku kW). Aktywna regulacja kierunku ustawienia gondoli polega na synchronizacji wskazań wiatromierza umieszczonego na szczycie gondoli z rzeczywistym jej ustawieniem. Ustawienie elektrowni niezgodne z kierunkiem wiatru powoduje zmniejszenie użytecznej powierzchni zarysu koła wiatrowego oraz ograniczenie oddawanej mocy.
5. Regulacja przez zmianę obciążenia (Load Control) – polega na zmianie rezystancji stanowiącej obciążenie generatora, czyli na przeniesieniu punktu pracy elektrowni z jednej charakterystyki mechanicznej na inną, bardziej korzystną dla aktualnie panujących warunków wietrznych.

2. Opis programu „ELW11”

Wprowadzanie poszczególnych parametrów wejściowych w programie odbywa się przy pomocy odpowiednich okien dialogowych. Pracę z programem najlepiej rozpocząć wykorzystując parametry zapisane jako domyślne. W przypadku wprowadzenia własnych parametrów układu należy je na koniec zatwierdzić, klikając ikonę „Potwierdź”. Klikając w ikonę „Anuluj” uzyskuje się przywrócenie wartości ostatnio zapisanych parametrów. Program umożliwia także ręczne ustalanie każdej z wielkości składowych wiatru, kąta ustawienia łopat, kąta ustawienia siłowni i rezystancji obciążenia. Możliwość sterowania ręcznego danego parametru uwidoczniata jest poprzez pojawienie się uchwytu na określonym suwaku. Dodatkowo istnieje możliwość precyzyjnego określania wartości danej wielkości poprzez wpisanie jej w pole edycyjne współpracujące z danym

suwakiem. W przypadku wybrania opcji „auto”, suwaki i pola edycyjne będą pełniły jedynie rolę wskaźników i wyświetlaczy.

Program umożliwia rejestrowanie wykresów – przy wykorzystaniu okna dialogowego „Wykresy”. Istnieje również możliwość powiększenia ich na cały ekran – poprzez ich dwukrotne kliknięcie (następne kliknięcie powoduje powrót do stanu poprzedniego). Dla każdego z wykresów można określić zakresy wartości na osi X, a dla charakterystyk mechanicznych możliwe jest także ustalenie zakresu wyświetlanych wartości dla osi Y.

3. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie studentów z zasadą działania oraz możliwościami regulacyjnymi elektrowni wiatrowych.

Ćwiczenie obejmuje swym zakresem wyznaczanie optymalnych parametrów mechanicznych dla zadanych warunków wietrznych oraz rejestrację wybranych charakterystyk opisujących procesy zachodzące w elektrowniach wiatrowych.

4. Program badań

Podczas ćwiczenia należy:

1. Zapoznać się z dostępnymi funkcjami programu.
2. Zaprojektować optymalną elektrownię wiatrową (regulując ilością łopat oraz ich rozmiarem) dla zadanych przez prowadzącego warunków wietrznych.
3. Wyznaczyć charakterystyki mocy czynnej oddawanej do sieci w funkcji kąta natarcia α przy stałym azymucie wiatru ($\varphi = \text{const.}$).
4. Wyznaczyć charakterystyki mocy czynnej oddawanej do sieci w funkcji kąta azymutu wiatru φ dla kilku wartości siły wiatru – przy stałym kącie natarcia ($\alpha = \text{const.}$).

5. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- opis przeprowadzonych symulacji,
- opis optymalnych parametrów elektrowni dla danej prędkości wiatru wraz z ich uzasadnieniem,
- zestawienie wyznaczonych charakterystyk wraz z ich komentarzem,
- wnioski.

Literatura

1. Flaga A.: *Siłownie wiatrowe*, Wydawnictwo Politechniki Krakowskiej, Kraków 2012.
2. Polak A., Barański M.: *Porównanie turbin wiatrowych*, Zeszyty Problemowe – Maszyny Elektryczne nr 74, Instytut Napędów i Maszyn Elektrycznych KOMEL, Katowice 2006.
3. Lubośny Z.: *Farmy wiatrowe w systemie elektroenergetycznym*, Warszawa, Warszawa 2013.
4. Ingielewicz G., Pikuła G.: *ELW 11 – program komputerowy*, praca magisterka wykonana pod kierownictwem dr. B. Broela-Platera, Politechnika Szczecińska 2001.

Ćwiczenie nr 5

STEROWANIE SILNIKÓW INDUKCYJNYCH STYCZNIKAMI

1. Wiadomości wstępne

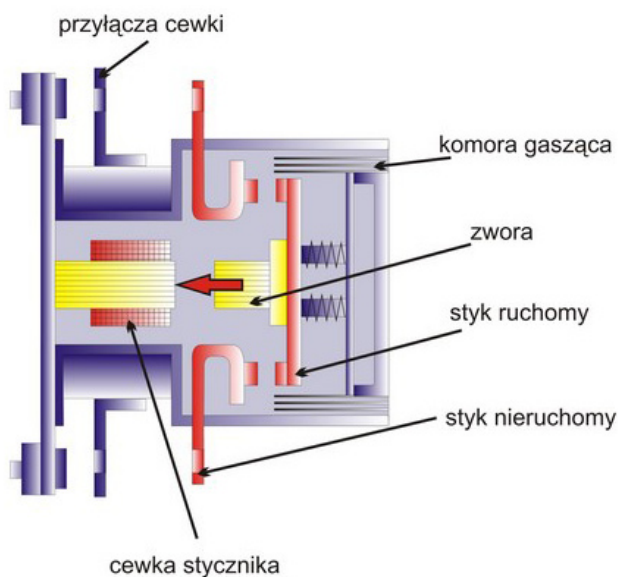
1.1. Budowa i zasada działania łączników stycznikowych

Do podstawowych parametrów technicznych, według których dobiera się styczniki elektryczne należą [2]:

- *znamionowy prąd obciążenia* – wartość maksymalna prądu, który może długotrwanie przepływać przez tory prądowe stycznika;
- *charakter obciążenia* – typ łącznika stycznikowego zależny od charakteru załączanych prądów; najczęściej spotykanymi typami są AC-1 (obciążenie o małej indukcyjności), AC-2 (silniki pierścieniowe) i AC-3/4 (silniki klatkowe);
- *napięcie znamionowe stycznika* – wartość napięcia, na które zostały zbudowane do pracy długotrwałej styki główne stycznika;
- *napięcie układu sterowania* – znamionowa wartość napięcia cewki stycznika (DC lub AC); najczęściej cewki budowane są na napięcia: 24 V, 230 V i 400 V;
- *dopuszczalna częstość łączeń* – liczba cykli łączeniowych przewidzianych na jedną godzinę pracy stycznika.

Łącznik stycznikowy składa się z kilku podstawowych elementów (rysunek 5.1) [1]:

- elektromagnes z ruchomą zworą,
- zestyki obwodu głównego złożone ze styku ruchomego i nieruchomego,
- zestyki obwodu sterowania – zwierne i rozwierne,
- komora gaszeniowa,
- podstawa izolacyjna,
- zaciski przyłączeniowe.



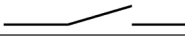


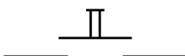


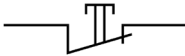


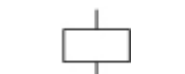
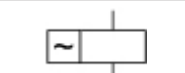
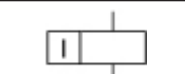
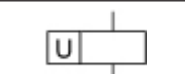
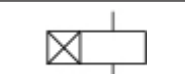

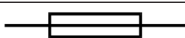

Rysunek 5.1. Budowa stycznika elektromagnetycznego [3]

Łączniki stycznikowe służą do załączania i wyłączania prądów jałowych i roboczych. W momencie podania na cewkę stycznika napięcia – na czas zasilania cewki – ulega zmianie pozycja styków ruchomych obwodu głównego (zamknięcie styków głównych stycznika). W przypadku wystąpienia przerwy w zasilaniu elektromagnesu, następuje – przy wykorzystaniu sprężyn zwrotnych – powrót styków ruchomych w położenie początkowe. Ze względu na brak możliwości wyłączania prądów zwarciovych (głównie ze względu na budowę komory gaszeniowej) stycznik powinien być chroniony przez odpowiednio dobrane zabezpieczenia nadprądowe [3].

Komory gaszeniowe w styczniku służą do przerywania łuku, który powstaje podczas rozłączania się obciążonych prądem styków głównych. Budowa komór gaszeniowych zależy przede wszystkim od natężenia prądu przepływającego przez styki główne. W stycznikach o niewielkich wartościach prądów obciążenia komora gaszeniowa spełnia rolę osłony izolacyjnej, chroniąc układ przed powstawaniem zwarć doziemnych i międzyfazowych. Przy dużych wartościach prądów łączeniowych komory gaszeniowe wyposaża się w poprzeczne przegrody (stalowe lub miedziane).

Główną zaletą łączników stycznikowych jest możliwość ich zdalnego sterowania z wielu niezależnych miejsc, które mogą znajdować się zarówno przy maszynie, jak i w pewnej odległości od niej. Ponadto styczniki chronią przed ponownym, samoczynnym załączeniem obwodu (np. po powrocie napięcia zasilającego), które może być niebezpieczne zarówno ze względów ludzkich (osób obsługujących maszynę sterowaną stycznikiem), jak i technologicznych.

Tabela 5.1. Przykładowe symbole graficzne stosowane w schematach elektrycznych [3, 4]

Lp.	Nazwa	Symbol
1.	Zestyk łącznika:	
	a) zwierny (normalnie otwarty)	
	b) rozwierny (normalnie zamknięty)	
	c) przełączany (zwierno-rozwierny)	
	d) zwierny o napędzie ręcznym (przycisk załączający)	
	e) rozwierny o napędzie ręcznym (przycisk wyłączający)	
	f) przycisk zwierny o napędzie ręcznym z samoczynnym powrotem	
	g) przycisk rozwierny o napędzie ręcznym z samoczynnym powrotem	
2.	Zestyk rozwierny przekaźnika cieplnego	
3.	Łącznik trójbiegunowy	
4.	Cewka stycznika:	
	a) symbol ogólny	
	b) cewka prądu przemiennego	
	c) cewka prądowa	
	d) cewka napięciowa	
	f) cewka czasowa	
5.	Element napędowy przekaźnika cieplnego	
6.	Bezpiecznik topikowy	
7.	Lampka sygnalizacyjna (symbol ogólny)	

Rozróżnia się dwa podstawowe sposoby sterowania stycznikami: dyspozycyjne (ręczne) i samoczynne (automatyczne). Sterowanie ręczne polega na bezpośrednim lub pośrednim (zdalnym) oddziaływaniu człowieka na pracę stycznika. Sterowanie samoczynne polega na uzależnieniu działania stycznika od zmian wartości określonych wielkości fizycznych (np. czasu, temperatury czy napięcia).

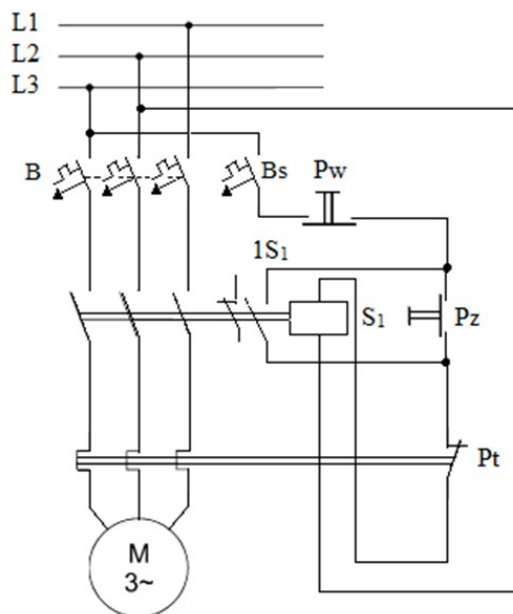
Układy sterowania silnikami elektrycznymi przy pomocy styczników można przedstawiać w postaci różnych schematów, wśród których najpowszechniejsze są schematy ideowe przedstawiane w postaci skupionej lub rozwiniętej. Schematy elektryczne w postaci skupionej stosuje się najczęściej do przedstawienia prostych obwodów sterujących. Schematy w postaci rozwiniętej wykorzystuje się do wizualizacji układów bardziej złożonych. Pomaga to przede wszystkim w prawidłowym odczycie połączeń stosowanych w układzie oraz w zrozumieniu działania układu. W obu typach schematów wszystkie połączenia rysowane są pojedynczymi liniami, a poszczególne elementy składowe układów stycznikowych zastąpione zostają symbolami elektrycznymi. Przykładowe symbole graficzne wykorzystywane w układach sterowniczych zestawiono w tabeli 5.1.

2. Wybrane układy sterowania silników elektrycznych stycznikami

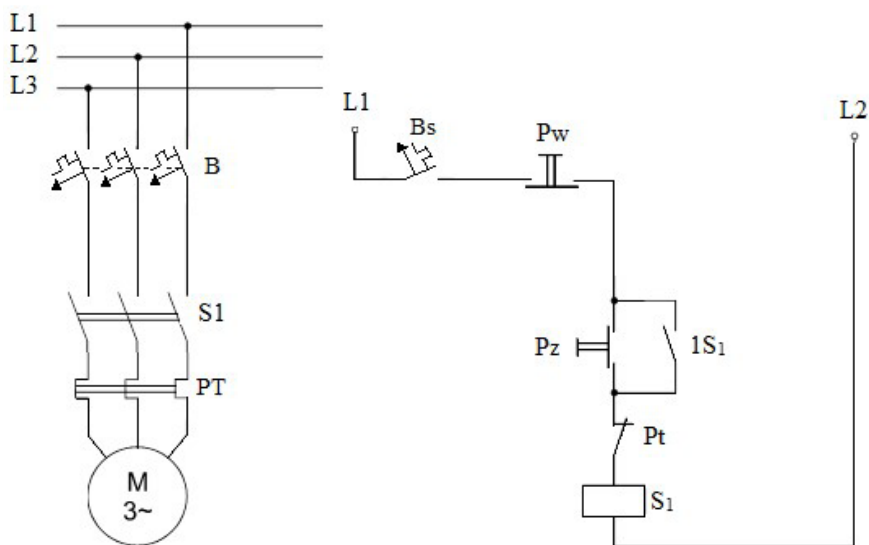
2.1. Sterowanie pojedynczym silnikiem indukcyjnym

Uruchomienie lub zatrzymanie silnika, w układzie przedstawionym na rysunku 5.2 realizuje się poprzez przyciśnięcie przycisku Pz (załączenie) lub Pw (wyłączenie) – po zwolnieniu nacisku na te przyciski, wracają one do położenia wyjściowych.

a)



b)

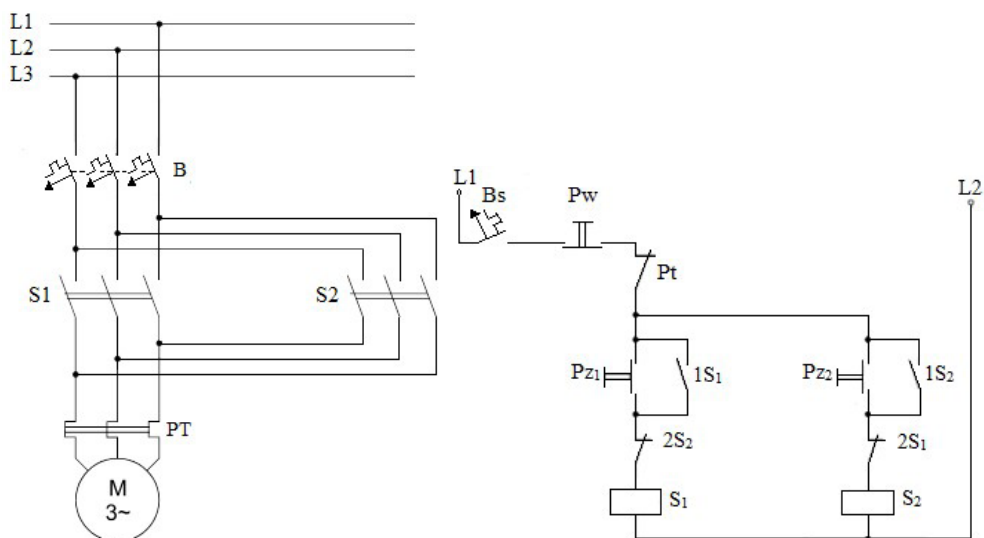


Rysunek 5.2. Schemat sterowania silnika indukcyjnego łącznikiem stycznikowym przedstawiony w postaci: (a) skupionej, (b) rozwiniętej

Bs – wyłącznik nadprądowy, Pw – przycisk wyłączający, Pz – przycisk załączający, 1S1 – zestyk pomocniczy zwierny, Pt – zestyk pomocniczy przekaźnika termicznego, S1 – cewka stycznika

2.2. Sterowanie silnika indukcyjnego stycznikowym przełącznikiem kierunku wirowania

Po naciśnięciu przycisku załączającego Pz1 (rysunek. 5.3) zostaje załączony stycznik S1, co powoduje, że wirnik silnika indukcyjnego wiruje zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara – jeżeli kolejność faz zasilających maszynę jest zgodna. Uruchomienie silnika w przeciwnym kierunku wirowania jest możliwe jedynie po wcześniejszym wyłączeniu stycznika S1 poprzez naciśnięcie przycisku Pw i załączeniu przycisku Pz2. Wówczas wirnik silnika powinien obracać się w stronę przeciwną niż poprzednio.

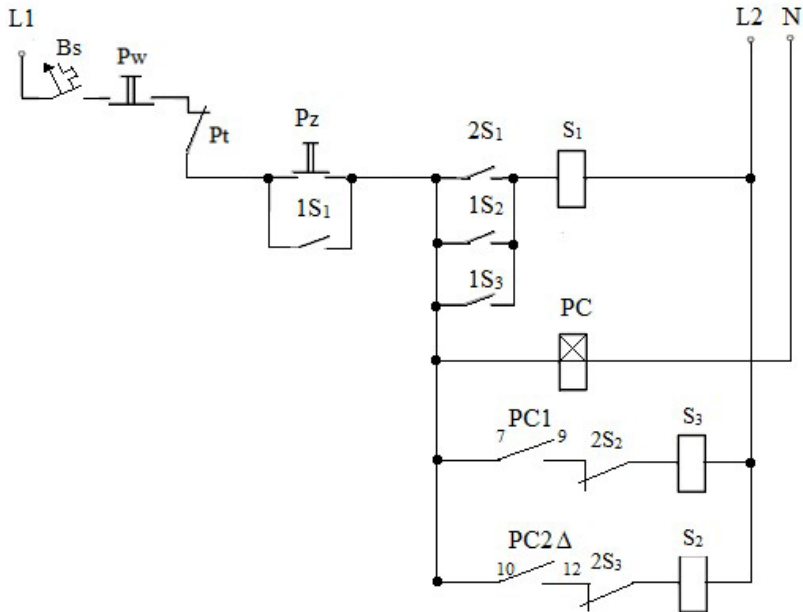
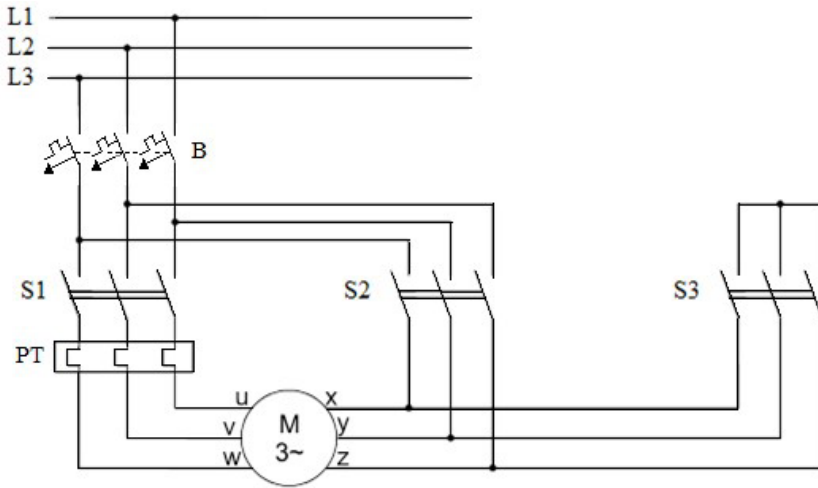


Rysunek 5.3. Schemat sterowania silnika stycznikowym przełącznikiem kierunku wirowania

Bs – wyłącznik nadprądowy; Pw – przycisk wyłączający; Pt – zestyk pomocniczy przekaźnika termicznego; Pz1 – przycisk załączający stycznik nr 1; Pz2 – przycisk załączający stycznik nr 2; 1S1, 2S1 – zestyki pomocnicze (zwierne i rozwierne) stycznika nr 1; 1S2, 2S2 – zestyki pomocnicze (zwierne i rozwierne) stycznika nr 2; S1, S2 – cewki stycznika nr 1 i 2

2.3. Sterowanie silnika indukcyjnego stycznikowym przełącznikiem gwiazda-trójkąt

Naciśnięcie przycisku załączającego Pz (rysunek 5.4) powoduje włączenie stycznika S3. Jednocześnie zwiera się zestyk pomocniczy 1S3 i rozwiera zestyk 2S3 (uzwojenie stojana silnika jest połączone w gwiazdę).



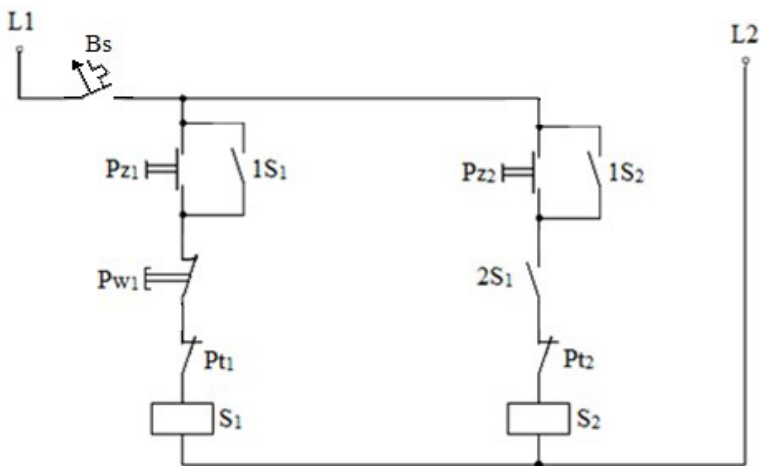
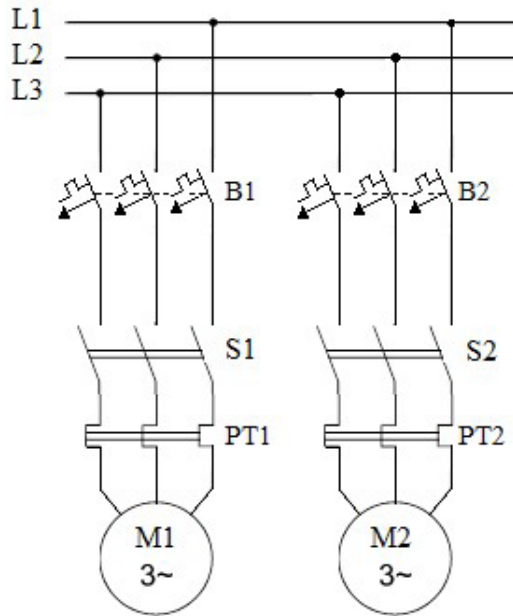
Rysunek 5.4. Schemat sterowania silnika stycznikowym przełącznikiem gwiazda-trójkąt

Bs – wyłącznik nadprądowy; Pw – przycisk wyłączający; Pt – zestyk pomocniczy przekaźnika termicznego; Pz – przycisk załączający układ; 1S1, 2S1 – zestyki pomocnicze zwiernie stycznika nr 1; 1S2, 2S2 – zestyki pomocnicze (zwierny i rozwierny) stycznika nr 2; 1S3, 2S3 – zestyki pomocnicze (zwierny i rozwierny) stycznika nr 3; PC1 – zestyk przekaźnika czasowego załączającego połączenie w gwiazdę; PC2 – zestyk przekaźnika czasowego załączającego połączenie w trójkąt; PC – cewka przekaźnika czasowego; S1, S2, S3 – cewki styczników nr 1, 2 i 3

Następstwem jest zadziałanie przekaźnika czasowego PC, który zaczyna odmierzać uprzednio nastawiony czas opóźnienia. W tej samej chwili włączony zostaje stycznik S1, który załącza zestyki w obwodzie głównym i uruchamia silnik elektryczny. Przed zwarciem w układzie chroni rozwartry zestyk 2S3, który uniemożliwia włączenie w tym samym czasie stycznika S2. Po upływie nastawionego czasu w przekaźniku czasowym PC rozwiera się zestyk 1Pc, który przerywa obwód stycznika S3. Następstwem jest powrót zestyku 2S3 do pozycji zwartej, a ponieważ zasilony jest także zestyk 1S₁, zostaje włączony stycznik S2. Uzwojenie stojana silnika elektrycznego zostaje przełączone z gwiazdy na trójkąt. Silnik pracuje ze znamionową mocą. Aby wyłączyć silnik, należy nacisnąć przycisk Pw.

2.4. Sterowanie silnika indukcyjnego w układzie kaskadowym

Uruchomienie pierwszego silnika następuje poprzez naciśnięcie przycisku załączającego Pz1, (rysunek 5.5) – poprzez zamknięcie obwodu elektrycznego i zwarcie zestyków głównych oraz zestyku pomocniczego 1S1 (gwarantującego podtrzymanie przepływu natężenia elektrycznego przez obwód elektryczny pomimo rozwarcia zestyku przycisku załączającego Pz1). Drugi silnik uruchamia się analogicznie, przy czym może to nastąpić jedynie wtedy, kiedy pracuje silnik pierwszy. Aby wyłączyć silniki elektryczne należy przerwać obwód przyciskiem rozłączającym Pw1, co spowoduje otwarcie styków głównych styczników S1 i S2.



Rysunek 5.5. Schemat sterowania silników elektrycznych w układzie kaskadowym

Bs – wyłącznik nadprądowy; Pw1 – przycisk wyłączający; Pz1 – przycisk załączający stycznik nr 1; Pz2 – przycisk załączający stycznik nr 2; 1S1, 2S1 – zestyki pomocnicze zwiernie stycznika nr 1; 1S2 – zestyk pomocniczy zwierny stycznika nr 2; Pt1, Pt2 – zestyki pomocnicze przekaźnika termicznego nr 1 oraz nr 2; S1, S2 – cewki styczników nr 1 i 2

3. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową i zasadą działania styczników oraz z prostymi układami sterowania silników indukcyjnych przy wykorzystaniu łączników stycznikowych. Ćwiczenie obejmuje zaprojektowanie oraz wykonanie zadanych przez prowadzącego układów sterowniczych.

4. Program badań

4.1. Budowa stanowiska laboratoryjnego

Stanowisko laboratoryjne służy do wykonywania układów sterujących silnikami indukcyjnymi klatkowymi o mocach i prądach nie większych niż 4 kW i 10 A.

Wykaz użytych do budowy stanowiska aparatów i urządzeń:

- obudowa Unibox Uni-1,
- łącznik krzywkowy Łuk E12-12,
- wyłączniki nadprądowe C25 i B6,
- przekaźnik czasowy do układu gwiazda-trójkąt PCG-417 DUO,
- 3 styczniki DIL EM-10 XTMC9A10,
- 3 styki pomocnicze 2xNO i 2xNC,
- 2 przekaźniki termiczne o wartości maksymalnej prądu 10 A,
- 3 elementy stykowe rozwierne M22-K01,
- 3 elementy stykowe zwierne M22-K10,
- 3 podstawy łącznikowe do styków,
- gniazda laboratoryjne o wartości znamionowej 30 A i 24 A.



Rysunek 5.6. Widok płyty czołowej stanowiska laboratoryjnego

4.2. Przebieg ćwiczenia

Podczas ćwiczenia należy zaprojektować, połączyć i uruchomić wskazane przez prowadzącego układy sterownicze.

5. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- cel i zakres ćwiczenia,
- opis stanowiska badawczego oraz użytych silników elektrycznych,
- schematy zaprojektowanych i wykonanych układów elektrycznych wykonane w postaci skupionej lub rozwiniętej – dodatkowo należy sporządzić-

schemat pozwalający określić ilość żył przewodów łączących poszczególne elementy wchodzące w skład danego układu,

- analizę zasady działania poszczególnych układów,
- analizę zalet i wad poszczególnych układów ze wskazaniem możliwych sposobów eliminacji tych wad,
- uwagi i wnioski z przeprowadzonych badań.

Literatura

1. Kotlarski W., Grad J.: *Aparaty i Urządzenia Elektryczne*, Wydawnictwo Szkolne i Pedagogiczne Spółka Akcyjna, Warszawa 2008.
2. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2015.
3. Markiewicz H.: *Urządzenia elektroenergetyczne*, WNT, Warszawa 2012.
4. Niestępski S., Parol M., Pasternakiewicz J., Wiśniewski T., *Instalacje elektryczne. Budowa, projektowanie i eksploatacja*, Wydawnictwo OWPW, wyd. 3 popr. i uzupełn., Warszawa 2011.

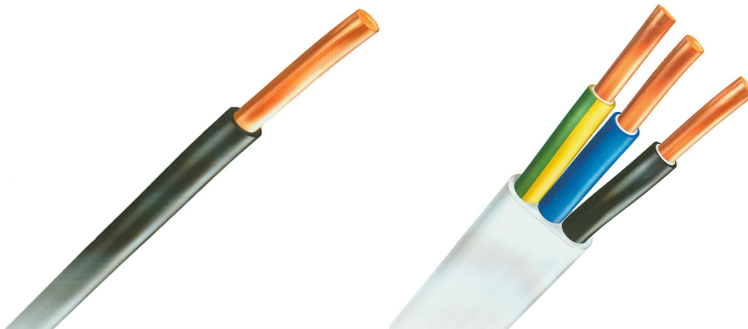
Ćwiczenie nr 6

BADANIE NAGRZEWANIA SIĘ PRZEWODÓW ELEKTRYCZNYCH POD WPŁYWEM PŁYNAĆEGO PRZEZ NIE PRĄDU

1. Wiadomości wstępne

Przewód elektryczny jest to urządzenie elektryczne przeznaczone do przesyłania energii elektrycznej po określonej drodze. Składa się z jednej lub większej liczby żył izolowanych bez powłoki lub w powłoce niemetalowej, przy czym pojedyncza żyła może być wykonana z jednego lub kilku skręconych ze sobą drutów (wszystkie druty danej żyły powinny posiadać taką samą średnicę znamionową) [5].

W zależności od liczby żył wyróżnia się przewody jedno i wielożyłowe (rysunek 6.1) Przewody jednożyłowe zbudowane są z pojedynczej żyły osłoniętej izolacją. Przewody wielożyłowe składają się z co najmniej dwóch izolowanych żył umieszczonych we wspólnej osłonie izolacyjnej.



Rysunek 6.1. Widok przewodu jednożyłowego i wielożyłowego (trzyżyłowego)

Żyły przewodów wykonane są z drutów miedzianych lub aluminiowych (aluminium może być wykorzystywane jedynie do budowy żył o przekrojach znamionowych powyżej 10 mm^2). Charakterystyczną cechą każdego przewodu elektrycznego jest wartość pola przekroju poprzecznego żyły wyrażona w mm^2 . Znamionowe wartości przekrojów poprzecznych żył są znormalizowane i należą do typoszeregu:

0,15; 0,2; 0,35; 0,5; 0,75; 1; 1,5; 2,5; 4; 6; 10; 16; 25; 35; 50; 70; 95; 120; 150; 185; 240; 300; 400; 500; 625; 800; 1000 mm².

Izolacja żyły przewodu jest elementem służącym do odizolowania poszczególnych elementów przewodu od siebie oraz od części przewodzących dostępnych i obcych. Izolacja żyły powinna ściśle do niej przylegać, lecz nie może być z nią sklejona. Nie powinna ponadto wykazywać pęknięć, porów czy pęcherzy widocznych nieuzbrojonym okiem. Izolacja żyły ochronnej posiada barwę zielono-żółtą, natomiast pozostałe żyły przewodu wielożyłowego mogą posiadać barwy: niebieską (żyła neutralna), czarną, brązową i szarą (żyły fazowe). Powłoka zewnętrzna przewodu może przylegać do izolowanych żył, lecz nie może być z nimi sklejona (musi umożliwiać ich swobodne przesuwanie się względem siebie podczas zginania przewodu). Barwa osłony odpornej na działanie promieni UV powinna być czarna, natomiast barwa pozostałych powłok zewnętrznych może być dowolna (najczęściej jest biała) [1].

W wyniku przepływu prądu przez żyłę przewodu (charakteryzującą się pewną wartością rezystancji) następuje jej nagrzanie. Ciepło tak powstałe powoduje wzrost temperatury żyły, a następnie izolacji (ewentualnie osłony) i częściowo zostaje oddane do otoczenia.

Bilans energetyczny dla przewodu jednorodnego, nieizolowanego, o jednakowych warunkach chłodzenia na całej swej powierzchni, przez który przepływa prąd o stałej wartości skutecznej (I) ma postać [2, 3, 4]:

$$k_d \cdot I^2 \cdot \frac{\rho \cdot l}{s} dt = s \cdot l \cdot c d\vartheta + \alpha \cdot S \cdot l \cdot (\vartheta - \vartheta_o) dt, \quad (1)$$

gdzie:

ρ – rezystywność materiału przewodowego [$\Omega \cdot m$]; l – długość rozpatrywanego odcinka przewodnika [m]; t – czas [s]; s – przekrój przewodnika [m²]; S – powierzchnia zewnętrzna jednostkowej długości [m²/m]; c – ciepło właściwe materiału przewodowego [J/(m³·°C)]; ϑ, ϑ_o – temperatura przewodu i temperatura otoczenia [°C]; α – współczynnik oddawania ciepła do otoczenia [W/m²]; k_d – współczynnik strat dodatkowych ($1 < k_d < 1,15$).

Lewa strona równania (1) pozwala obliczyć ilość ciepła wytworzonego w wyniku przepływu prądu przez żyłę przewodu/kabla. Pierwszy człon prawej strony równania określa ilość ciepła potrzebną do podgrzania przewodu o $d\vartheta$, natomiast drugi opisuje ilość ciepła oddanego do otoczenia.

Ponieważ w zakresie nieprzekraczającym temperatury 120 °C zmiany parametrów k_f, ρ, c, α są pomijalnie małe, można założyć, że są one wartościami stałymi. Po wprowadzeniu oznaczenia cieplnej stałej czasowej T o postaci:

$$\frac{c \cdot s}{\alpha \cdot S} = T \quad (2)$$

można obliczyć wzrost wartości temperatury przewodu ponad temperaturę otoczenia:

$$\vartheta - \vartheta_o = \frac{k_d \cdot \rho}{\alpha \cdot S \cdot c} \cdot I^2 \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{T}} \right) + (\vartheta_o - \vartheta_o) \cdot e^{-\frac{t}{T}}. \quad (3)$$

Jako że $T > 0$, to wyrażenie wraz z upływem czasu dąży do zera. Z kolei temperatura przewodu dąży do wartości ustalonej ϑ_u wyrażonej zależnością:

$$\vartheta_u - \vartheta_o = \lim_{t \rightarrow \infty} (\vartheta - \vartheta_o) = \frac{k_d \cdot \rho}{\alpha \cdot S \cdot s} \cdot I^2. \quad (4)$$

Po podstawieniu wyrażenia (4) do wzoru (3) otrzymuje się równanie krzywej nagrzewania:

$$\vartheta = \vartheta_u - (\vartheta_u - \vartheta_o) e^{-\frac{t}{T}}. \quad (5)$$

Ponieważ temperatura ustalona ϑ_u zależy od temperatury otoczenia ϑ_o to dla każdej ϑ_o otrzymuje się inną krzywą $\vartheta = f(t)$ o odpowiednio przesuniętych (w górę lub w dół) rzędnych. W celu usunięcia temperatury otoczenia z zależności (5) wyprowadza się następujące przyrosty temperatur: $\tau = (\vartheta - \vartheta_o)$,

$$\tau_u = (\vartheta_u - \vartheta_o), \tau_p = (\vartheta_p - \vartheta_o).$$

Dla dowolnej temperatury otoczenia ϑ_o równanie nagrzewania otrzymuje postać:

$$\tau_u - \tau = (\tau_u - \tau_p) e^{-\frac{t}{T}} \quad (6)$$

lub

$$\tau = \tau_p + (\tau_u - \tau_p) \left(1 - e^{-\frac{t}{T}} \right), \quad (7)$$

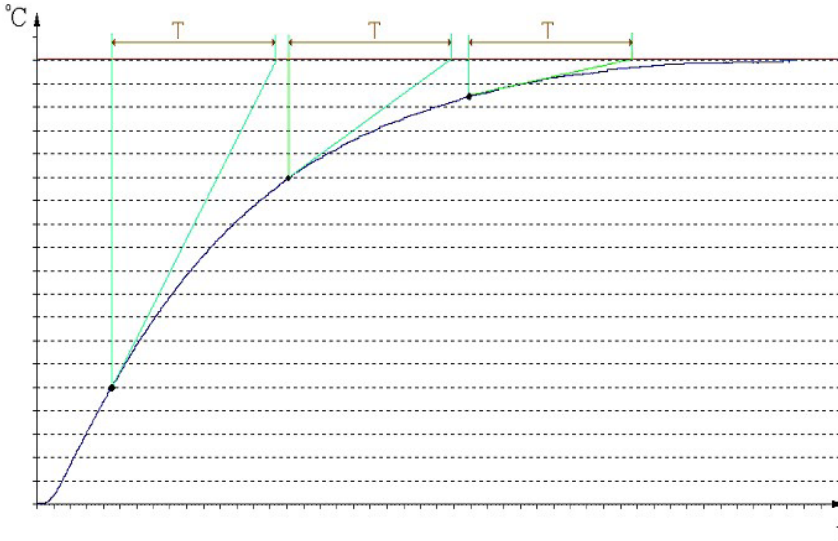
w którym τ_p jest początkowym przyrostem wartości temperatury przewodu ponad temperaturę otoczenia [°C].

Wartość cieplnej stałej czasowej nagrzewania można określić kreśląc w dowolnym punkcie krzywej nagrzewania styczną do tej krzywej aż do przecięcia się z prostą $\tau_u = \text{const}$. Długość podstycznej $\tau_u = \text{const}$ zmierzona na prostej jest równa stałej czasowej nagrzewania w przyjętej skali czasu (rysunek 6.2).

W przypadku, gdy przewód jest obciążony dłużej niż cztery cieplne stałe czasowe, można przyjąć, że jest pod obciążeniem długotrwałym. Oznacza to, że prąd o stałym natężeniu płynący nieskończenie długo spowoduje wzrost temperatury przewodu do wartości granicznej dopuszczalnej długotrwanie ϑ_z . Z za-

leżności (4) oraz przyrostu temperatury dopuszczalnej długotrwale $\tau_z = (\vartheta_z - \vartheta_o)$ otrzymuje się:

$$I_z = \sqrt{\frac{s \cdot \alpha \cdot S}{k_d \cdot \rho}} \cdot (\vartheta_z - \vartheta_o). \quad (8)$$



Rysunek 6.2. Graficzne wyznaczenie cieplnej stałej czasowej T w oparciu o charakterystykę nagrzewania przewodu

Innym rodzajem obciążenia przewodu jest obciążenie dorywcze. Charakteryzuje się ono tym, że czas przepływu prądu jest niewystarczający do ustalenia się przyrostu temperatury, po którym następuje przerwa, w czasie której przewód ochładza się do temperatury otoczenia. Największą wartość prądu dorywczego I_{dz} można wyznaczyć z zależności [4]:

$$I_{dz} = I_z \frac{1}{\sqrt{1 - e^{-\frac{t_p}{T}}}}, \quad (9)$$

gdzie: t_p – czas trwania obciążenia przewodu [s]

Kolejnym rodzajem obciążenia jest obciążenie przerywane. Jest to obciążenie o cyklicznie powtarzających się okresach obciążenia (o niezmienniej wartości prądu) i przerwach bezprądowych, przy czym przewód nie nagrzewa się do temperatury dopuszczalnej długotrwale oraz nie stygnie do temperatury otoczenia. Największą dopuszczalną wartość prądu obciążenia przerywanego wyznacza się z równania [4]:

$$I_{pZ} = I_Z \sqrt{\frac{1 - e^{-\frac{t_p}{\alpha' T}}}{1 - e^{-\frac{t_p}{T}}}}, \quad (10)$$

gdzie: t_0 – czas trwania przerwy w obciążeniu [s], α' – względny czas pracy wyrażony wzorem:

$$\alpha' = \frac{t_p}{t_p + t_0}. \quad (11)$$

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się ze zjawiskami cieplnymi występującymi podczas przepływu prądu przez przewody elektryczne w zależności od sposobu wykonania instalacji elektrycznej. Zakres ćwiczenia obejmuje zarejestrowanie krzywych nagrzewania wybranych obwodów elektrycznych oraz wyznaczenie na ich podstawie obciążalności prądowej dorywczej i przerywanej badanych układów.

3. Program badań

3.1. Opis stanowiska

Stanowisko badawcze (rysunek 6.3) składa się z:

- części sterowniczej, na której umieszczony jest układ regulacyjny zadanego prądu obciążenia wraz z wyświetlaczami wartości temperatury panującej w badanym układzie oraz natężenia prądu płynącego przez badany obwód;
- części badawczej, na której znajduje się 10 badanych obwodów elektrycznych.

Schemat ideowy stanowiska badawczego przedstawiony został na rysunku 6.3. Zmiana badanej linii odbywa się poprzez przykręcenie końcówki przewodu odchodzącego od części sterowniczej stanowiska do zacisku od L-1 do L-10 na tablicy instalacyjnej (części badawczej stanowiska).

Końcówkę przewodu odchodzącego od zacisku Z-0 należy przykręcić do zacisku N-0. Wyjątkiem jest badanie linii L-5 i L-10 gdzie końcówkę przewodu należy przyłączyć do zacisku oznaczonego N-1.

Wszelkie przełączenia w obwodzie należy wykonywać przy wyłączonym napięciu na stanowisku.

Kolejność załączania stanowiska:

1. Przyłączyć przewody zasilające do badanej linii.
2. Przełączyć łącznik główny stanowiska na pozycje „1”.
3. Wcisnąć przycisk PZ.
4. Pokrętleń wyboru czujników wybrać czujnik w badanej linii (nr linii musi odpowiadać numerowi wybranego przełącznika).
5. Wybrać rodzaj wymuszenia prądowego:
 - PZ AC – obciążenie przemiennoprądowe,
 - PZ DC – obciążenie stałoprądowe.
6. Wcisnąć przycisk PZ stycznika, do którego przyłączony jest badany obwód.

3.2. Przebieg ćwiczenia

Dla wybranych przez prowadzącego linii wyznaczyć krzywe nagrzewania przewodów pod wpływem płynącego przez nie prądu. Pomiaru należy dokonywać co 15 sekund aż do osiągnięcia przez przewód temperatury dopuszczalnej długotrwale – pięć kolejnych, powtarzających się wyników pomiarów. Wartości prądów dopuszczalnych długotrwale dla wybranych typów przewodów zostały zamieszczone w tabeli 6.1.

Tabela 6.1. Obciążalność prądowa długotrwała (w amperach) jednożyłowych przewodów typu DY 2,5 mm², o żyłach miedzianych, w izolacji z PVC. Temperatura dopuszczalna długotrwale żyły 70°C, temperatura otoczenia 30°C [wg PN IEC 60364-5-523]

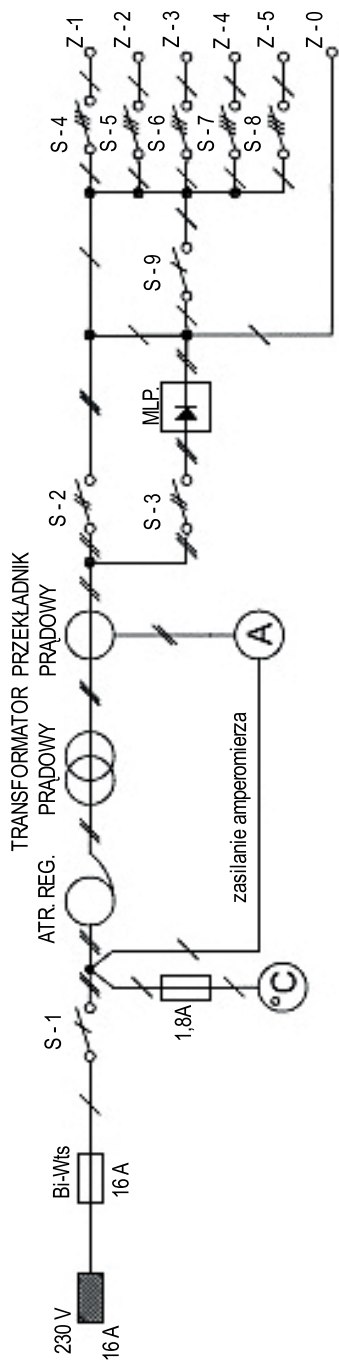
Liczba obciążonych przewodów w jednej rurce	I_z [A]
2	22
3	20

W czasie grzania przewodów w liniach L-5 i L-10 zakładana jest symetria obciążenia i obciążeniu poddawane są tylko 3 żyły fazowe przewodu. Dlatego łączna wartość wymuszenia prądowego wynosi 60 A.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- schematy badanych układów,
- zestawienie zmierzonych wielkości,
- wykresy zależności $\vartheta=f(t)$,



Rysunek 6.3. Schemat ideowy obwodu prądowego układu pomiarowego

Bi-Wts – zabezpieczenie główne stanowiska; S-1 – łącznik główny; S-2, S-3 – łącznik wyboru rodzaju obciążenia – odpowiednio AC, DC; S-4 do S-8 – łączniki poszczególnych obwodów odbiorczych

- graficzne wyznaczenie wartości cieplnych stałych czasowych badanych układów,
- obliczenia wartości prądów dopuszczalnych dorywczych i przerywanych dla trzech wybranych czasów trwania obciążenia i przerw bezprądowych,
- analizę otrzymanych wyników,
- wnioski.

Literatura

1. PN-EN 60446:2010 *Zasady podstawowe i bezpieczeństwa przy współdziałaniu człowieka z maszyną, znakowanie i identyfikacja – Identyfikacja przewodów kolorami albo znakami alfanumerycznymi.*
2. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, Warszawa 2015.
3. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT , Warszawa 2015.
4. Markiewicz H.: *Urządzenia elektroenergetyczne*, WNT, Warszawa 2012.
5. *Poradnik Inżyniera Elektryka*, praca zbiorowa, WNT, Warszawa 2011 i wydania późniejsze.

Ćwiczenie nr 7

BADANIE SPADKÓW NAPIĘĆ W INSTALACJACH ELEKTRYCZNYCH

1. Wiadomości wstępne

Instalacją elektryczną nazywa się zespół urządzeń elektroenergetycznych o skoordynowanych parametrach służących do przesyłu, rozdziału, sygnalizacji, zabezpieczeń, przekształcania energii elektrycznej z sieci rozdzielczej energetyki zawodowej do odbiorników o napięciu znamionowym nie przekraczającym 1 kV, mający swój początek w złączu elektrycznym a koniec na odbiorniku [2]. W skład instalacji elektrycznej wchodzi między innymi: przewody, aparaty i przyrządy łączeniowe, zabezpieczające, ochronne, sterujące i pomiarowe, jak również obudowy i konstrukcje wsporcze.

W każdej instalacji elektrycznej dąży się do tego, aby odbiorniki energii elektrycznej pracowały, po ich załączeniu, na napięciu jak najbliższym wartości napięcia znamionowego, przy czym odchyłka wartości napięcia dostarczonego z sieci dystrybucyjnej nie może przekraczać $\pm 10\%$ (przez 95% czasu w tygodniu). W przewodach zasilających odbiorniki energii występują straty wynikające z rezystancji żył przewodu. Wartość rezystancji R_L przewodu można wyznaczyć na podstawie zależności [1, 2, 4]:

$$R_L = \frac{l}{\gamma \cdot s}, \quad (1)$$

gdzie: l – długość przewodu [m]; γ – przewodność właściwa materiału przewodowego $\left[\frac{m}{\Omega \cdot mm^2} \right]$; s – pole przekroju poprzecznego przewodu [mm^2].

Przewodność właściwa miedzi wynosi (w zależności od czystości materiału, z jakiego wykonana jest żyła) około 55 $\left[\frac{m}{\Omega \cdot mm^2} \right]$, natomiast dla aluminium jest to

około 35 $\left[\frac{m}{\Omega \cdot mm^2} \right]$.

Spadek napięcia w linii jednofazowej, obciążonej prądem I o stałym natężeniu, określony jest zależnością [2, 4]:

$$\Delta U = 2 \cdot I \cdot (R_L \cos \phi \pm X_L \sin \phi), \quad (2)$$

a dla obwodów trójfazowych:

$$\Delta U = \sqrt{3} \cdot I \cdot (R_L \cos \phi \pm X_L \sin \phi). \quad (3)$$

Procentowy spadek napięcia przewodowego:

$$\Delta U_{(\%) } = \frac{\Delta U}{U_n} 100\% = \frac{P R}{U_n^2} = \frac{P l}{U_n^2 s \gamma} 100\% = \frac{\sqrt{3} U_n I l \cos \phi}{U_n^2 s \gamma} 100\% = \frac{\sqrt{3} I R \cos \phi}{U_n} 100\%. \quad (4)$$

Procentowy spadek napięcia fazowego:

$$\Delta U_{f(\%) } = \frac{\Delta U_f}{U_f} 100\% = \frac{P l}{U_n^2 s \gamma} 100\% = \frac{\sqrt{3} U_n I l \cos \phi}{U_n^2 s \gamma} 100\% = \frac{\sqrt{3} I R \cos \phi}{U_n} 100\%. \quad (5)$$

gdzie:

- $\Delta U_{(\%)}$, $\Delta U_{f(\%)}$ – procentowy spadek napięcia przewodowego/fazowego [%],
- ΔU , ΔU_f – spadek napięcia przewodowego/fazowego [V],
- I – prąd płynący w linii [A],
- P – moc obciążenia linii [W],
- U_n – napięcie znamionowe [V],
- R – rezystancja linii [Ω],
- γ – przewodność elektryczna właściwa materiału, z którego wykonany jest przewód $\left[\frac{m}{\Omega \cdot mm^2} \right]$,
- s – pole przekroju przewodu [mm^2],
- l – długość linii [m],
- $\cos \phi$ – współczynnik mocy obciążenia.

W zależnościach (2) i (3) znak plus dotyczy obciążenia o charakterze indukcyjnym (np. silniki indukcyjne), a znak minus obciążenia pojemnościowego (np. kondensatory) [3].

W obwodach z przewodami o przekroju żył do 16 mm^2 można pominąć reaktancję, gdyż wartość rezystancji przewodów jest ponad pięciokrotnie wyższa od ich reaktancji [4]. Uproszczenie to nie ma więc istotnego wpływu na dokładność wyników obliczeń. Przy jego uwzględnieniu, spadek napięcia w linii jednofazowej opisany jest zależnością:

$$\Delta U_f = 2 \cdot I \cdot R_L \cdot \cos \phi. \quad (6)$$

Należy przy tym pamiętać, że dla odbiorników o charakterze rezystancyjnym (np. żarówki) $\cos\varphi$ w przybliżeniu wynosi 1.

Zbyt niska wartość napięcia zasilającego odbiorniki może powodować nieprawidłowe działanie urządzeń elektrycznych, co może w skrajnych przypadkach doprowadzić nawet do ich uszkodzenia. Ponadto spadki napięć powodują występowanie zwiększonych wartości strat mocy, co prowadzi często do nadmiernego nagrzewania się przewodów i kabli elektrycznych.

Wartość spadku napięcia w obwodzie elektrycznym niskiego napięcia zależy głównie od:

- wartości prądu przepływającego przez obwód (wartości mocy zainstalowanych odbiorników),
- pola przekroju poprzecznego żyły (żył) roboczych przewodu/kabla,
- materiału, z którego wykonana jest żyła przewodu/kabla,
- łącznej długości przewodów w analizowanym obwodzie,
- rezystancji zestyków na łączeniach urządzeń elektrycznych oraz rezystancji innych aparatów zainstalowanych w obwodzie.

W obecnie obowiązujących przepisach [5] wymaga się, aby wartość procentowego spadku napięcia w instalacji elektrycznej na odcinku od złącza do odbiornika nie przekraczała 4% wartości napięcia znamionowego. W literaturze [1, 2] można znaleźć również wymagania stawiane dopuszczalnym wartościami spadków napięć w zależności od budowy i przeznaczenia instalacji elektrycznej (tabela 7.1).

Tabela 7.1. Dopuszczalne procentowe spadki napięcia w instalacjach elektroenergetycznych odbiorczych o napięciu wyższym niż 42 V

Źródło zasilania	Dopuszczalny spadek napięcia, w %, w instalacjach zasilających odbiorniki:		
	oświetleniowe	oświetleniowe, siłowe i (lub) grzejne	siłowe i (lub) grzejne
wewnętrzna linia zasilająca	2	2	3
sieć o $U_n \leq 1$ kV	4	4	6
rozdzielnicza główna stacji lub inne źródło	5	7	9

Wartości dopuszczalnych spadków napięcia mogą być większe od 4 % dla linii zasilających silniki w czasie ich rozruchu lub inne odbiorniki z dużym prądem rozruchowym, lecz nie powinny przekraczać [4]:

- dla rozruchu lekkiego 35%,
- dla rozruchu ciężkiego i rzadkiego (mniej niż 15 razy na godzinę) 15%,
- dla rozruchu ciężkiego i częstego (ponad 15 razy na godzinę) 10%.

Zbyt duże wartości spadku napięcia mogą być spowodowane:

- doborem, w fazie projektowania, przewodów zasilających odbiorniki o zbyt małym polu przekroju poprzecznego;

- przyłączeniem do obwodu odbiornika o mocy większej niż ta, na którą został on zaprojektowany i wykonany;
- zaśnieżonymi stykami aparatów lub luźnymi połączeniami żył zwiększającymi rezystancję obwodu.

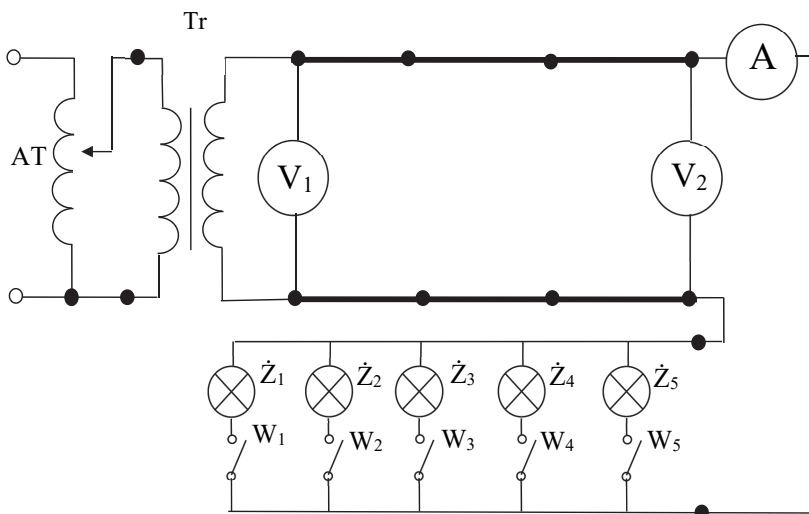
2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zbadanie zjawiska spadku napięcia w instalacji elektrycznej oraz jego wpływu na działanie odbiorników energii elektrycznej. Ćwiczenie obejmuje wyznaczenie wartości spadków napięcia w obwodzie elektrycznym w zależności od wartości napięcia zasilającego badany obwód oraz od charakteru obciążenia – obciążenie rezystancyjne, rezystancyjno-indukcyjne, rezystancyjno-pojemnościowe.

3. Program badań

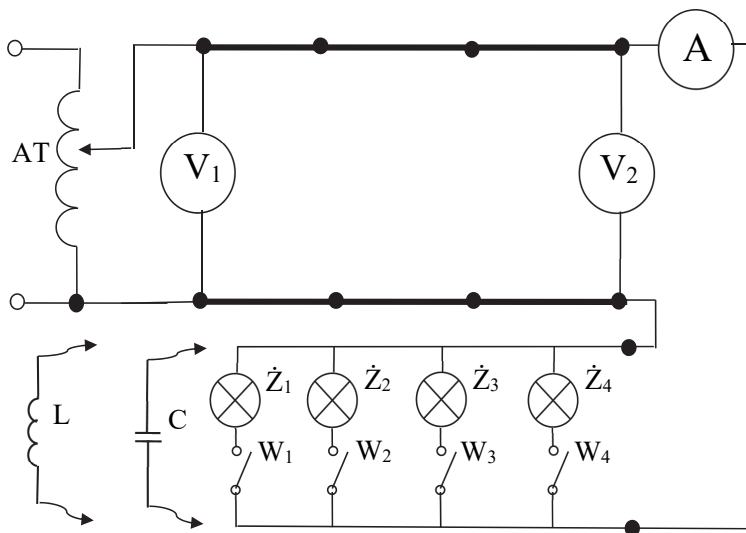
3.1. Opis stanowiska badawczego

Przedmiotem badania jest model instalacji elektrycznej jednofazowej (dwuprzewodowej) pracującej na dwóch poziomach napięć znamionowych: 24 V oraz 230 V.



Rys. 7.1. Schemat układu pomiarowego do wyznaczenia spadków napięć w linii jednofazowej o napięciu znamionowym 24 V

Pomiarów wartości spadków napięć w badanej linii o napięciu znamionowym 24 V należy dokonać w układzie, którego schemat przedstawiony jest na rysunku 7.1. W układzie tym model linii (zaznaczony na rysunku grubą linią) zasilany jest z autotransformatora AT o zakresie regulacji napięcia 0÷250 V, poprzez transformator obniżający napięcie Tr o przekładni 220/24 V. Układ obciążony jest żarówkami $\dot{Z}_1 \div \dot{Z}_5$ o napięciu znamionowym równym 24 V, załączanymi przy wykorzystaniu łączników $W_1 \div W_5$.



Rys. 7.2. Schemat układu pomiarowego do wyznaczania spadków napięć w linii jednofazowej o napięciu znamionowym 230 V

W przypadku, gdy napięcie znamionowe linii wynosi 230 V, pomiarów należy dokonać w układzie, którego schemat przedstawiony został na rysunku 7.2, jako obciążenia używając:

- żarówek o napięciu znamionowym 230 V,
- żarówek o napięciu znamionowym 230 V z połączonym równolegle elementem indukcyjnym (dławik),
- żarówek o napięciu znamionowym 230 V z połączonym równolegle elementem pojemnościowym (kondensator).

Przy wykonywaniu badań na napięciu zasilającym równym 230 V należy pamiętać o włączeniu w układ pomiarowy watomierza (o odpowiednim zakresie pomiarowym), który pozwoli na wyznaczenie $\cos \varphi$ występującego w badanym układzie.

3.2. Przebieg ćwiczenia

3.2.1. Badanie linii o napięciu znamionowym 24 V

Połączyć układ pomiarowy zgodnie ze schematem przedstawionym na rysunku 7.1, zwracając szczególną uwagę na zakresy przyrządów pomiarowych.

Za pomocą autotransformatora nastawić napięcie U_1 na wartość znamionową (24 V) i utrzymywać tę wartość przez cały czas trwania pomiarów.

Zmieniając obciążenie linii – poprzez załączanie lub wyłączenie poszczególnych odbiorników Ż1÷Ż5 (wykorzystując wszystkie możliwe kombinacje wartości sumarycznej mocy żarówek) – dokonać pomiarów napięć w poszczególnych punktach pomiarowych linii oraz natężenia prądu I płynącego w obciążonych przewodach.

Wyniki pomiarów zestawień w tabeli 7.2.

Tabela 7.2. Zestawienie wyników pomiarów przy $U = 24\text{ V}$

Lp.	Wartości zmierzone							Wartości obliczone				
	P_n	U_1	U_2	U_3	U_4	U_5	I	R_{L1-5}	ΔU_{1-5}	ΔP_{1-5}	$\Delta U_{\%}$	$\Delta P_{\%}$
	W	V	V	V	V	V	A	Ω	V	W	%	%

Przyjmując średnią wartość rezystancji przewodu RL i zakładając, że przewód o przekroju $s = 2,5\text{ mm}^2$ wykonany jest z miedzi, obliczyć rzeczywistą długość linii l .

Na podstawie tabeli sporządzić i omówić wykresy: $\Delta U = f(I)$, $\Delta U_{\%} = f(I)$, $\Delta P = f(I)$, $\Delta P_{\%} = f(I)$.

3.2.2. Badanie linii o napięciu znamionowym 230 V

Połączyć układ pomiarowy zgodnie ze schematem przedstawionym na rysunku 7.2, zwracając szczególną uwagę na zakresy przyrządów pomiarowych.

Za pomocą autotransformatora nastawić napięcie U_1 na wartość znamionową (230 V) i utrzymywać tę wartość przez cały czas trwania pomiarów.

Zmieniając obciążenie linii – poprzez załączanie lub wyłączenie poszczególnych odbiorników Ż1÷Ż4 (wykorzystując wszystkie możliwe kombinacje wartości sumarycznej mocy żarówek) – dokonać pomiarów napięć w poszczególnych punktach pomiarowych linii, natężenia prądu I płynącego w obciążonych przewodach oraz mocy czynnej P .

Następnie pomiary powtórzyć przy dołączonym równolegle do układu odbiorniku indukcyjnym oraz pojemnościowym (kolejny układ). Wyniki pomiarów zestawić w tabeli 7.3.

Tabela 7.3. Zestawienie wyników pomiarów przy $U = 230\text{ V}$

Lp.	Wartości zmierzone							Wartości obliczone				
	P_n	U_1	U_2	U_3	U_4	U_5	I	R_{L1-5}	ΔU_{1-5}	ΔP_{1-5}	$\Delta U_{\%}$	$\Delta P_{\%}$
	W	V	V	V	V	V	A	Ω	V	W	%	%

Przyjmując średnią wartość rezystancji przewodu RL i zakładając, że przewód o przekroju $s = 2,5\text{mm}^2$ wykonany jest z miedzi, obliczyć rzeczywistą długość linii l.

Na podstawie tabeli sporządzić i omówić wykresy: $\Delta U = f(I)$, $\Delta U_{\%} = f(I)$, $\Delta P = f(I)$, $\Delta P_{\%} = f(I)$.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- cel ćwiczenia,
- schematy układów pomiarowych,
- tabelaryczne zestawienie wyników badań,
- obliczenia i wykresy,
- wnioski.

We wnioskach należy zwrócić szczególną uwagę na omówienie otrzymanych w wyniku pomiarów wykresów, jak również na określenie parametrów, od których zależy wartość spadku napięcia.

Literatura

1. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, Warszawa 2015.
2. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2012.
3. Niebrzydowski J.: *Sieci elektroenergetyczne*, WPB, Białystok 2000.
4. *Poradnik Inżyniera Elektryka*, praca zbiorowa, WNT, Warszawa 2011 oraz wydania późniejsze.
5. PN-IEC 60364-5-52:2002 *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych – Dobór i montaż wyposażenia elektrycznego – Oprzewodowanie*.

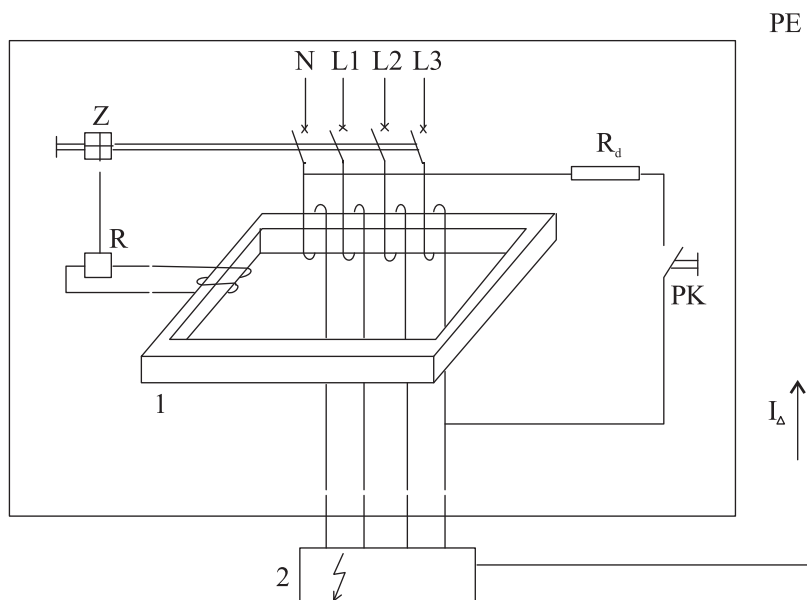
Ćwiczenie nr 8

BADANIE WYŁĄCZNIKÓW PRZECIWPORAŻENIOWYCH RÓŻNICOWOPRĄDOWYCH

1. Wiadomości wstępne

1.1. Budowa i zasada działania wyłączników różnicowoprądowych

Budowę urządzenia ochronnego różnicowoprądowego przedstawiono na rysunku 8.1.



Rysunek 8.1. Zasada budowy wyłącznika różnicowoprądowego [1]

1 – przekładnik Ferrantiego, 2 – część przewodząca dostępna odbiornika, Z – zamek wyłącznika, R – wyzwalacz, cewka wyzwalacza, PK – przycisk kontrolny, R_d – opornik dodatkowy, L1, L2, L3 – przewody fazowe, N – przewód neutralny, PE – przewód ochronny

W konstrukcji wyłącznika różnicowoprądowego można wyróżnić trzy podstawowe elementy:

- przekładnik Ferrantiego,
- wyzwalacz odryglowujący zestyki wyłącznika,
- zamek wyłącznika.

Przekładnik sumujący (Ferrantiego) obejmuje wszystkie przewody czynne (bez przewodu ochronnego PE) – przewody, przez które podczas normalnej pracy przepływa prąd wynikający z obciążenia elektrycznego powodowanego przez odbiorniki przyłączone za wyłącznikiem różnicowoprądowym. Konstrukcja wyłączników różnicowoprądowych umożliwia jednocześnie otwarcie zestyków biegunów fazowych i bieguna neutralnego. Czas wyłączenia zależy przede wszystkim od typu wyłącznika oraz od krotności prądu różnicowego I_{Δ} w stosunku do znamionowego prądu wyzwalającego $I_{\Delta N}$ [2, 4].

W warunkach normalnej pracy suma wartości chwilowych prądów przepływających przewodami fazowymi i neutralnym jest równa zeru:

$$i_{L1} + i_{L2} + i_{L3} + i_N = 0. \quad (1)$$

W wyłączniku różnicowoprądowym każdy przewód fazowy oraz neutralny ma nawiniętą na rdzeniu jednakową liczbę zwojów. W związku z tym, w trakcie normalnej pracy w rdzeniu nie występuje strumień magnetyczny. Jeżeli w chronionym wyłącznikiem obwodzie wystąpi zakłócenie powodujące przepływ prądu różnicowego Δi w przewodzie ochronnym PE – suma prądów w równaniu (1) będzie różna od zera. W rdzeniu przekładnika Ferrantiego indukuje się wówczas strumień magnetyczny, który powoduje przepływ prądu w obwodzie cewki wyzwalacza różnicowego. Przekroczenie wartości znamionowej prądu różnicowego Δi powoduje zwolnienie zamka i zadziałanie wyłącznika (otwarcie styków ruchomych – najczęściej przy pomocy napędu sprężynowego). Przycisk kontrolny PK służy do sprawdzenia sprawności wyłącznika. Po jego naciśnięciu następuje wymuszenie w obwodzie z opornikiem dodatkowym prądu różnicowego (o wartości zależnej od wartości rezystancji opornika dodatkowego), który powoduje wyłączenie wyłącznika. Sprawność działania wyłącznika należy kontrolować w czasie jego eksploatacji poprzez naciśnięcie przycisku kontrolnego i sprawdzenie otwarcia styków głównych wyłącznika – braku napięcia na zaciskach odejściowych.

Wyłączniki różnicowoprądowe reagują tylko na prąd płynący (w wyniku uszkodzenia) do uziemionego przewodu PE lub do ziemi. Wyłączniki nie reagują na prądy przetężeniowe (przeciążeniowe, zwarciove), które przepływają przez przewody robocze. W związku z tym wymaga się, aby każdy wyłącznik różnicowoprądowy był dobezpieczony urządzeniem przetężeniowym (najczęściej stosowane są do tego wyłączniki nadprądowe bądź, rzadziej, wkładki bezpiecznikowe), którego prąd zadziałania jest nie większy od prądu znamionowego ciągłego ochronianego wyłącznika różnicowoprądowego [1, 2, 3, 4].

Podstawowe parametry wyłączników różnicowoprądowych:

- napięcie znamionowe U_N – dla wyłączników jednofazowych (dwubiegunowych) wynosi ono 230 V, a dla wyłączników trójfazowych (czterobiegunowych) 400 V;
- prąd znamionowy ciągły I_n , (najczęściej spotyka się wyłączniki o prądach 16, 20, 25, 40, 63, 100 A);
- typ wyłącznika (tabela 8.1);
- częstotliwość znamionowa f_n ;
- prąd znamionowy wyzwalający $I_{\Delta n}$; wyłączniki różnicowoprądowe budowane są jako:
 - wysokoczułe o $I_{\Delta n}$ równym 6, 10, 30 mA,
 - średniczułe o $I_{\Delta n}$ równym 100, 300, 500 mA,
 - niskoczułe o $I_{\Delta n}$ równym 1000, 3000 mA.

Tabela 8.1. Typy wyłączników różnicowoprądowych [1]

Typ	Zakres stosowania
AC	Do stosowania przy prądach sinusoidalnie przemiennych. Wyłączniki można stosować do zabezpieczenia instalacji i urządzeń elektrycznych, w których nie są zainstalowane urządzenia energoelektroniczne mogące powodować znaczne odkształcenia parametrów sieci zasilającej.
A	Do stosowania przy prądach sinusoidalnie przemiennych, pulsujących stałych, pulsujących stałych ze składową wygładzoną 6 mA.
B	Do stosowania w sieciach, w których prąd ma przebieg sinusoidalnie przemienny, stały pulsujący lub sinusoidalny ze składową wygładzoną o wartości większej niż 0,4 $I_{\Delta n}$ lub 10 mA, stały z układów prostownikowych. Wyłączniki posiadają człon działający w sposób bezpośredni na prądy różnicowe oraz człon o działaniu pośrednim reagujący na składową stałą tego prądu.
G	Wyłącznik krótkowzłoczny o czasie przetrzymywania 10 ms. Odporny na udarowy prąd różnicowy 3 kA, 8/20 μ s.
S	Wyłącznik selektywny działający z opóźnieniem. Opóźnienie czasowe wyzwalania – element RC w obwodzie wtórnym przekładnika sumującego. Przeznaczony do współpracy przy połączeniu szeregowym z wyłącznikiem różnicowoprądowym bezzwłocznym.

Z punktu widzenia obciążalności zwarciowej rozróżnia się wyłączniki różnicowoprądowe [4]:

- a) bez członu przetężeniowego, charakteryzujące się zdolnością wyłączenia prądu o wartości co najmniej równej 10-krotnej wartości prądu znamionowego ciągłego, ale nie mniejszej niż 500 A; tego typu wyłączniki wymagają zabezpieczenia wyłącznikami nadprądowymi lub bezpiecznikami;
- b) z wyzwalaczami przetężeniowymi, o zdolności wyłączenia porównywalnej z wyłącznikami instalacyjnymi nadprądowymi; wyłączniki tego typu mają podany typ charakterystyki, tak samo jak wyłączniki nadprądowe, np. B16/0,03 oznacza charakterystykę B, prąd znamionowy 16 A, prąd różnicowy 0,03 A; ponadto wyłączniki posiadają symbol graficzny, który określa

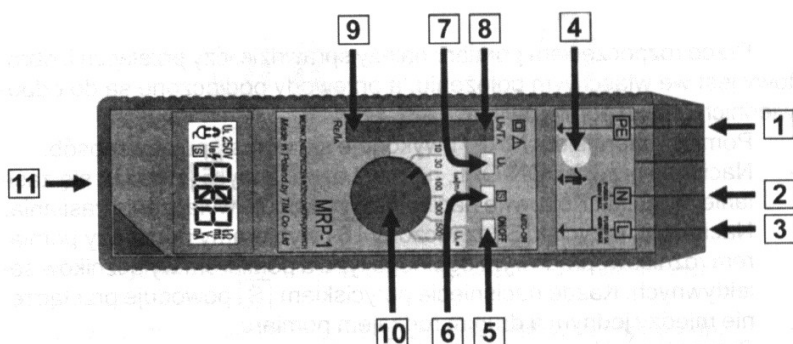
wartość prądu zwarciovego umownego (np. 6000 oznacza wartość prądu zwarciovego równą 6 kA).

1.2. Zasady pomiaru miernikiem MRP-1

Miernik zabezpieczeń różnicowoprądowych typu MRP-1 jest przenośnym, cyfrowym przyrządem przeznaczonym do pomiaru parametrów wyłączników różnicowoprądowych (RCD) [5]. Dodatkowo wyposażony jest w układ pomiaru wartości skutecznych napięć przemiennych. Miernik MRP-1 można stosować w sieciach prądu przemiennego jednofazowego i trójfazowego o napięciu znamionowym 230/400 V i częstotliwości 50 Hz.

Miernik ten umożliwia:

- pomiar prądu wyzwalań wyłączenia RCD,
- pomiar napięcia dotykowego,
- pomiar rezystancji uziemienia,
- skontrolowanie poprawności podłączenia gniazdka sieciowego,
- pomiar czasu zadziałania wyłącznika RCD, przy prądzie wyzwalającym równym $I_{\Delta N}$.

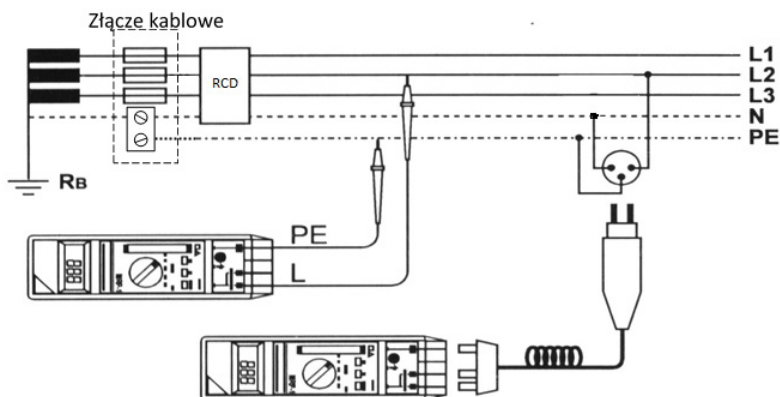


Rysunek 8.2. Miernik zabezpieczeń różnicowoprądowych typu MRP-1 [5]

1, 2, 3 – gniazda pomiarowe; 4 – elektroda dotykowa; 5 – przycisk załącz/wyłącz; 6 – przycisk wyboru parametrów; 7 – przycisk wyboru napięcia dotykowego; 8, 9 – przycisk inicjujący pomiar; 10 – przełącznik obrotowy; 11 – obudowa

W celu pomiaru z wykorzystaniem miernika MRP-1 należy ustawić przełącznik obrotowy (oznaczony na rysunku 8.2 jako nr 10) we właściwym położeniu, wybierając wartość zgodną z wartością prądu $I_{\Delta N}$ badanego wyłącznika różnicowoprądowego i podłączyć przyrząd do sprawdzanego urządzenia (sieci) poprzez gniazda oznaczone numerami 1, 2, 3. Następnie należy nacisnąć przycisk inicjujący pomiar (oznaczony numerem 8 – dla pomiaru napięcia dotykowego oraz czasu wyłączenia RCD lub 9 – dla pomiaru rezystancji obwodu oraz prądu $I_{\Delta N}$).

Miernik przyłącza się (rysunek 8.3) do instalacji wyposażonej w gniazdka wtyczkowe poprzez sondę pomiarową zakończoną wtyczką.



Rysunek 8.3. Podłączenie miernika MRP-1 do sieci w celu badania wyłącznika różnicowoprądowego [5]

Przed rozpoczęciem pomiaru należy się upewnić, czy przełącznik obrotowy jest we właściwym położeniu, a przewody podłączone są do odpowiednich gniazd pomiarowych.

Pomiary miernikiem MRP-1 wykonuje się w następujący sposób:

1. Nacisnąć przycisk ON/OFF (na rysunku 8.2 oznaczony nr 5). Ponowne naciśnięcie przycisku powoduje wyłączenie zasilania.
2. Naciskając przycisk S (oznaczony nr 6), wybiera się pomiędzy pomiarem różnicowoprądowym ogólnego typu a pomiarem wyłączników selektywnych.
3. Przyciskiem U_L (oznaczonym nr 7) wybiera się odpowiednią wartość napięcia bezpiecznego: 25 V lub 50 V. Przełączenie tej wartości sygnalizowane jest sygnałem brzęczyka oraz wyświetloną wartością U_L .
4. Przyciskiem U_B/T_A (oznaczonym nr 8) wykonuje się pomiar wartości napięcia dotykowego lub (po drugim wciśnięciu przycisku) czasu zadziałania wyłącznika.
5. Przyciskiem R_E/I_A (oznaczonym nr 9) wykonuje się pomiar wartości rezystancji obwodu lub (po drugim wciśnięciu przycisku) prądu zadziałania wyłącznika.
6. Elektroda dotykowa (oznaczona nr 4) służy do szybkiego sprawdzenia przewodu PE w gniazdku. Jeśli różnica potencjałów pomiędzy zaciskiem PE a dotkniętą elektrodą przekracza 50 V, na wyświetlaczu pojawia się napis PE.

1.2.1. Pomiar napięcia dotykowego

W celu zmierzenia wartości napięcia dotykowego należy:

1. Wybrać przełącznikiem obrotowym wartość znamionową prądu różnicowego $I_{\Delta N}$.
2. Nacisnąć przycisk U_B/T_A (oznaczonym nr 8) – pomiar trwa około 2 sekund.

W przypadku prawidłowego pomiaru na wyświetlaczu zostanie wyświetlona wartość napięcia dotykowego (napięcie dotykowe wskazywane jest do wartości 99 V), odniesiona do prądu znamionowego różnicowego ($I_{\Delta N}$). W praktyce napięcie dotykowe wynosi około 1 V. Jeżeli napięcie dotykowe przekroczy ustawioną uprzednią wartość napięcia bezpiecznego U_L , wówczas pomiar czasu zadziałania zostaje zablokowany.

1.2.2. Test wyłączania i pomiar czasu zadziałania wyłącznika ochronnego

Test wyłączania, z jednoczesnym pomiarem czasu zadziałania wyłącznika różnicowoprądowego, możliwy jest tylko po uprzednim wykonaniu pomiaru napięcia dotykowego. W celu zainicjowania tego pomiaru należy ponownie nacisnąć przycisk U_B/T_A . Naciśnięcie przycisku U_B/T_A bezpośrednio po zmianie położenia przełącznika obrotowego lub po naciśnięciu innego przycisku wywoła pomiar napięcia dotykowego. Pomiar czasu zadziałania jest blokowany, kiedy wynik pomiaru napięcia dotykowego wykazał przekroczenie ustawionej wartości napięcia bezpiecznego U_L .

1.2.3. Pomiar rezystancji uziemienia

W celu zmierzenia wartości rezystancji uziemienia należy:

1. Wybrać przełącznikiem obrotowym wartość znamionową prądu różnicowego $I_{\Delta N}$.
2. Zainicjować pomiar naciskając przycisk R_E/I_A – pomiar trwa około 2 sekund.

Jeżeli pomiar zostanie wykonany poprawnie, na wyświetlaczu pojawi się wartość rezystancji uziemienia (wartość wyświetlana jest w k Ω). W przypadku, gdy zmierzona wartość rezystancji jest na tyle duża, że przepływ prądu różnicowego równego $I_{\Delta N}$ spowodowałby powstanie napięcia dotykowego o wartości większej niż wybrana wartość napięcia bezpiecznego U_L , pomiar prądu zadziałania jest automatycznie blokowany.

1.2.4. Pomiar prądu zadziałania wyłącznika

Pomiar prądu zadziałania wyłącznika różnicowoprądowego możliwy jest tylko bezpośrednio po uprzednim wykonaniu pomiaru rezystancji uziemienia, poprzez ponowne naciśnięcie przycisku R_E/I_A .

1.3. Interpretacja wyników

Przedział, w którym powinien znajdować się prąd zadziałania wyłącznika różnicowoprądowego, jest różny w zależności od typu danego wyłącznika. W przypadku najbardziej rozpowszechnionych wyłączników różnicowoprądowych typu AC (prądu przemiennego) prąd zadziałania powinien się zawierać w przedziale $(0,5 \div 1,0) I_{\Delta N}$.

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową i zasadą działania wyłącznika przeciwporażeniowego różnicowoprądowego oraz poznanie zasady działania i zakresu stosowania mierników zabezpieczeń różnicowoprądowych. W czasie ćwiczenia należy sprawdzić (analizując otrzymane w wyniku pomiarów wartości), czy badane wyłączniki różnicowoprądowe spełniają wymagania norm i czy mogą być dopuszczone do eksploatacji.

3. Program badań

W czasie ćwiczenia należy:

- zapoznać się z budową i instrukcją obsługi wskazanych przez prowadzącego mierników;
- wykonać oględziny oraz próby dla wskazanych przez prowadzącego wyłączników różnicowoprądowych;
- sporządzić protokoły z badań;
- ocenić, czy badane wyłączniki różnicowoprądowe mogą być dopuszczone do eksploatacji.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- wyniki badań zestawione w tabelach,
- wnioski wynikające z porównania wyników sprawdzeń badanych wyłączników różnicowoprądowych z uwzględnieniem:
 - zalet i wad oraz zakresu stosowania badanych wyłączników różnicowoprądowych,
 - oceny skuteczności ochrony przeciwporażeniowej w instalacjach zabezpieczonych badanymi wyłącznikami różnicowoprądowymi,
- protokoły ze sprawdzeń badanych urządzeń różnicowoprądowych zgodne z PN-HD 60364-6 [6].

Literatura

1. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, wyd. 2, Warszawa 2015.
2. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2013.
3. Markiewicz H.: *Bezpieczeństwo w elektroenergetyce*, WNT, Warszawa 2009.
4. Markiewicz H.: *Urządzenia elektroenergetyczne*, WNT, Warszawa 2012.
5. Instrukcje do mierników firmy Sonel
6. PN-HD 60364-6: 2008 *Instalacje elektryczne niskiego napięcia – Część 6: Sprawdzenie*.

Ćwiczenie nr 9

BADANIE SKUTECZNOŚCI OCHRONY PRZECIWPORAŻENIOWEJ W INSTALACJACH ELEKTRYCZNYCH NISKIEGO NAPIĘCIA

1. Wiadomości wstępne

Praca przy urządzeniach elektroenergetycznych może być przyczyną wystąpienia nieszczęśliwego wypadku, spowodowanego bezpośrednim lub pośrednim oddziaływaniem prądu elektrycznego na organizm ludzki. Do podstawowych przyczyn porażen prądem elektrycznym należą [3]:

- wadliwa budowa urządzeń,
- uszkodzona izolacja lub obudowa urządzenia,
- nieprzestrzeganie przepisów bezpieczeństwa pracy.

Skutki porażenia prądem elektrycznym zależą głównie od [2]:

- natężenia prądu przepływającego przez ciało człowieka;
- czasu, w którym prąd rażeniowy przepływa przez organizm ludzki;
- rezystancji ciała człowieka oraz rezystancji przejścia (np. obuwia, ubrania);
- drogi przepływu prądu w organizmie (np. ręka–ręka, ręka–nogi).

Rozróżnia się dwa rodzaje środków ochrony przeciwporażeniowej: ochrona przed dotykiem bezpośrednim (ochrona podstawowa) i ochrona przed dotykiem pośrednim (ochrona przy uszkodzeniu) [1].

Ochrona przed dotykiem bezpośrednim (ochrona przeciwporażeniowa podstawowa) ma na celu wyeliminowanie lub ograniczenie prawdopodobieństwa bezpośredniego dotyku przez człowieka i zwierzę części czynnych (części znajdujących się w czasie normalnej pracy urządzeń elektrycznych pod napięciem) instalacji elektrycznych i odbiorników. Ochrona ta realizowana jest poprzez [2, 3, 4]:

- izolowanie części czynnych urządzeń elektrycznych;
- umieszczenie części czynnych urządzeń elektrycznych i elementów instalacji poza zasięgiem ręki;
- użycie ogrodzenia lub obudowy;
- zastosowanie barier i przeszkód, uniemożliwiających dotknięcie części czynnych;
- zastosowanie bezpiecznego napięcia.

Ochrona przed dotykiem pośrednim (ochrona przy uszkodzeniu) ma na celu zapobieganie niebezpiecznym skutkom dotknięcia części przewodzących dostępnych w przypadku pojawienia się na nich napięcia (w warunkach zakłóceń).

Ochrona przed dotykiem pośrednim realizowana jest poprzez zastosowanie [1, 2, 3, 4]:

- *urządzeń o II klasie ochronności* – zastosowanie izolacji urządzeń o takich parametrach technicznych, aby ograniczała do minimum możliwość porażenia prądem elektrycznym;
- *izolacji stanowiska* – izolowanie stanowiska od ziemi i wyrównanie potencjałów części przewodzących obcych dostępnych z danego stanowiska;
- *nieuziemionych połączeń wyrównawczych* – połączeń elektrycznych, które zapobiegają występowaniu różnic potencjałów pomiędzy jednocześnie dostępnymi częściami przewodzącymi; połączenia te łączą wszystkie występujące elementy przewodzące;
- *separacji elektrycznej* – rozdzielenie (np. przy użyciu transformatora separacyjnego) obwodu zasilającego i obwodu odbiorczego, tak aby w razie uszkodzenia izolacji podstawowej, w obwodzie separowanym nie wystąpiły warunki grożące porażeniem elektrycznym;
- *samoczynnego wyłączenia zasilania* – połączenie części przewodzących dostępnych (nieznajdujących się w warunkach normalnej pracy pod napięciem, lecz na których może pojawić się napięcie w wyniku uszkodzenia) z uzziemionym przewodem ochronnym PE (lub przewodem ochronno-neutralnym PEN) i spowodowanie (w warunkach zakłóceń) samoczynnego wyłączenia zasilania; urządzenie zabezpieczające (wyłączające) powinno działać w taki sposób, aby w przypadku zwarcia między częścią czynną a częścią przewodzącą dostępną, napięcie na części przewodzącej dostępnej zostało wyłączone w czasie niepowodującym u człowieka niebezpiecznych skutków patofizjologicznych lub nie przekroczyło wartości napięcia bezpiecznego dopuszczalnego długotrwale U_L ; w tabeli 1 podane zostały wartości granicznych, dopuszczalnych czasów wyłączenia w sieciach typu TN; w pewnych okolicznościach dopuszcza się, aby czas wyłączenia był dłuższy niż podany w tabeli 9.1, jednak nie może przekraczać 5 s.

Tabela 9.1. Najdłuższe dopuszczalne czasy wyłączenia zasilania w sieciach typu TN [1]

Napięcie znamionowe względem ziemi U_0 [V]	Czasy wyłączenia [s]	
	AC	DC
od 50 do 120	0,8	–
powyżej 120 do 230	0,4	5
powyżej 230 do 400	0,2	0,4
powyżej 400	0,1	0,1

Ochrona przez zastosowanie samoczynnego wyłączenia zasilania jest realizowana poprzez:

- urządzenia ochronne przetężeniowe (wyłączniki z wyzwalaczami nadprądowymi lub przekaźnikami nadprądowymi, bezpieczniki z wkładkami topikowymi);
- urządzenia ochronne różnicowoprądowe.

Urządzenia różnicowoprądowe można stosować we wszystkich układach sieci z wyjątkiem układu TN-C. Jeżeli znamionowy prąd różnicowy urządzenia nie jest większy niż 500 mA, to spełnia ono także rolę zabezpieczenia przeciwpożarowego.

Sprawdzenie warunku samoczynnego wyłączenia zasilania polega na sprawdzeniu warunku [1, 2]:

$$Z_s \cdot I_a < U_o \quad (1)$$

w którym: Z_s – impedancja pętli zwarciowej obejmującej źródło zasilania, przewód roboczy aż do punktu zwarcia i przewód ochronny między punktem zwarcia a źródłem; I_a – prąd powodujący samoczynne zadziałanie urządzenia wyłączającego; U_o – napięcie znamionowe względem ziemi.

Wartość prądu I_a wyznacza się na podstawie charakterystyk czasowo-prądowych zabezpieczeń nadprądowych lub wartości współczynników k przyjętych dla danych zabezpieczeń. Wówczas:

$$I_a = k \cdot I_n \quad (2)$$

gdzie: I_n – wartość znamionowa prądu urządzenia zabezpieczającego [A], k -krotność prądu znamionowego powodująca zadziałanie urządzenia zabezpieczającego w określonym czasie [3]:

$k = 5$ dla charakterystyki B,

$k = 10$ dla charakterystyki C,

$k = 20$ dla charakterystyki D,

$k = 1$ dla wyłączników różnicowoprądowych typu AC,

$k = 1,4$ dla wyłączników różnicowoprądowych typu A,

$k = 2$ dla wyłączników różnicowoprądowych typu B.

Jeżeli do wyłączenia zasilania zastosowano urządzenia ochronne różnicowoprądowe o znamionowym prądzie różnicowym $I_{\Delta N} < 500\text{mA}$, to zazwyczaj pomiar impedancji pętli zwarciowej nie jest konieczny [1]. Alternatywnie wystarczające jest wówczas sprawdzenie ciągłości elektrycznej żył przewodów ochronnych, jeżeli są dostępne obliczenia impedancji pętli zwarciowej lub rezystancji przewodów ochronnych, a sposób wykonania instalacji umożliwia sprawdzenie długości i przekroju przewodów. Spełnienie wymagań można również sprawdzić mierząc rezystancję przewodów ochronnych.

1.1. Pomiar impedancji pętli zwarcia

1.1.1. Pomiar impedancji pętli zwarcia miernikiem MZW-5

Miernik MZW-5 (rysunek 9.1) służy do badania skuteczności ochrony przeciwporażeniowej w sieciach o napięciu 230/400 V, mających bezpośrednio uzziemiony punkt neutralny.



Rysunek 9.1. Widok płyty czołowej miernika WZW-5 [katalog dystrybutora]

Miernik MZW-5 pozwala:

- zmierzyć wartość napięcia roboczego sieci względem ziemi,
- sprawdzić ciągłość obwodu pętli zwarciowej,
- zmierzyć wartość impedancji pętli zwarcia.

Wartość impedancji pętli zwarcia wyznacza się na podstawie pomiaru wartości napięcia U_1 pomiędzy przewodem skrajnym a dostępną częścią przewodzącą (bez sztucznego zwarcia) oraz napięcia U_2 pomiędzy tymi punktami w czasie sztucznego zwarcia.

Pomiar wartości impedancji pętli zwarcia miernikiem MZW-5 wykonuje się w następujący sposób:

1. Jeden zacisk pomiarowy przyrządu (oznaczony „F”) należy połączyć z przewodem fazowym obwodu zasilającego badane urządzenie, a drugi zacisk (oznaczony „50 A” lub „100 A”) z częścią przewodzącą dostępną badanego urządzenia. Zacisk „50 A” wykorzystuje się, gdy prąd znamionowy zabez-

pieczenia (wyłącznika nadprądowego, bezpiecznika) chroniącego badany obwód/urządzenie jest nie większy niż 10 A. W pozostałych przypadkach należy wykorzystać zacisk „100 A”.

2. Dokonać pomiaru wartości napięcia fazowego U_1 ustawiając łącznik „POMIAR” w pozycji U_1 .
3. Dokonać kontroli ciągłości badanego obwodu przez ustawienie przełącznika „POMIAR” w pozycji K . Woltomierz powinien wskazywać napięcie równe napięciu fazowemu sieci U_1 . Gdy wskazanie woltomierza jest mniejsze o nie mniej niż 5% od wartości napięcia U_1 , dalszych pomiarów nie wolno wykonywać.
4. Ustawić przełącznik „POMIAR” w pozycji U_2 – wskazówka woltomierza powinna wskazywać zero. Gdy wskazówka woltomierza nie znajduje się w tej pozycji, należy wyzerować miernik poprzez krótkotrwałe naciśnięcie przycisku „KASOWANIE”.
5. Nacisnąć przycisk „ZWARCIE” i odczytać wartość napięcia U_2 przy maksymalnym wychyleniu wskazówki woltomierza.
6. Pomiary powtórzyć trzykrotnie.
7. Na podstawie pomiarów U_1 i U_2 obliczyć wartość impedancji pętli zwarcia, odpowiednio do wartości prądu zwarciovego (100 A lub 50 A):

$$Z_p(50 A) = K1(U1/U2 - 1), \quad (3)$$

$$Z_p(100 A) = K2(U1/U2 - 1). \quad (4)$$

Wartości K_1 i K_2 podane są na tylnej płycie miernika.

1.1.2. Pomiary impedancji pętli zwarcia miernikiem MZC-1

Przyrząd MZC-1 (rysunek 9.2) jest przeznaczony do badania kontrolnego ochrony przeciwporażeniowej w sieciach typu TN i TT.



Rysunek 9.2. Widok miernika MZC-1 [katalog dystrybutora]

W środkowej części miernika znajduje się wyświetlacz umożliwiający cyfrowy odczyt wartości mierzonego napięcia badanego obwodu oraz oporu pętli zwarciowej badanego obwodu. Obok wyświetlacza umieszczona jest neonowa lampka, której zadaniem jest sygnalizowanie obecności napięcia na wejściu przyrządu (ciągłość obwodu). Poniżej wyświetlacza znajduje się łącznik służący do załączenia i wyłączenia zasilania przyrządu (bateria zasilająca znajduje się w rękojeści przyrządu). Obok łącznika umieszczono przycisk służący do inicjowania pomiaru wartości rezystancji pętli zwarciowej.

Miernik MZC-1 umożliwia wykonanie pomiarów:

- napięć fazowych i międzyprzewodowych sieci,
- rezystancji pętli zwarcia,
- rezystancji uziemienia.

Pomiar wartości rezystancji pętli zwarcia w instalacjach elektrycznych wykonuje się miernikiem MZC-1, zachowując następujący ciąg czynności:

1. Jeden przewód przyłączeniowy przyrządu należy połączyć z częścią przewodzącą dostępną badanego urządzenia. Drugi przewód połączyć z przewodem fazowym obwodu zasilającego badane urządzenie.
2. Świecenie neonówki świadczy o ciągłości pętli zwarciowej i upoważnia do wykonania dalszych czynności pomiarowych.
3. Włączyć zasilanie przyrządu wciskając przełącznik zasilający. Przyrząd powinien wskazać wartość napięcia roboczego sieci U_1 .
4. Wykonać sztuczne zwarcie poprzez naciśnięcie przycisku zwarciowego. Odczytać zmierzoną wartość rezystancji pętli zwarciowej R_p – wartość ta wyświetlana jest przez przyrząd przez około 4 s, po czym następuje ponowny pomiar wartości napięcia zasilającego.
5. Gdy przyrząd powróci do wskazania wartości napięcia sieci U_1 , możliwe jest wykonanie powtórnego pomiaru wartości rezystancji pętli zwarcia.
6. Pomiar należy powtórzyć trzykrotnie.

1.1.3. Pomiar rezystancji pętli zwarcia miernikiem MZC-2

Miernik MZC-2 (rysunek 9.3) – służy do kontrolnych badań samoczynnego wyłączenia zasilania w sieciach elektroenergetycznych typu TN i TT.



Rysunek 9.3. Widok miernika MZC-2 [katalog dystrybutora]

Miernik MZC-2 umożliwia dokonanie pomiarów [5]:

- napięć fazowych i międzyprzewodowych sieci,
- rezystancji pętli zwarciowej,
- rezystancji uziemienia.

Pomiar impedancji pętli zwarciowej miernikiem MZC-2 wykonuje się w następujący sposób:

1. Przewody miernika należy połączyć z chronioną obudową badanego urządzenia oraz z przewodem fazowym tegoż urządzenia, zgodnie z oznaczeniami podanymi na płycie czołowej miernika.
2. Włączyć zasilanie bateryjne przyrządu, wciskając przycisk oznaczony „ON”. Począć na wyświetlacz wartości zmierzonego napięcia fazowego sieci.
3. Wykonać sztuczne zwarcie poprzez naciśnięcie przycisku pomiarowego wybranego zakresu i odczytać zmierzoną wartość rezystancji pętli zwarcia.
4. Wykonanie powtórnego pomiaru jest możliwe, gdy przyrząd ponownie zacznie wskazywać napięcie sieci.
5. Pomiar należy powtórzyć trzykrotnie.

1.2. Przykładowy protokół z badań skuteczności ochrony przeciwporażeniowej

PROTOKÓŁ nr ...

BADANIA SKUTECZNOŚCI OCHRONY PRZECIWPORAŻENIOWEJ URZĄDZEŃ ORAZ INSTALACJI ELEKTRYCZNEJ

1. Zleceniodawca:
2. Obiekt badań:
3. Data badania:
4. Rodzaj zasilania:
5. Przyrządy pomiarowe:
6. Wynik oględzin – pozytywny/negatywny*.

Wyniki badań:

Lp.	Osprzęt elektroinstalacyjny (nr, typ gniazda, oprawy, urządzenia)	Typ zabezpieczenia	In za-bezp.	Ia	Uo	Zs	Zs-Ia	Ochrona skuteczna
			[A]	[A]	[V]	[Ω]	[V]	TAK – NIE
1.								
2.								
3.								
4.								
5.								
6.								
7.								
8.								

7. Ocena wyników badań:

Badana instalacja/urządzenie* posiada zapewnioną/niezapewnioną* ochronę przeciwporażeniową poprzez samoczynne wyłączenie zasilania.

* niewłaściwe skreślić

Uwagi:

8. Termin następnych badań:

Badania wykonali (imię, nazwisko, nr uprawnień):

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z wymaganiami stawianymi ochronie przeciwporażeniowej realizowanej poprzez samoczynne wyłączenia zasilania oraz z zasadą działania i zakresem stosowania podstawowych mierników wykorzystywanych do badania tego środka ochrony. Zakres ćwiczenia obejmuje wykonanie kontroli skuteczności działania ochrony przeciwporażeniowej poprzez samoczynne wyłączenie zasilania wybranych urządzeń elektrycznych niskiego napięcia.

3. Program badań

W czasie ćwiczenia należy:

- zapoznać się z budową i instrukcją obsługi mierników wskazanych przez prowadzącego;
- wykonać pomiary impedancji (rezystancji) pętli zwarciowej przy wykorzystaniu mierników wskazanych przez prowadzącego; pomiary wykonać dla wskazanych przez prowadzącego jednofazowych gniazd wtyczkowych oraz dla silnika trójfazowego (miedzy wybranymi elementami silnika a poszczególnymi zaciskami zasilającymi);
- ocenić skuteczność ochrony przeciwporażeniowej badanych urządzeń;
- sporządzić protokoły z przeprowadzonych badań.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie studenckie powinno zawierać:

- cel ćwiczenia,
- schematy połączonych w trakcie ćwiczenia układów badawczych,
- tabele wyników,
- uwagi i wnioski końcowe, a w szczególności:
 - ocenę skuteczności ochrony przeciwporażeniowej badanych urządzeń elektrycznych; jeżeli jakieś urządzenie nie spełnia warunku samoczynnego wyłączenia zasilania, należy podać, co zmienić w badanym układzie, aby warunek został spełniony;
 - subiektywną ocenę stosowanych do pomiarów wartości impedancji pętli zwarciowej mierników (wybór najlepszego, zdaniem wykonującego sprawozdanie, miernika).

Literatura

1. PN-HD 60364-4-41 2009: *Instalacje elektryczne niskiego napięcia. Część 4-41: Ochrona dla zapewnienia bezpieczeństwa – Ochrona przed porażeniem elektrycznym.*
2. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, wyd. 2, Warszawa 2015.
3. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2012.
4. Markiewicz H.: *Bezpieczeństwo w elektroenergetyce*, WNT, Warszawa 2009.
5. Instrukcje obsługi mierników firmy Sonel.

Ćwiczenie nr 10

BADANIE WYŁĄCZNIKÓW SAMOCZYNNYCH NISKIEGO NAPIĘCIA

1. Wiadomości wstępne

1.1. Ogólna charakterystyka wyłączników niskiego napięcia

Nowoczesną formą konstrukcyjną łączników niskiego napięcia są wyłączniki kompaktowe, przerywające samoczynnie obwód w momencie zakłócenia (np. zwarcia, przeciążenia, obniżenia albo zaniku napięcia). Powinny one zapewnić dużą wytrzymałość zwarciovą przy wysokiej częstości łączeń. Wyłączniki samoczynne niskonapięciowe produkowane są wyłącznie jako suche.

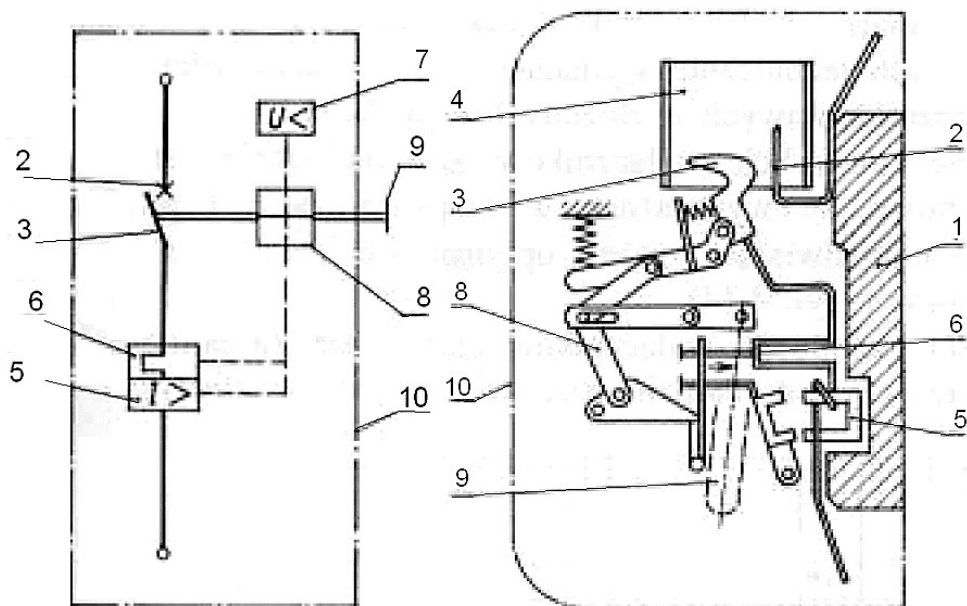
Podstawowe elementy funkcjonalne wyłącznika [1, 2]:

- układ zestyków głównych i pomocniczych (złożony ze styków stałych i ruchomych),
- komora gasząca,
- zamek,
- urządzenia wyzwalające,
- napęd,
- obudowa wraz z zaciskami przyłączeniowymi.

Układ połączeń przedstawiający podstawowe elementy składowe oraz szkic budowy wyłączników samoczynnych niskiego napięcia przedstawiony jest na rysunku 10.1.

Jednym z elementów wyłącznika jest zamek, który powoduje, że po zamknięciu się styków wyłącznika układ napędowy zostaje zaryglowany i zmiana wartości siły docisku styków ruchomych (np. w wyniku przerwania prądu w obwodzie cewki elektromagnesu napędowego) nie powoduje ich rozwarcia się. Zwolnienie zapadki zamka wyłącznika zamkniętego powoduje otwarcie jego styków głównych. Podobnie, gdyby zapadka zamka została zwolniona w trakcie zamykania wyłącznika, styki główne rozewrą się, niezależnie od ruchu dźwigni napędowej. W związku z tym, jeżeli w trakcie załączania wyłącznika okaże się, że w załączonym obwodzie występuje np. zwarcie, to styki ruchome powrócą – dzięki swobodnemu sprzęgłu – do położenia spoczynkowego nawet wówczas, gdy układ napędowy nadal działa w kierunku zamknięcia styków wyłącznika.

Zwolnienie zapadki zamka następuje w wyniku zadziałania różnego rodzaju wyzwalaczy lub przekaźników (w zależności od typu wyłącznika mogą to być wyzwalacze nadprądowe, nadnapięciowe, zanikowe, różnicowoprądowe itp.), dzięki którym wyłącznik samoczynnie wyłącza obwód w razie przetężenia, odwrócenia kierunku przepływu energii, nadmiernego obniżenia napięcia, lub innego stanu zakłóceniewego.



Rysunek 10.1. Układ połączeń podstawowych elementów oraz szkic budowy wyłączników samoczynnych [3]

1 – podstawa; 2, 3 – styk nieruchomy i ruchomy; 4 – komora gaszeniowa; 5 – wyzwalacz nadprądowy elektromagnetyczny; 6 – wyzwalacz cieplny; 7 – cewka podnapięciowa; 8 – zamek; 9 – dźwignia napędu; 10 – obudowa wyłącznika

1.2. Podział wyłączników niskiego napięcia

Wyłączniki niskonapięciowe można podzielić na trzy grupy, różniące się znamionowym prądem ciągłym, prądem wyłączalnym oraz wyposażeniem [3]:

- wyłączniki instalacyjne,
- wyłączniki sieciowe,
- wyłączniki stacyjne.

Wyłączniki instalacyjne produkowane są z przeznaczeniem do instalacji domowych oraz do obwodów silnikowych. Mają one wyłącznie napęd ręczny i budowane są na prąd znamionowy ciągły do 63 A i prąd wyłączalny (w zależności

od typu) od 3 do 10 kA. Wyłączniki silnikowe posiadają nastawialne wyzwalacze przeciążeniowe oraz mogą być wyposażone w wyzwalacze napięciowe.

Wyłączniki sieciowe produkowane są o prądach znamionowych do 630 A i mają przeważnie konstrukcję tzw. kompaktową (zwartą, o niedużych wymiarach) o mocnej, izolacyjnej obudowie. Są przystosowane do instalowania w niedużych rozdzielnicach. Małe wymiary, bezpieczeństwo obsługi oraz brak wymagań dotyczących konserwacji powodują, że łączniki te znajdują szerokie zastosowanie jako wyłączniki odpływowe. Ze względu na budowę ich komór gaszeniowych mogą one wyłączać prądy zwarciovowe do 35 kA, a przy zastosowaniu ograniczników prądu zwarciovowego – nawet powyżej 35 kA. Mają na ogół nieregulowane wyzwalacze przeciążeniowe i zwarciovowe. Mogą być wyposażone w zestyki pomocnicze oraz wyzwalacze napięciowe: wyzwalacz podnapięciowy i/lub wyzwalacz napięciowy wzrostowy.

Wyłączniki stacyjne przeznaczone są do instalowania w stacjach transformatorowo-rozdzielczych i rozdzielnicach dużej mocy, czyli w miejscach, gdzie występują największe prądy robocze i zwarciovowe. Wyłączniki stacyjne mają prąd znamionowy ciągły mieszczący się w granicach od 400 do 4000 A i prąd wyłączalny w zakresie 20 – 80 kA. Oprócz napędu ręcznego mogą posiadać one napęd maszynowy – zwykle silnikowy, dzięki czemu mogą być załączane zdalnie.

Do podstawowych parametrów wyłączników należą [1]:

- *umowny prąd niezadziałania* – największa wartość skuteczna prądu, który może przepływać przez wyłącznik w określonym (umownym) czasie, nie powodując jego zadziałania;
- *umowny prąd zadziałania* – najmniejsza wartość prądu, który przepływając przez wyłącznik spowoduje jego zadziałanie przed upływem określonego (umownego) czasu;
- *prąd zadziałania bezzwłoczno* – najmniejsza wartość prądu, który powoduje bezzwłoczne działanie wyłącznika.

1.3. Ogólna charakterystyka wyłączników

Legrand DPX 630 Sg 160A E

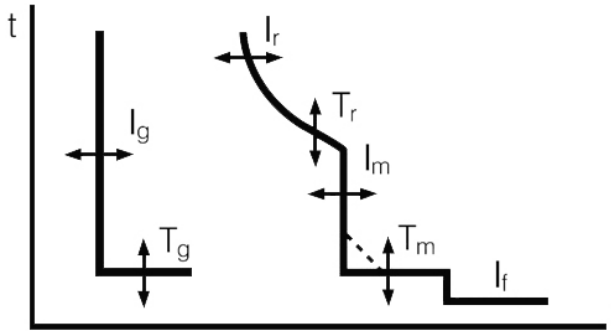
oraz Merlin Gerin Compact NSA 160E

Wyłączniki DPX 630 Sg 160 A E oraz NSA 160 E służą do zabezpieczania instalacji i sieci rozdzielczych niskiego napięcia oraz urządzeń elektrycznych przed skutkami przeciążeń oraz zwarc. Ich izolacyjna obudowa chroni przed wydmuchem gazów powstających w czasie wyłączania bezpośrednio na zewnątrz wyłącznika. Przeznaczone są one do łączenia prądów roboczych i zakłóceńowych (przeciążeniowych, zwarciovowych) oraz do stworzenia bezpiecznej przerwy

izolacyjnej w sieciach prądu przemiennego o napięciu do 690 V w przypadku DPX 630 Sg 160 A oraz 500 V w przypadku NSA 160 E. Prąd znamionowy wyłącznika DPX 630 wynosi 160 A, natomiast wyłącznika NSA 160 E wynosi 16 A.

Wyłącznik DPX 630 umożliwia regulację swojej charakterystyki czasowo-prądowej poprzez regulację nastaw umieszczonych na jego płycie czołowej. Wzrost płyty czołowej oraz zakres regulacji charakterystyki nastaw prądów przedstawiono na rysunku 10.2, charakterystykę prądu ograniczonego na rysunku 10.33, a panel regulacji nastaw tego wyłącznika na rysunku 10.4.

Wyłącznik NSA 160 E nie posiada możliwości regulacji charakterystyki czasowo-prądowej – charakterystyka ta przedstawiona jest na rysunku 10.5.



Rysunek 10.2. Regulacja nastaw prądów I_r , T_r , I_m , T_m , I_g , T_g [5]

I_r – prąd zabezpieczenia przeciążeniowego zwłocznego ($0,4 \times I_n$; $0,5 \times I_n$; $0,6 \times I_n$; $0,7 \times I_n$; $0,8 \times I_n$; $0,9 \times I_n$; $0,95 \times I_n$; $1 \times I_n$);

T_r – czas wyzwolenia wyzwalacza przeciążeniowego zwłocznego (5 s; 10 s; 20 s; 30 s – regulacja dotyczy punktu charakterystyki odpowiadającemu $6 \times I_r$);

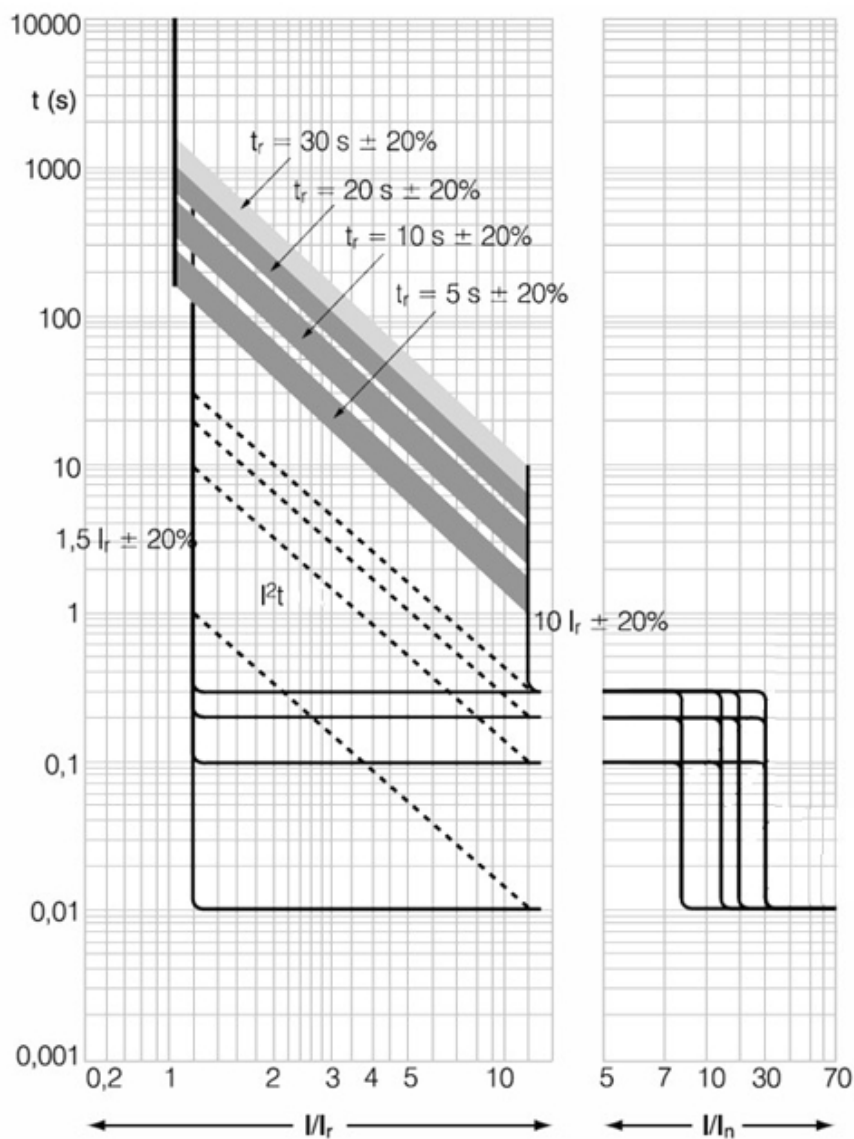
I_m – prąd zabezpieczenia zwarciovego zwłocznego ($1,5 \times I_r$; $2 \times I_r$; $3 \times I_r$; $4 \times I_r$; $5 \times I_r$; $6 \times I_r$; $8 \times I_r$; $10 \times I_r$);

T_m – czas wyzwolenia wyzwalacza zwarciovego zwłocznego (dla I^2t zmiennego: $t_{m1} = 0,0$ s; 0,1 s; 0,2 s; 0,3 s; oraz dla I^2t stałego: $t_{m2} = 0,01$ s; 0,1 s; 0,2 s; 0,3 s);

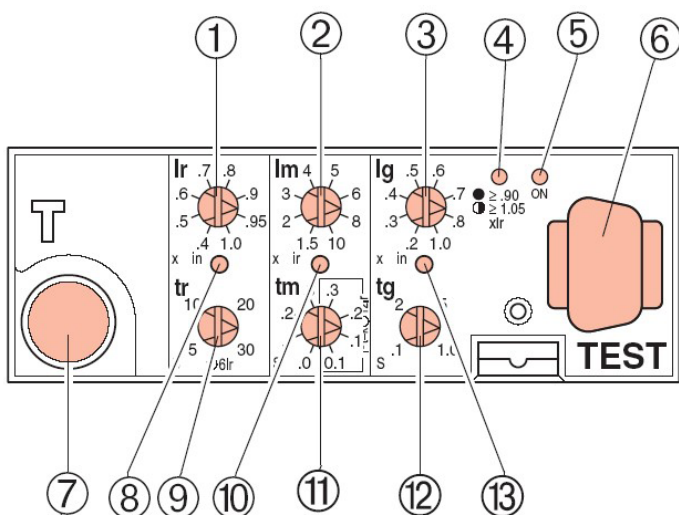
I_g – prąd zabezpieczenia różnicowoprądowego ($0,2 \times I_n$; $0,3 \times I_n$; $0,4 \times I_n$; $0,5 \times I_n$; $0,6 \times I_n$; $0,7 \times I_n$; $0,8 \times I_n$; $1 \times I_n$);

T_g – zwłoka czasowa wyzwalacza różnicowoprądowego (0,1 s; 0,2 s; 0,5 s; 1 s);

I_f – prąd zabezpieczenia zwarciovego bezwłocznego (wartość stała wynosząca 5 kA).

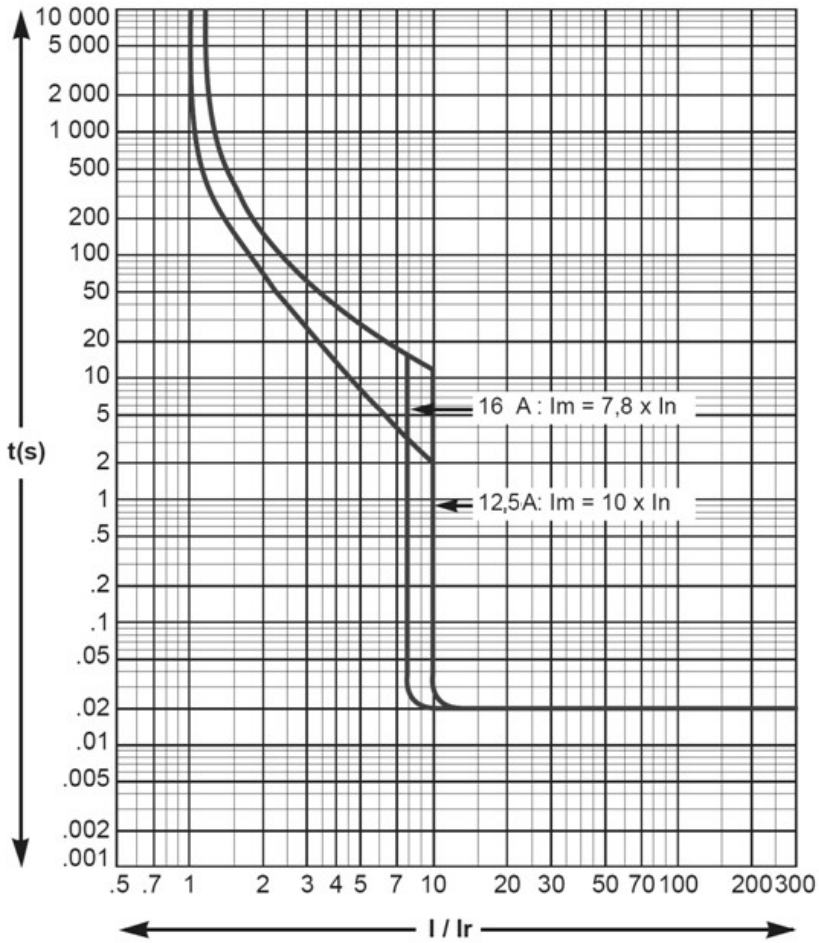


Rysunek 10.3 Charakterystyka prądu ograniczonego wyłącznika DPX 630 [5]



Rysunek 10.4. Panel regulacji nastaw wyłącznika DPX 630 [5]

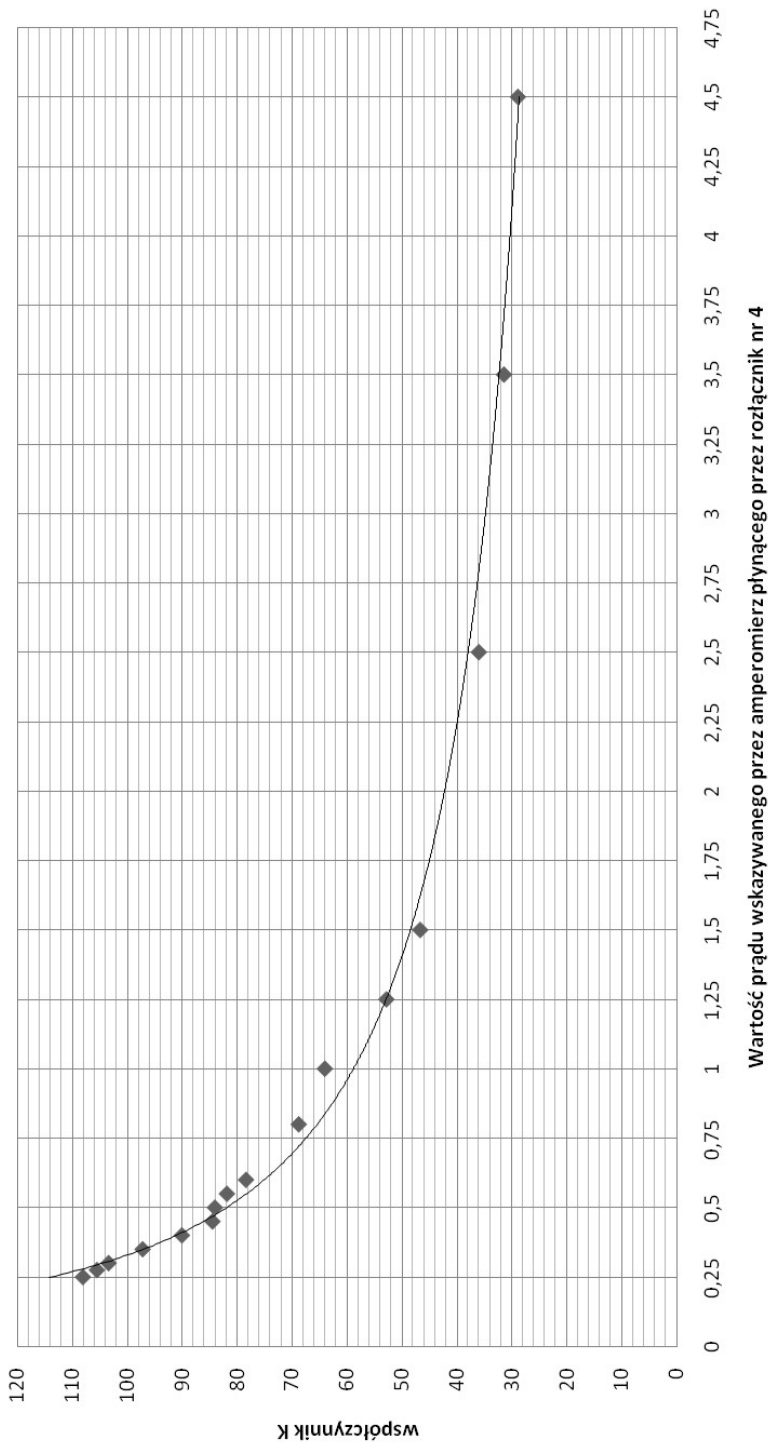
1 – pokrętko ustawienia prądu zabezpieczenia przeciążeniowego zwłocznego; 2 – pokrętko ustawienia prądu zabezpieczenia zwarciovego zwłocznego; 3 – pokrętko ustawienia prądu zabezpieczenia różnicowoprądowego; 4 – wskaźnik koloru czerwonego ostrzegający świeceniem przy $I \geq 0,9 I_r$ oraz pulsowaniem przy $I \geq 1,05 I_r$; 5 – wskaźnik koloru zielonego sygnalizującego pracę normalną, włączający się przy $I \geq 0,2 I_n$; 6 – złącze testera elektronicznego; 7 – przycisk testu mechanicznego; 8, 10, 13 – wskaźniki koloru czerwonego sygnalizujące zadziałanie wyzwalacza (działają tylko przy podłączeniu dodatkowego zasilania 12 V dc); 9 – pokrętko ustawienia czasu wyzwolenia wyzwalacza przeciążeniowego zwłocznego; 11 – pokrętko ustawienia czasu wyzwolenia wyzwalacza zwarciovego zwłocznego; 12 – pokrętko ustawienia zwłoki czasowej wyzwalacza różnicowoprądowego (przy zainstalowaniu tego wyzwalacza – jest najczęściej w wyposażeniu dodatkowym).



Rysunek 10.5. Charakterystyka czasowo-prądowa wyłącznika NSA 160 E [4]

2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową oraz zasadą działania wyłączników samoczynnych niskiego napięcia. Zakres ćwiczenia obejmuje poznanie sposobów wyznaczania oraz regulacji charakterystyk czasowo-prądowych badanych wyłączników samoczynnych niskiego napięcia.

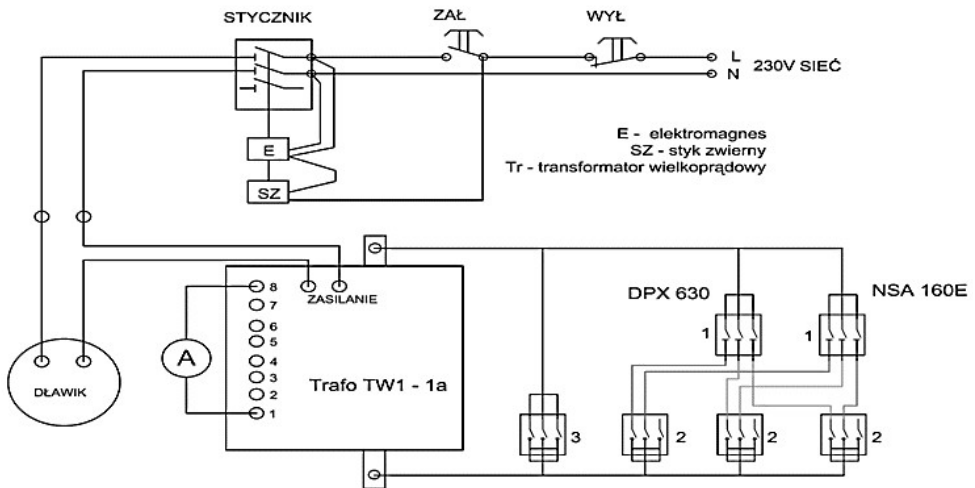


Rysunek 10.9. Wykres zależności prądu płynącego przez rozłącznik nr 4 oraz współczynnika K

3. Program badań

3.1. Opis stanowiska badawczego

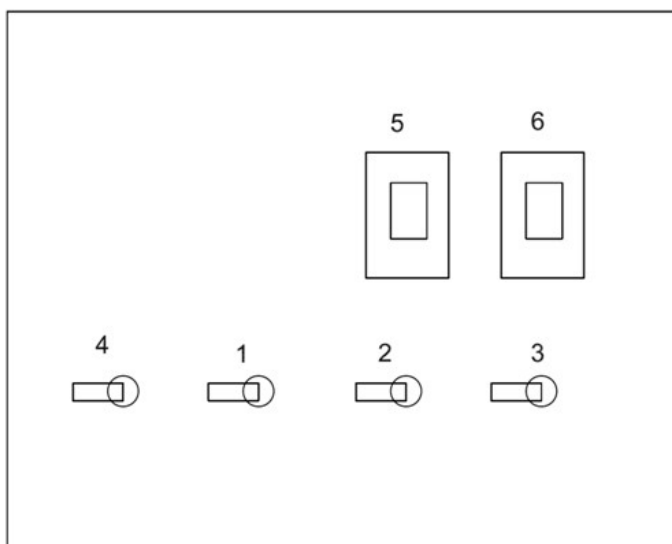
Do wyznaczenia charakterystyk czasowo-prądowych wykorzystywany jest układ pomiarowy przedstawiony na rysunku 10.6.



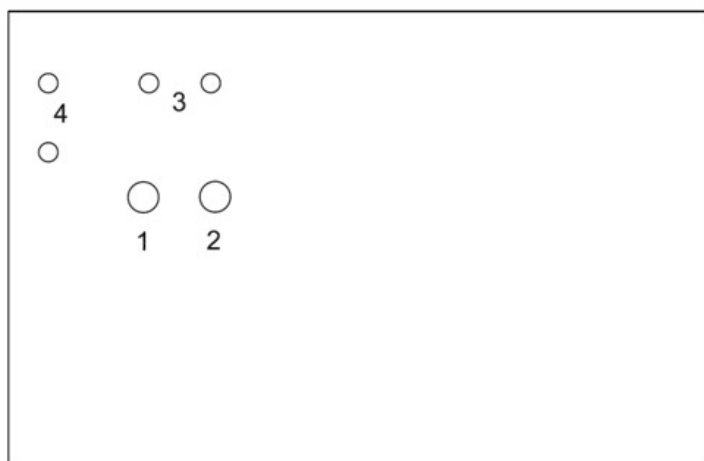
Rysunek 10.6. Układ do wyznaczenia charakterystyk czasowo-prądowych wyłączników niskiego napięcia

1 – badane wyłączniki; 2, 3 – rozłączniki sterujące

Dla zachowania bezpieczeństwa, wszystkie niezbędne do wykonania pomiarów zaciski układu badawczego (rysunek 10.6) zostały przeniesione na płytę czołową oraz blat główny stanowiska. Ich rozmieszczenie pokazano na rysunkach 10.7 oraz 10.8. Rozłącznik nr 4 (rysunek 10.7) służy do załączenia obwodu, umożliwiającemu nastawienie wartości prądu, jaki będzie płynął przez badany wyłącznik. Rozłączniki 1, 2, 3 służą do wybrania fazy wyłącznika, która ma być badana.



Rysunek 10.7. Schemat rozmieszczenia urządzeń na płycie czołowej stanowiska
 1, 2, 3, 4, – rozłączniki; 5 – wyłącznik DPX 630; 6 – wyłącznik NSA 160E



Rysunek 10.8. Schemat rozmieszczenia zacisków oraz przycisków na blacie głównym stanowiska

1 – przycisk „Załącz”; 2 – przycisk „Wyłącz”; 3 – zaciski przyłączeniowe amperomierza pomiarowego; 4 – zaciski przyłączeniowe dławika regulacyjnego

Przed przystąpieniem do pomiarów należy podłączyć amperomierz do zacisków nr 3 (rysunek 10.8) oraz nastawić jego zakres na maksimum; podłączyć dławik do zacisków nr 4 (rysunek 10.8) oraz sprawdzić wartości indukcyjności – powinna być nastawiona na minimum.

UWAGA!

Ze względu na różnice w wartościach rezystancji poszczególnych obwodów oraz z uwagi na przekładnię zainstalowanego w układzie przekładnika prądowego, rzeczywisty prąd płynący przez wyłącznik DPX 630 jest 20 razy większy niż wartość prądu nastawiona w obwodzie obejściowym (zamknięty rozłącznik 4 – rysunek 10.7, łączniki 1, 2, 3 są otwarte). W przypadku wyłącznika NSA 160E, ze względu na występowanie nieprostoliniowej zależności pomiędzy prądem rzeczywistym płynącym przez wyłącznik a wartością prądu nastawianą przy pomocy rozłącznika nr 4, wartość prądu nastawioną w obwodzie obejściowym należy przemnożyć przez wartość współczynnika K odczytanego z wykresu (rysunek 10.9). Współczynnik K uwzględnia przekładnię pomiarową przekładnika prądowego wbudowanego w transformator wielkoprądowy.

3.2. Sprawdzenie działania wyłączników przy pomocy przycisku TEST

Wyłączniki DPX 630 oraz NSA 160 E wyposażone są w przycisk umożliwiający wykonanie testu sprawdzającego poprawność działania układu mechanicznego wyłączników. Sprawdzenie poprawności ich działania należy wykonać następująco:

1. Sprawdzić wartości indukcyjności dławika wymuszającego – powinny być nastawiona na minimum, sprawdzić czy wyłączniki oraz rozłączniki stanowiska są otwarte.
2. Załączyć wyłącznik DPX 630.
3. Zamknąć rozłącznik nr 1, 2 lub 3 (rysunek 10.7) – w zależności od tego, która faza wyłącznika będzie badana.
4. Włączyć zasilanie na tablicy zasilającej.
5. Włączyć zasilanie stanowiska przyciskiem załączającym, znajdującym się na blacie głównym stanowiska.
5. Wcisnąć przycisk TEST.
6. **Po zadziałaniu wyłącznika niezwłocznie wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ.**, znajdującym się na blacie głównym stanowiska.
7. Zanotować zadziałanie lub niezadziałanie wyłącznika w tabeli 10.1.
8. Powyższe czynności powtórzyć dla wyłącznika NSA 160E.

Tabela. 10.1 Sprawdzenie działania wyłączników przy pomocy przycisku TEST

Wyłącznik	Badana faza	Zadziałanie wyłącznika	Niezadziałanie wyłącznika
DPX 630	1		
	2		
	3		
NSA 160E	1		
	2		
	3		

3.3. Sprawdzenie poprawności działania sygnalizatorów świetlnych umieszczonych na płycie czołowej wyłącznika DPX 630

W celu sprawdzenia poprawności działania sygnalizatorów świetlnych umieszczonych na płycie czołowej wyłącznika, należy wykonać następujące czynności:

1. Sprawdzić wartości indukcyjności dławika wymuszającego – powinna być nastawiona na minimum, sprawdzić czy wyłączniki oraz rozłączniki stanowiska są otwarte.
2. Nastawić wartość prądu I_r na płycie czołowej wyłącznika DPX 630 wg tabeli 10.2.
3. Nastawić wartość prądu I_m na maksimum.
4. Załączyć wyłącznik DPX 630.
5. Zamknąć rozłącznik nr 1, 2 lub 3 – w zależności, która faza wyłącznika będzie badana.
6. Włączyć zasilanie na tablicy zasilającej.
7. Włączyć zasilanie przyciskiem ZAŁ. na blacie głównym stanowiska.
8. Regulując wartość indukcyjności dławika zwiększać wartość prądu płynącego przez wyłącznik oraz obserwować zachowanie wskaźnika nr 4 (rysunek 10.2), wskaźnik powinien świecić na czerwono przy $I \geq 0,9 I_r$ oraz pulsować przy $I \geq 1,05 I_r$.
9. Zanotować wartości prądów, przy których wystąpiła sygnalizacja.
10. Wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ. na blacie głównym stanowiska.
11. Powtórzyć wszystkie czynności łączeniowe dla kolejnych wartości prądu I_r oraz dla kolejnych badanych faz wyłącznika.
12. Wyniki zapisać w tabeli 10.2.

Tabela 10.2. Zestawienie wyników sprawdzenia poprawności działania sygnalizatorów umieszczonych na płycie czołowej wyłącznika DPX 630

	I_r	[A]	$0,4 I_n$	$0,5 I_n$	$0,6 I_n$	$0,7 I_n$	$0,8 I_n$	$0,9 I_n$	$0,95 I_n$	$1 I_n$
Faza	wartość I_r	[A]								
1, 2 lub 3	wartość prądu, przy której następuje sygnalizacja $I \geq 0,9 I_r$	[A]								
	wartość prądu, przy której następuje sygnalizacja $I \geq 1,05 I_r$	[A]								

3.4. Wyznaczenie charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika NSA 160E

W celu wyznaczenia charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika NSA 160E należy wykonać następujące czynności:

1. Sprawdzić wartość indukcyjności dławika wymuszającego – powinna być nastawiona na minimum, sprawdzić czy wyłączniki oraz rozłączniki stanowiska są otwarte.
2. Włączyć zasilanie na tablicy zasilającej.
3. Zamknąć rozłącznik nr 4.
4. Włączyć zasilanie przyciskiem ZAŁ. na blacie głównym stanowiska.
5. Regulując wartość indukcyjności dławika nastawić pożądaną wartość prądu płynącego przez rozłącznik nr 4.
6. Po nastawieniu żądanej wartości prądu, wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ. na blacie głównym stanowiska.
7. Otworzyć rozłącznik nr 4.
8. Zamknąć rozłącznik nr 1, 2 lub 3 – w zależności od tego, która faza wyłącznika będzie badana.
9. Załączyć wyłącznik NSA 160E.
10. Włączyć zasilanie przyciskiem ZAŁ. na blacie głównym stanowiska. W tym samym czasie włączyć stoper i zanotować w tabeli 10.3 czas, po którym wyłącznik się wyłączył.
11. Po zadziałaniu wyłącznika niezwłocznie wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ. na blacie głównym stanowiska.
12. Powtórzyć wszystkie czynności łączeniowe dla kolejnych wartości prądów.
13. Wyniki zapisać w tabeli 10.3.

Tabela 10.3 Tabela do wyznaczenia charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika NSA 160E: I_w – prąd płynący przez wyłącznik; t – czas, po jakim wyłącznik samoczynnie zadziałał

Numer badanej fazy wyłącznika									
I_w	[A]								
t	[s]								

3.5. Wyznaczenie charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika DPX 630

W celu wyznaczenia charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika DPX 630 należy wykonać następujące czynności:

1. Sprawdzić wartości indukcyjności dławika wymuszającego – powinna być nastawiona na minimum, sprawdzić czy wyłączniki oraz rozłączniki stanowiska są otwarte.
2. Ustawić wybrane wartości $I_r, T_r, I_m, T_m, I_g, T_g$ (rysunek 10.4).
3. Włączyć zasilanie na tablicy zasilającej.
4. Zamknąć rozłącznik nr 4.
5. Włączyć zasilanie przyciskiem ZAŁ. na blacie głównym stanowiska.
6. Regulując wartość indukcyjności dławika nastawić wartość prądu płynącego przez rozłącznik nr 4.
7. Po nastawieniu żądanej wartości prądu należy niezwłocznie wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ. na blacie głównym stanowiska.
8. Otworzyć rozłącznik nr 4.
9. Zamknąć rozłącznik nr 1, 2 lub 3 – w zależności, która faza wyłącznika będzie badana.
10. Załączyć wyłącznik DPX 630.
11. Włączyć zasilanie przyciskiem ZAŁ. na blacie głównym stanowiska. W tym samym czasie włączyć stoper i zanotować czas w tabeli 4, po którym wyłącznik się wyłączył.
12. Po zadziałaniu wyłącznika niezwłocznie wyłączyć zasilanie przyciskiem WYŁ. na blacie głównym stanowiska.
13. Powtórzyć wszystkie czynności łączeniowe dla kolejnych wartości prądów,
14. Wyniki zapisać w tabeli 10.4.

Tabela 10.4. Tabela do wyznaczenia charakterystyki czasowo-prądowej wyłącznika DPX 630: I_w – prąd płynący przez wyłącznik; t – czas po jakim wyłącznik samoczynnie zadziałał

$I_r = \dots, T_r = \dots, I_m = \dots, T_m = \dots, I_g = \dots, T_g = \dots$								
Numer badanej fazy wyłącznika								
I_w	[A]							
t	[s]							

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie z ćwiczenia powinno zawierać:

- cel ćwiczenia,
- schemat badanego układu,
- zestawienie wyznaczonych wartości,
- wyznaczone charakterystyki czasowo-prądowe badanych wyłączników,
- porównanie wyznaczonych charakterystyk z charakterystykami podanymi przez producenta,
- wnioski.

Literatura

1. Lejdy B.: *Instalacje elektryczne w obiektach budowlanych*, WNT, wyd. 2, Warszawa 2015.
2. Markiewicz H.: *Instalacje elektryczne*, WNT, Warszawa 2013.
3. Markiewicz H.: *Urządzenia elektroenergetyczne*, WNT, Warszawa 2012.
4. Katalog firmy Merlin Gerin: Aparatura Elektryczna.
5. Katalog firmy Legrand: Instalacyjna Aparatura Elektryczna.

Ćwiczenie nr 11

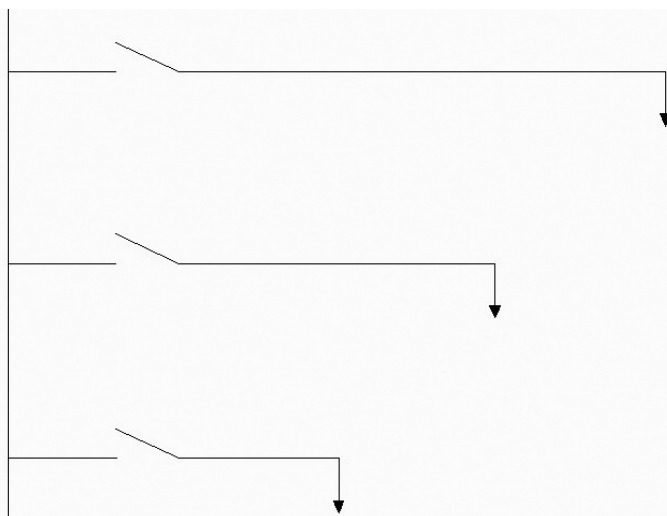
BADANIE ROZPŁYWU PRĄDÓW I MOCY W UKŁADACH ELEKTROENERGETYCZNYCH

1. Wiadomości wstępne

1.1. Rodzaje sieci elektroenergetycznych

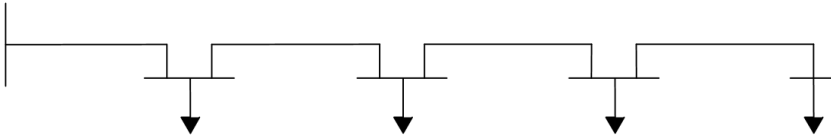
Układ elektroenergetyczny jest to połączenie podstawowych elementów sieci, jakimi są stacje i linie elektroenergetyczne. Powinny być one połączone w taki sposób, aby stworzona sieć zapewniała odbiorcom odpowiedni poziom niezawodności dostawy energii elektrycznej o odpowiedniej jakości. Rozróżnia się cztery podstawowe typy układów sieci: promieniowy, magistralny, pętlowy i zamknięty [1].

Układ promieniowy (rysunek 11.1) charakteryzuje się tym, że każdy odbiornik zasilany jest z oddzielnej gałęzi sieci elektrycznej. Wyróżnia się przy tym układy promieniowe jedno i wielostopniowe. Główną zaletą układów promieniowych jest przejrzystość i prostota. Natomiast do wad należy zaliczyć przede wszystkim niską niezawodność, co powoduje, że stosuje się je w układach nie wymagających wysokiej stabilności zasilania.



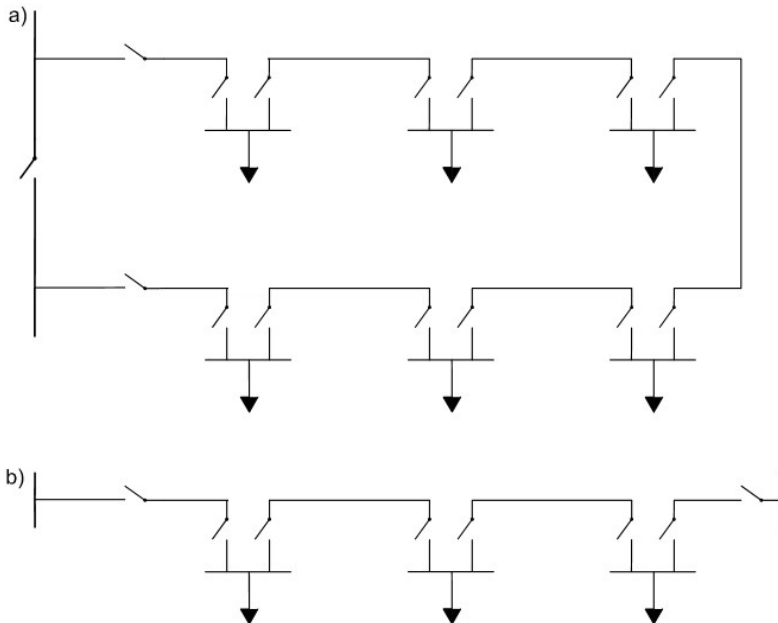
Rysunek 11.1. Schemat układu promieniowego [1]

Najprostszy obwód magistralny składa się z pojedynczej linii, do której dołączono kilka odbiorów (rysunek 11.2). Układy te charakteryzują się niską ceną w porównaniu do układów promieniowych oraz bardzo niską niezawodnością.



Rysunek 11.2. Schemat układu magistralnego [1]

Układ pętlowy charakteryzuje się zasilaniem odbiorów z obu stron. Tworzona jest wówczas tzw. pętla, w której energia elektryczna dostarczana jest z jednego punktu (rysunek 11.3a), bądź dwóch różnych stacji elektroenergetycznych (rysunek 11.3b). Najczęściej sieć pracuje jako rozcięta w naturalnym punkcie podziału sieci. Jeżeli w sieci zostaną zainstalowane rozłączniki sterowane drogą radiową, wówczas można zdalnie wybrać (w zależności od potrzeb) punkt podziału sieci – wykorzystywane jest to przede wszystkim do zapewnienia pewności zasilania odbiorców w przypadkach awarii odcinka sieci lub w przypadkach planowanych remontów. Podczas wystąpienia zakłócenia, podziału dokonuje się w miejscu pozwalającym wyeliminować uszkodzony odcinek, przy jednoczesnym utrzymaniu zasilania w „zdrowych” fragmentach sieci. Układ pętlowy charakteryzuje się dużą niezawodnością.



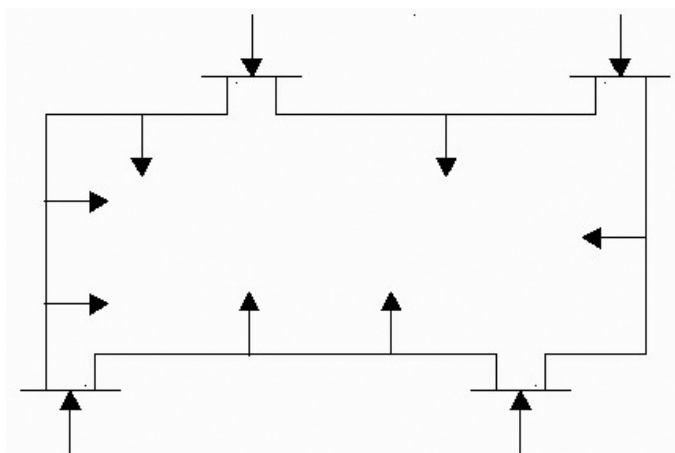
Rysunek 11.3. Schemat układu pętlowego zasilanego: a) z jednej stacji, b) z dwóch stacji [2, 3]

Zamknięte układy sieciowe wyróżniają się dostarczaniem energii elektrycznej z dwóch stron danego odcinka instalacji. Przykładem takiego rozwiązania jest sieć pierścieniowa (rysunek 11.4).

Cechy wyróżniające układ zamknięty sieci:

- bardzo wysoki współczynnik niezawodności,
- niskie spadki napięcia,
- niski poziom strat mocy,
- ryzyko rozprzestrzenienia się zakłócenia,
- potrzeba stosowania bardziej zaawansowanych zabezpieczeń.

Układy zamknięte, ze względu na wysokie koszty instalacji, znajdują zastosowanie w sieciach, gdzie szczególnie ważna jest niezawodność elektryczna.



Rysunek 11.4. Przykładowy schemat sieci zamkniętej [3]

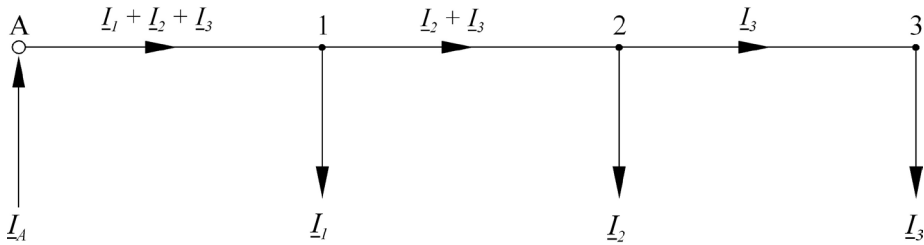
1.2. Rozpływy prądów i mocy w sieciach elektroenergetycznych

Znajomość rozpływu prądów i mocy w sieciach elektroenergetycznych pozwala nie tylko na utrzymanie stabilności systemu elektroenergetycznego, ale również na wyznaczenie wartości spadków napięcia i strat mocy w poszczególnych elementach układu, jak również umożliwia wykonanie analizy kosztów strat.

W celu obliczenia rozpływu prądów w liniach elektroenergetycznych należy znać wartości prądów w punktach odbioru. Najczęściej odbiory określone są wartością mocy, a do obliczeń należałoby (ze względu na dokładność obliczeń) przyjmować napięcie rzeczywiście występujące w poszczególnych punktach odbioru. Ponieważ w praktyce najczęściej napięcie to nie jest jednak znane (ze względu na występujące w układzie spadki napięcia), do obliczeń przyjmuje

się zwykle napięcie znamionowe sieci, a uzyskane w ten sposób wyniki są dla celów praktycznych dostatecznie dokładne.

Rozpływ prądów w sieci magistralnej obciążonej w wielu punktach wyznacza się korzystając z pierwszego prawa Kirchhoffa dotyczącego bilansu prądów w węzle obwodu. Zasadę wyznaczania rozpływu w linii zasilanej jednostronnie, obciążonej w wielu punktach ilustruje rysunek 11.5.



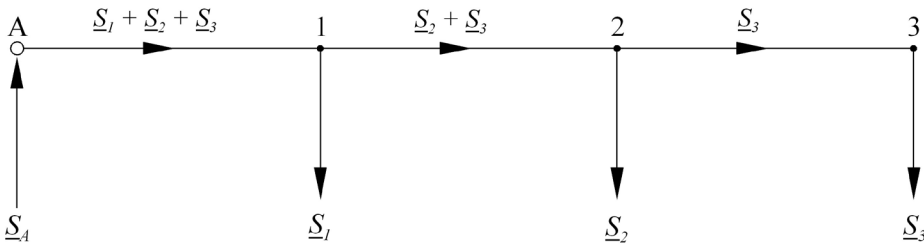
Rysunek 11.5. Rozpływ prądów w torze otwartym, obciążonym w wielu punktach [3]

$$\underline{I}_A = \underline{I}_{A1} = \underline{I}_1 + \underline{I}_2 + \underline{I}_3 \quad (1)$$

$$\underline{I}_{12} = \underline{I}_2 + \underline{I}_3 \quad (2)$$

$$\underline{I}_{23} = \underline{I}_3 \quad (3)$$

W analogiczny sposób wyznacza się w takim układzie rozpływ mocy (rysunek 11.6).



Rysunek 11.6. Rozpływ mocy w torze otwartym obciążonym w wielu punktach [3]

$$\underline{S}_A = \underline{S}_{A1} = \underline{S}_1 + \underline{S}_2 + \underline{S}_3 \quad (4)$$

$$\underline{S}_{12} = \underline{S}_2 + \underline{S}_3 \quad (5)$$

$$\underline{S}_{23} = \underline{S}_3 \quad (6)$$

1.3. Spadek i strata napięcia w sieci elektroenergetycznej

Spadek napięcia jest różnicą algebraiczną modułów napięć na początku i na końcu rozpatrywanego układu elektroenergetycznego. W przypadku różnicy napięć fazowych jest to spadek napięcia fazowy (ΔU_f), a w przypadku różnicy wartości przewodowych (międzyfazowych) – spadek napięcia przewodowy (międzyfazowy) (ΔU), opisany zależnościami:

$$\Delta U_f = U_{fp} - U_{fk} \quad (7)$$

$$\Delta U = U_p - U_k \quad (8)$$

gdzie:

U_{fk}, U_k – moduły napięcia fazowego i przewodowego na końcu układu,

U_{fp}, U_p – moduły napięcia fazowego i przewodowego na początku układu.

W przypadku układów rozgałęzionych obciążonych w wielu punktach spadek napięcia wyznacza się z zależności [3, 4]:

- dla układów jednofazowych:
 - metoda odcinkowa:

$$\Delta U_f = 2 \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot R_{(p-1),p} \quad (9)$$

$$\Delta U_f = \frac{2}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p} \quad (10)$$

$$\Delta U_{f\%} = \frac{200}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p} \quad (11)$$

- metoda momentów:

$$\Delta U_f = 2 \cdot \sum_{p=1}^n I_p \cdot R_{A,p} \quad (12)$$

$$\Delta U_f = \frac{2}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_p \cdot l_{A,p} \quad (13)$$

$$\Delta U_{f\%} = \frac{200}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n I_p \cdot l_{A,p} \quad (14)$$

- dla układów trójfazowych:
 - metoda odcinkowa:

$$\Delta U_f = \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot R_{(p-1),p}, \quad (15)$$

$$\Delta U_f = \frac{1}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (16)$$

$$\Delta U_{f\%} = \frac{100}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (17)$$

- metoda momentów:

$$\Delta U_f = \sum_{p=1}^n I_p \cdot R_{A,p}, \quad (18)$$

$$\Delta U_f = \frac{1}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_p \cdot l_{A,p}, \quad (19)$$

$$\Delta U_{f\%} = \frac{100}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n I_p \cdot l_{A,p}. \quad (20)$$

Strata napięcia jest różnicą geometryczną wektorów napięć na początku i końcu rozpatrywanego układu elektroenergetycznego. W przypadku różnicy wektorów napięć fazowych jest to strata fazowa ($\Delta \underline{U}_p$), w przypadku różnicy napięć przewodowych (międzyfazowych) jest to strata przewodowa (międzyfazowa) ($\Delta \underline{U}$):

$$\Delta \underline{U}_f = \underline{U}_{fp} - \underline{U}_{fk}, \quad (21)$$

$$\Delta \underline{U} = \underline{U}_p - \underline{U}_k, \quad (22)$$

gdzie:

$\underline{U}_{fk}, \underline{U}_k$ – fazowe i przewodowe napięcie na końcu układu,

$\underline{U}_{fp}, \underline{U}_p$ – fazowe i przewodowe napięcie na początku układu.

W przypadku układów rozgałęzionych obciążonych w wielu punktach spadek napięcia wyznacza się z zależności [3, 4]:

- dla układów jednofazowych:
 - metoda odcinkowa:

$$\Delta \underline{U}_f = 2 \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p} \cdot R_{(p-1),p}, \quad (23)$$

$$\Delta \underline{U}_f = \frac{2}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (24)$$

$$\Delta \underline{U}_{f\%} = \frac{200}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (25)$$

– metoda momentów:

$$\Delta \underline{U}_f = 2 \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot R_{A,p}, \quad (26)$$

$$\Delta \underline{U}_f = \frac{2}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot l_{A,p}, \quad (27)$$

$$\Delta \underline{U}_{f\%} = \frac{200}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot l_{A,p}, \quad (28)$$

• dla układów trójfazowych:

– metoda odcinkowa:

$$\Delta \underline{U}_f = \sum_{p=1}^n \underline{I}_{(p-1),p} \cdot R_{(p-1),p}, \quad (29)$$

$$\Delta \underline{U}_f = \frac{1}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (30)$$

$$\Delta \underline{U}_{f\%} = \frac{100}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_{(p-1),p} \cdot l_{(p-1),p}, \quad (31)$$

– metoda momentów:

$$\Delta \underline{U}_f = \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot R_{A,p}, \quad (32)$$

$$\Delta \underline{U}_f = \frac{1}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot l_{A,p}, \quad (33)$$

$$\Delta \underline{U}_{f\%} = \frac{100}{\gamma \cdot S \cdot U_f} \cdot \sum_{p=1}^n \underline{I}_p \cdot l_{A,p}. \quad (34)$$

1.4. Straty mocy w sieciach elektroenergetycznych

Straty mocy są w układach elektroenergetycznych zjawiskiem niekorzystnym, ponieważ powodują dodatkowe obciążenia poszczególnych elementów układu oraz konieczność wytworzenia dodatkowej energii w elektrowniach. Wywołują tym samym potrzebę instalowania dodatkowych urządzeń w sieciach i elektrowniach, zwiększania przekrojów żył przewodów i kabli w liniach elektroenergetycznych, mocy znamionowej transformatorów, turbin i generatorów oraz wymuszają zużycie większej ilości paliwa w elektrowniach, co pociąga za sobą zwiększenie kosztów wytwarzania i przesyłu energii elektrycznej. W sieci prądu przemiennego występuje przepływ oraz straty mocy czynnej i biernej.

Straty mocy czynnej występują w elementach rezystancyjnych sieci, a straty mocy biernej – w elementach reaktancyjnych (indukcyjnych lub pojemnościowych). Straty energii występują wyłącznie w elementach rezystancyjnych.

Straty mocy czynnej (ΔP) w układzie rozgałęzionym obciążonym w wielu punktach wyznacza się z zależności:

- dla układów jednofazowych:

$$\Delta P = 2 \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p}^2 \cdot R_{(p-1),p}, \quad (35)$$

$$\Delta P = \frac{2}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p}^2 \cdot l_{(p-1),p}, \quad (36)$$

- dla układów trójfazowych:

$$\Delta P = 3 \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p}^2 \cdot R_{(p-1),p}, \quad (37)$$

$$\Delta P = \frac{3}{\gamma \cdot S} \cdot \sum_{p=1}^n I_{(p-1),p}^2 \cdot l_{(p-1),p}. \quad (38)$$

Procentowe straty mocy opisuje równanie:

$$\Delta P_{\%} = \frac{\Delta P}{P} \cdot 100. \quad (39)$$

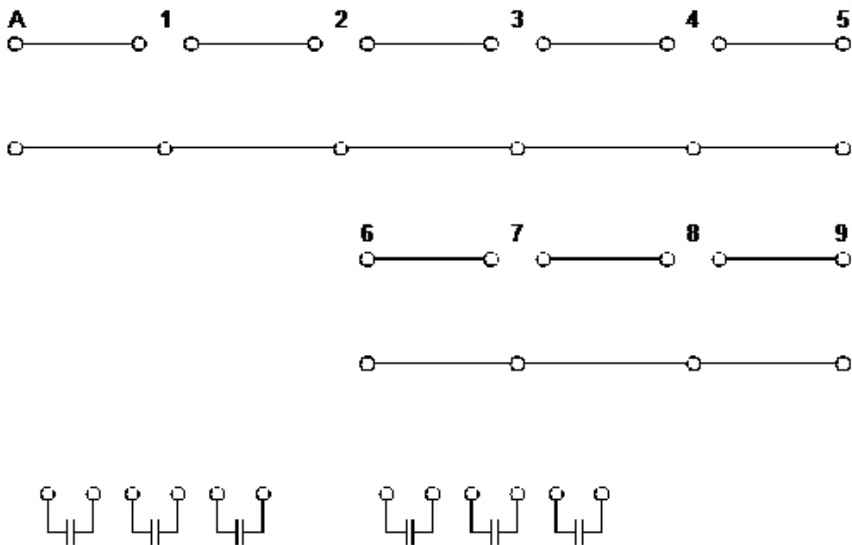
2. Cel i zakres ćwiczenia

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z zagadnieniami rozprężu prądów i mocy w torach otwartych, rozgałęzionych i obciążonych w wielu punktach. Zakres ćwiczenia obejmuje wyznaczanie wartości prądów, mocy, strat mocy i napięcia w poszczególnych gałęziach wybranych układów elektroenergetycznych.

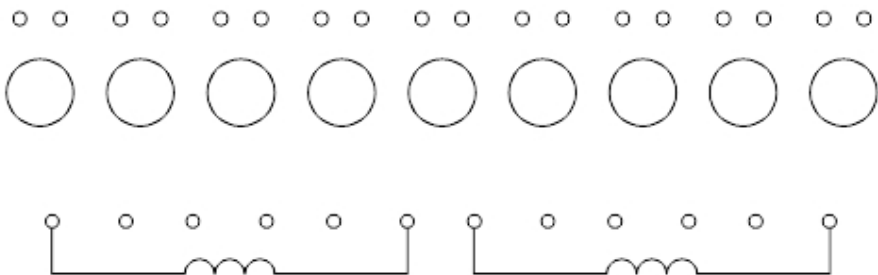
3. Program badań

3.1. Opis stanowiska badawczego

Przedmiotem badania jest model rozgałęzionej sieci elektroenergetycznej niskiego napięcia obciążonej w wielu punktach. Stanowisko laboratoryjne do badania rozptyłów prądów i mocy w układach elektroenergetycznych składa się z pulpitu oraz płyty czołowej. Na płycie czołowej (rysunek 11.7) zamontowano modele odcinków jednofazowych linii niskiego napięcia oraz zamodelowane obciążenia typu pojemnościowego. Natomiast na pulpicie (rysunek 11.8) zamontowano modele obciążeń rezystancyjnych i indukcyjnych.

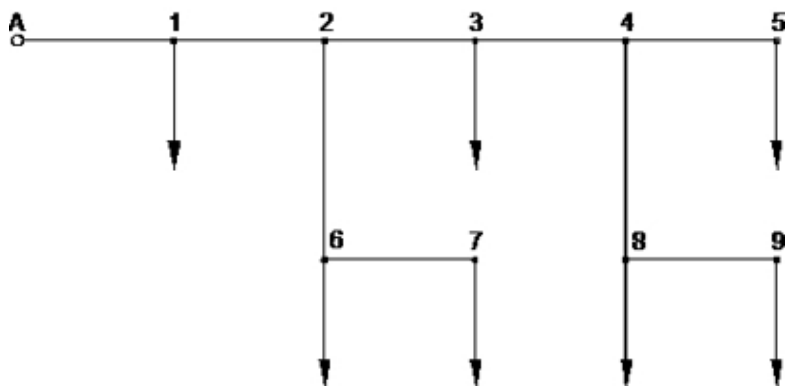
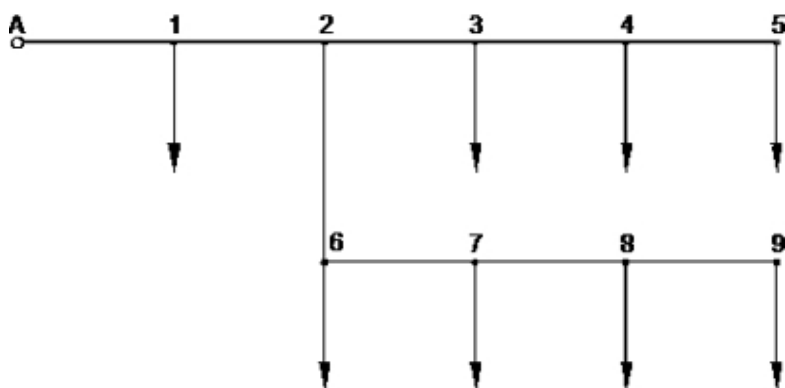
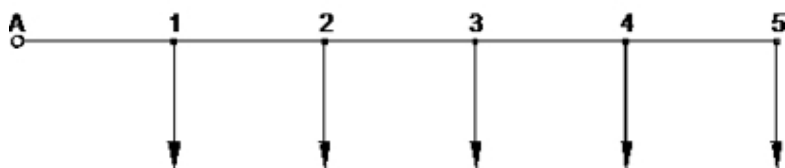


Rysunek 11.7. Schemat przedstawiający płytę czołową stanowiska badawczego



Rysunek 11.8. Schemat przedstawiający pulpit stanowiska badawczego

Konstrukcja stanowiska umożliwia dowolną konfigurację układów połączeń odcinków linii oraz ich obciążenia np. 1 - 4 poniżej:



3.2. Przebieg ćwiczenia

W trakcie ćwiczenia należy:

1. Połączyć układ badanej linii w konfiguracji wskazanej przez prowadzącego.
2. Dokonać pomiarów wartości podstawowych wielkości elektrycznych poszczególnych odbiorników, stanowiących obciążenia analizowanego układu. Wyniki zamieścić w tabeli 11.1.

Tabela 11.1. Zestawienie wyników pomiarów na odbiorach

Odbiór nr	Prąd odbiorczy	Moc czynna	Moc bierna	Moc pozorna	Współczynnik mocy
	I_{odb} A	P_{odb} W	Q_{odb} var	S_{odb} VA	$\cos\varphi_{\text{odb}}$ –
1					
2					
...					

3. Dokonać pomiarów wartości podstawowych wielkości elektrycznych w poszczególnych odcinkach analizowanej linii. Wyniki zamieścić w tabeli 11.2.

Tabela 11.2. Zestawienie wyników pomiarów na odcinkach linii

Odcinek nr	Prąd odcinka	Moc czynna	Moc bierna	Moc pozorna	Współczynnik mocy
	I_{odc} A	P_{odc} W	Q_{odc} var	S_{odc} VA	$\cos\varphi_{\text{odc}}$ –
A-1					
1-2					
...					

4. Dokonać pomiarów napięć w poszczególnych punktach węzłowych analizowanej linii. Wyniki zamieścić w tabeli 11.3.

Tabela 11.3. Zestawienie wyników pomiarów wartości napięć w węzłach

Punkt nr	Napięcie
	U V
A	
1	
...	

5. Wyznaczyć spadki napięć oraz rezystancję poszczególnych odcinków linii i zestawić w tabeli 11.4.

Tabela 11.4. Zestawienie wyników pomiarów wartości spadków napięć na poszczególnych odcinkach linii

Odcinek nr	Spadek napięcia
	ΔU_{odc}
	V
A-1	
1-2	
...	

6. Na podstawie wyników pomiarów wyznaczyć wartości spadku napięcia i strat mocy dla całej badanej linii oraz obliczyć te same wartości teoretycznie w oparciu o zmierzone prądy obciążenia oraz wyznaczone rezystancje poszczególnych odcinków linii.

4. Sprawozdanie studenckie

Sprawozdanie studenckie powinno zawierać:

- cel ćwiczenia,
- schematy układów pomiarowych,
- zestawienie wyników badań,
- obliczenia,
- wnioski.

We wnioskach należy zwrócić szczególną uwagę na omówienie otrzymanych wyników pomiarów oraz wyjaśnienie przyczyn rozbieżności pomiędzy pomiarami a wynikami obliczeń teoretycznych, jak również na określenie parametrów, od których zależy wartość spadku napięcia i strat mocy.

Literatura

1. Kochel M., Nestępski S.: *Elektroenergetyczne sieci i urządzenia przemysłowe*, Oficyna wydawnicza Politechniki Warszawskiej, Warszawa 2003.
2. Kahl T.: *Sieci elektroenergetyczne*, Wydawnictwo WNT, Warszawa 1984.
3. Niebrzydowski J.: *Sieci elektroenergetyczne*, WPB, Białystok 2000.
4. *Poradnik Inżyniera Elektryka*, praca zbiorowa, WNT, Warszawa 2011 i wydania późniejsze.