

Elektrárny B1M15ENY

přednáška č. 3

**Pohony vlastní spotřeby
Rozběhy, oteplení, chránění**



Ing. Jan Špetlík, Ph.D.
ČVUT FEL Katedra elektroenergetiky
E-mail: spetlij@fel.cvut.cz

Technologické provozy VS

Zauhlování

- Pásové dopravníky (z místa těžby, ze skládky, z místa vykládky (je-li doprava po železnici), do provozních zásobníků paliva), vyhrnovací růžice, ventilátory odsávání prachu

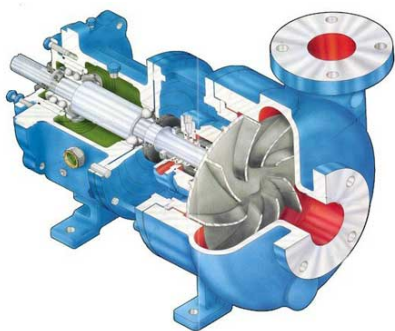


Zauhlování, pásové dopravníky

Technologické provozy VS

Kotelna

- Napáječky, vzduchové ventilátory, kouřové ventilátory, mechanické / elektrostatické odlučovače, kompresory pro výr. tlakového vzduchu k dopravě popílku, podavače paliva (doprava paliva z provozních zásobníků), tlukadlové / ventilátorové mlýny, vynašeč + drtič strusky, bagrovací čerpadlo, čerpání topných olejů pro najíždění + pohony armatur



Kotelna, napájecí čerpadlo (napáječka)



Kotelna, kouřový ventilátor s natáčecími lopatkami

Technologické provozy VS

Strojovna

- Pohony olejových čerpadel, natáčecí zařízení, chladicí čerpadla, vývěva, kondenzátní čerpadla, čerpání surové vody, čerpání demineralizované vody + pohony armatur



Strojovna, kondenzátní čerpadla

Technologické provozy VS

Odsíření

- Šnekové dopravníky vápence, kompresory odvětrání zásobníků, + pohony míchadel v absorberu, odtahová čerpadla sádrovcové suspenze, ventilátor spalin, pohon ohřívače odsířených spalin (GGH – gas-gas heater) čerpadla vápencové suspenze (jde-li o mokrou vypírku)

Elektroprovoz a MaR + ostatní

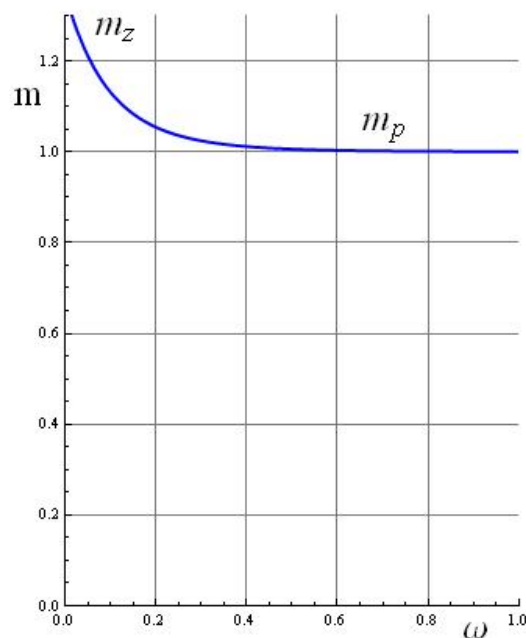
- Pohony a temperování přístrojů (odpojovačů, vypínačů), napájení ochran a ŘS, CHÚV, MBČOV, osvětlení

u JE:

- chybí pohony související se zpracováním paliva a zpracování spalin, ale navíc hlavní oběhové čerpadlo / turbokompresor (u JE s plyným chladivem), elektroohřívač kompenzátoru objemu, ochrany a doprava paliva

Momentové charakteristiky

Charakteristika pohonů se stálým momentem (hoblovková ch.)



Pohony o malých rychlostech, kde odpor vzduchu je zanedbatelný a uvažuje se pouze mechanické tření

Platí pro:

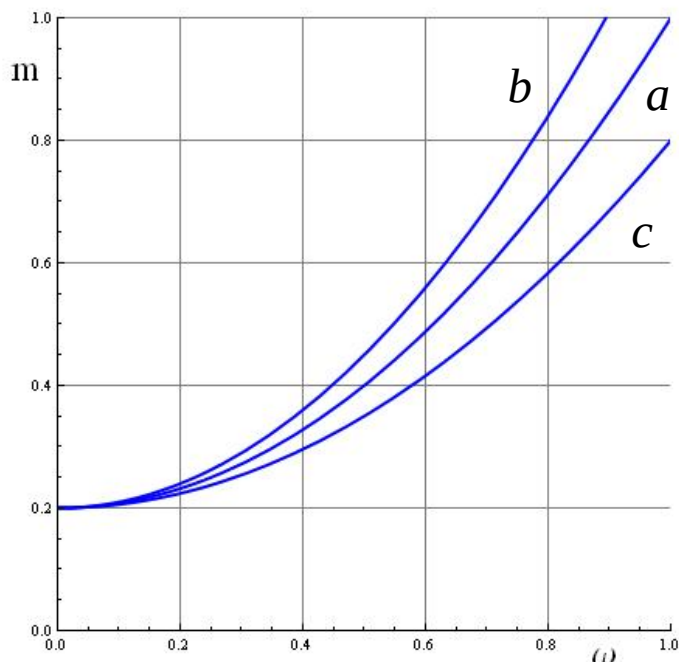
- vodorovné dopravníky
- podavače
- rošty
- zubová a pístová čerpadla
- kompresory

m_z záběrný moment $\sim 1,3 \cdot m_p$

m_p jmenovitý moment zařízení

Momentové charakteristiky

Charakteristika pohonů s proměnným momentem (ventilátorová ch.)



Pohony s vyššími otáčkami

Platí pro:

- čerpadla
- ventilátory
- turbokompresory

Aproximace charakteristiky:

$$m = m_0 + (m_p - m_0) \cdot \left(\frac{\omega}{\omega_p} \right)^\alpha$$

a normální zatížení pohonu

b přivřené armatury, axiální čerpadlo
nebo ventilátor

c přivřené armatury, radiální čerpadlo
nebo ventilátor

m_0 záběrný moment $\sim 0,1 - 0,2 \cdot m_p$

m_p jmenovitý moment zařízení

α součinitel závislý na charakteru zařízení,
otevření armatur

Volba elektromotorů pro pohony VS

Specifické požadavky související s provozem, spolehlivostí, hospodárností a údržbou:

- Zajištění dostatečného výkonu při jmenovitém i přechodných stavech
- Momentová charakteristika umožňující plynulý rozběh
- Schopnost provádět i tři déletrvající těžké rozběhy při studeném stavu (40°C)
- Schopnost provádět dva rozběhy zahřátého motoru (120°C) /pozn. ŘS např. blokuje druhý start 1 min., třetí start 1 hod./
- Obecně vysoká spolehlivost při častých rozbězích (300-400x ročně)
- Monitoring životnosti a stavu zařízení
- Pokud lze, záběrový proud do 5,5x I_n
- Schopnost pracovat při sníženém napětí ($\sim 0,7 U_n$)
- Maximální moment motoru více jak 2x M_n
- Hlučnost do 85 dB /pozn. závisí na okolnostech tj. blízkost průmyslové zóny a zástavby, „synergie“ hluku elny a okolních komunikací apod. – hlukové studie, měření hluku.../

=> Asynchronní motory s kotvou nakrátko

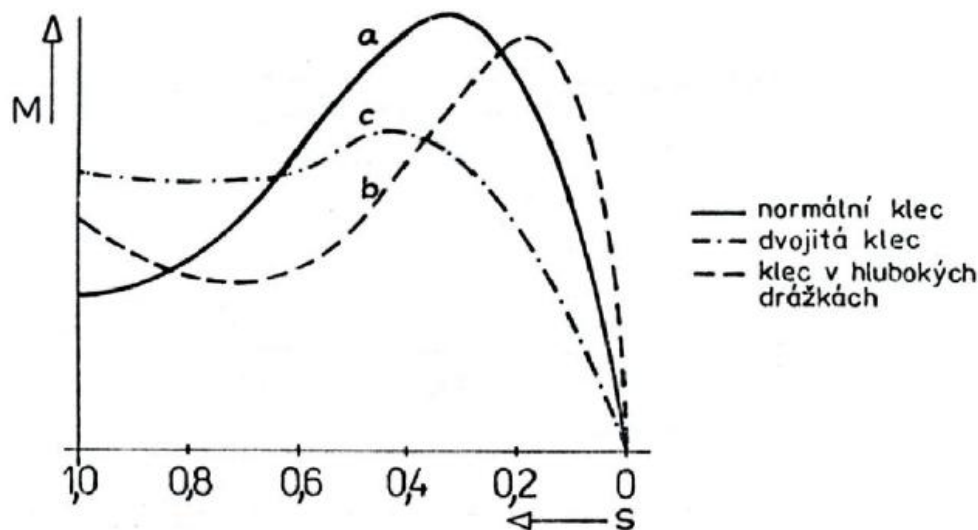
Volba elektromotorů pro pohony VS

Volba napětí elektromotoru:

- Pro pohony do 250 kW se používá napětí 400V (výjimečně do 350 kW napětí 500V), pro vyšší výkon se volí vn (typické 6,3 kV, ale dnes i hladiny jako 1,5 a 3 kV). Kromě provozních ztrát ještě hledisko vysokého přepětí při vypínání malých induktivních proudů na hladině vn

Výkon elektromotoru:

- Volí se 1,1 – 1,15 x příkon poháněného zařízení + zohlednění výše uvedených požadavků (doba a plynulost rozběhu). Max. výkon ASM je cca 10 MW, což postačí i jako napaječka u 500 MW bloku



Rozběh elektromotoru

Pro rozběh zařízení je podstatný tzv. dynamický moment:

$$\Delta M = M_e - M_p$$

Pro plynulý rozběh by mělo být splněno:

$$\Delta M \geq 0,2.M_n$$

To musí být splněno ale i při sníženém napájecím napětí:

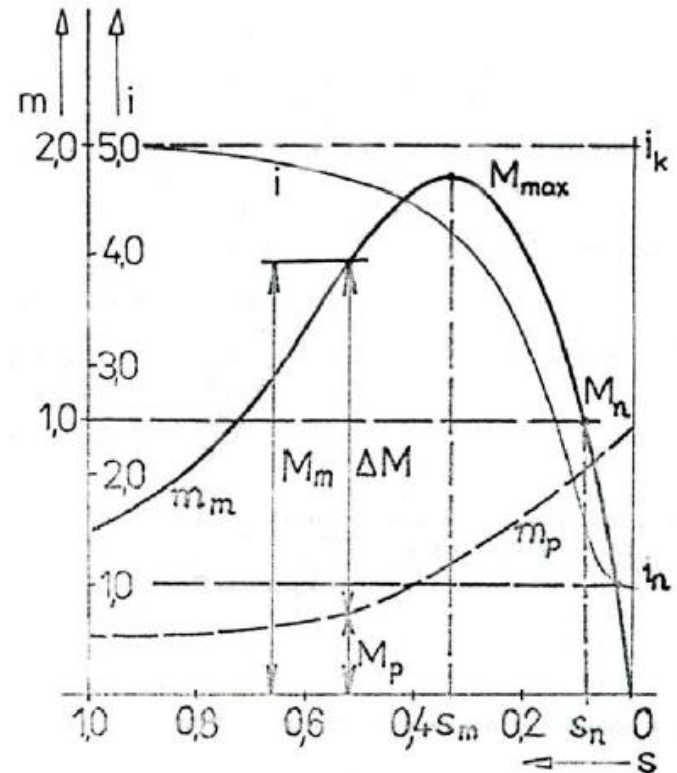
$$u_z = \frac{U_z}{U_n}$$

Tedy podmínka pro start:

$$M_z u_z^2 - M_{p0} \geq 0,2.M_n$$

To lze dosáhnout:

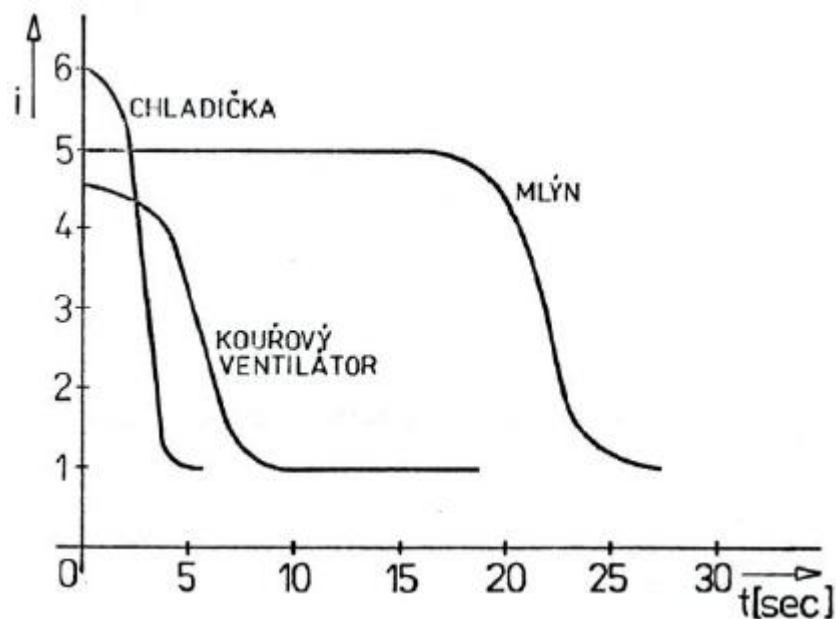
- a) Správnou volbou m_z (ekonomičtější)
- b) Větším jmenovitým výkonem



Rozběh elektromotoru

Typické doby rozběhů:

Mlýny paliva	30 až 35 sec.
Kouřové ventilátory	7 až 10 sec.
Napáječky	6 až 8 sec.
Vzduchové ventilátory	3 až 4 sec.
Další menší pohony	2 až 3 sec.



Rozběh elektromotoru

Pro dynamiku rozběhu platí: $\Delta M = J \cdot \frac{d\Omega_M}{dt}$

V poměrných jednotkách:

$$\omega_M = \frac{\Omega_M}{\Omega_{SM}} \quad m = \frac{M}{M_n} \quad \Delta m = \frac{J \cdot \Omega_{SM}}{M_n} \cdot \frac{d\omega_M}{dt}$$

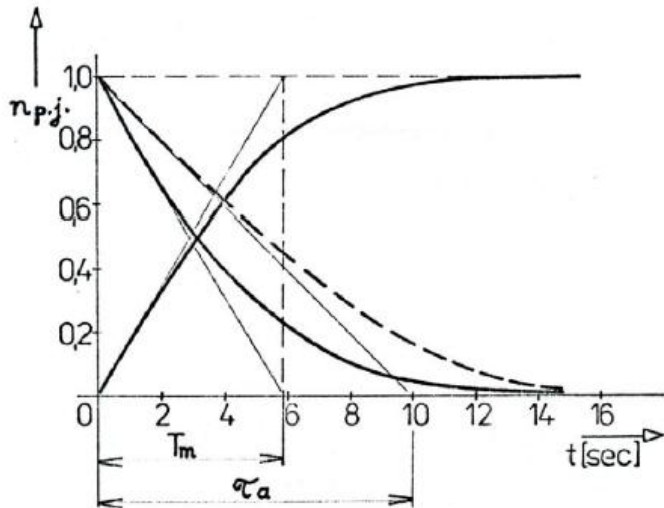
Doba rozběhu:

$$t_R = \frac{J \cdot \Omega_{SM}}{M_n} \cdot \int_0^{\omega_n} \frac{d\omega_M}{\Delta m} = \frac{J \cdot \Omega_{SM}^2}{P_n} \cdot \int_0^{\omega_n} \frac{d\omega_M}{\Delta m} = T_M \cdot \int_0^{\omega_n} \frac{d\omega_M}{\Delta m}$$

a) Je-li známo GD^2 :

$$J = \frac{GD^2}{4}$$

b) Je-li známa *doběhová charakteristika*:



$$T_M \cdot \int_1^0 \frac{d\omega_M}{-1} = T_M$$

Přepočet, pokud zařízení nepracovalo při M_n :

$$\tau_A = \frac{M_P}{M_n} \cdot T_M = \frac{P_P}{P_n} \cdot T_M \cdot \eta$$

Konstrukce momentové charakteristiky

a) Je-li známo: M_{MAX}, S_n

Klossův vztah:

$$m = \frac{2.m_{MAX}}{\frac{S_{MAX}}{S} + \frac{S}{S_{MAX}}}$$

Dosadíme v bodě jmenovitých otáček/skluzu/momentu:

$$1 = \frac{2.m_{MAX}}{\frac{S_{MAX}}{S} + \frac{S}{S_{MAX}}} \quad S_{MAX} = S_n \left(m_{MAX} + \sqrt{m_{MAX}^2 - 1} \right)$$

b) Je-li známo: U_k, I_k, P_k, R_s

$$X_s \cong X'_r = \frac{1}{2} \cdot \frac{\sqrt{3.U_k^2.I_k^2 - P_k^2}}{3.I_k^2} \quad R'_r = \frac{P_k}{3.I_k^2} - R_s$$

el. synchronní otáčky

$$M = \frac{R'_r}{s.\Omega_{SM}} \cdot \frac{U^2}{(X_s + X'_r)^2 + \left(R_s + \frac{R'_r}{s} \right)^2} \quad \text{kde: } \Omega_{SM} = \frac{\Omega_s}{p}$$

poč. pólů

Oteplení při rozběhu

Kontrola se provádí u soustrojí s dlouhým rozběhem

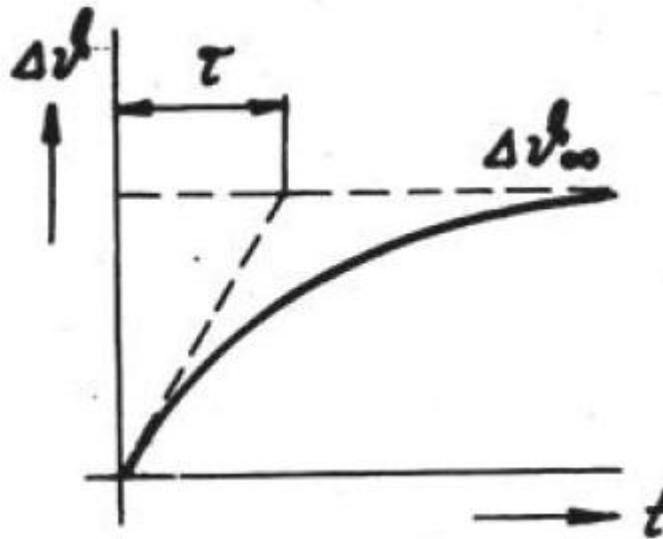
$$R.I^2.dt = \overset{\substack{\text{teplota vodiče} \\ \text{hmotnost vinutí}}}{m.c.d\vartheta} + \overset{\substack{\text{teplota okolí} \\ \text{ochlazovací plocha} \\ \text{ochlazovací konstanta}}}{\mu.S.(\vartheta - \vartheta_0).dt}$$

Řešení je ve tvaru:

$$\Delta\vartheta = \Delta\vartheta_{\infty} \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$

kde:

$$\Delta\vartheta_{\infty} = \frac{R.I^2}{\mu.S} \quad \text{a} \quad \tau = \frac{\mu.S}{m.c}$$



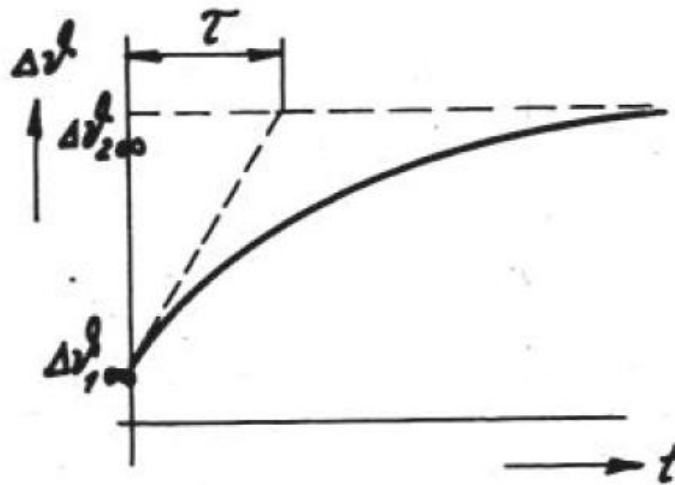
Zavedeme-li pro jmenovitý proud jmenovité oteplení: $\Delta\vartheta_{\infty n} = \frac{R.I_n^2}{\mu.S}$

$$\text{pak} \quad \frac{\Delta\vartheta}{\Delta\vartheta_n} = \frac{\Delta\vartheta_{\infty}}{\Delta\vartheta_{\infty n}} \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right) = \frac{I^2}{I_n^2} \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right) = i^2 \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$

Oteplení při rozběhu

Pro výpočet oteplení při náhlých změnách platí:

$$\frac{\Delta \mathcal{G}}{\Delta \mathcal{G}_n} = i_1^2 + (i_2^2 - i_1^2) \cdot \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$



Pomocí těchto vztahů můžeme řešit problematiku oteplování:

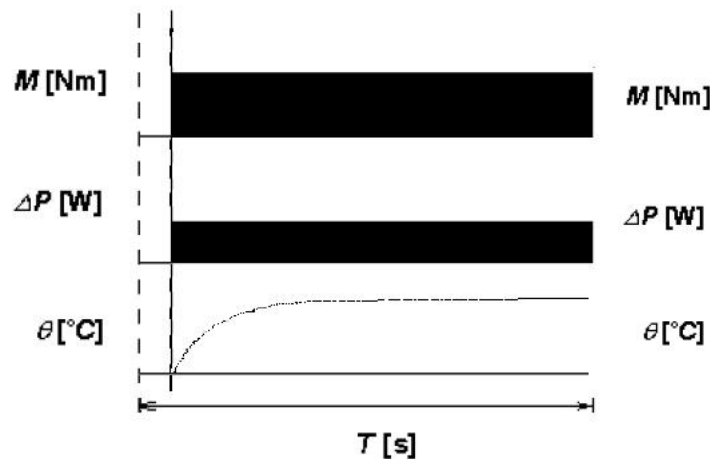
- Při dlouhých rozbězích (záběrný proud, jmenovitý proud)
- Při krátkodobých nebo přerušovaných chodech (oteplení/zchladnutí)

Druhy zatížení

V mnoha aplikacích je ve VS druh provozu odlišný od trvalého zatížení (rozběhy, brzdění, reverzace apod.). To má vliv i na oteplení motoru.

Dle ČSN EN 60034-1 jsou definovány jednotlivé druhy zatížení S1-S10 např:

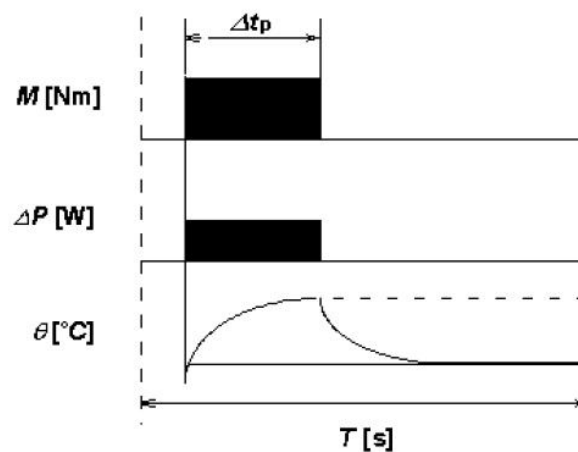
S1: Trvalé zatížení



Označení:

S1

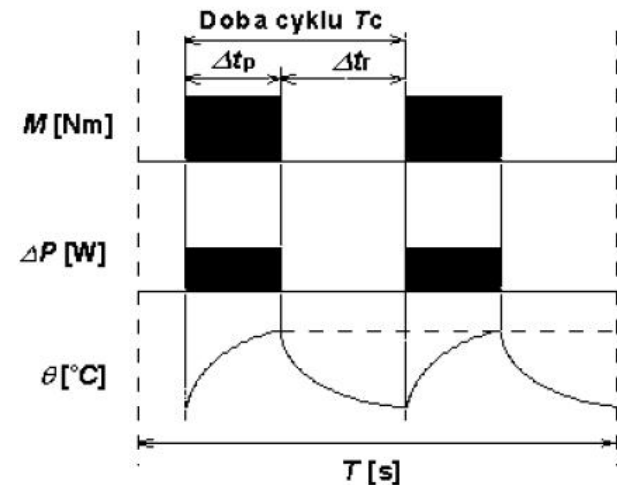
S2: Krátkodobý chod



Označení:

S2, Δt_p

S3: Přerušovaný chod



Označení:

S3, T_c , Δt_p (nebo %)

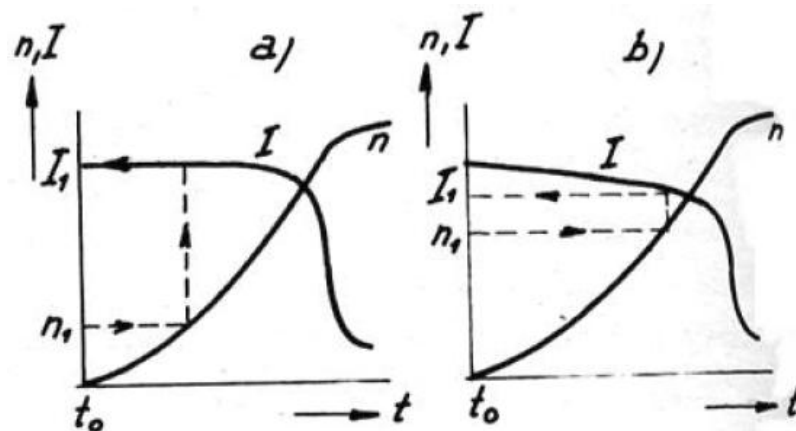
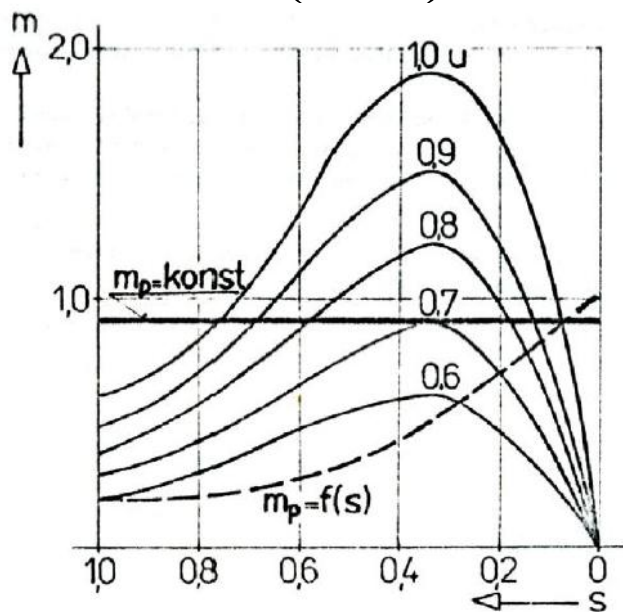
Kritické napětí při samonajíždění

Při poklesu napětí na elektromotoru dochází ke snižování otáček a nárůstu proudu. Od jisté úrovně poklesu napětí se bude momentová křivka elektromotoru celá nacházet pod momentovou charakteristikou zátěže. Pak dojde k brzdění a zastavení pohonu. Tuto úroveň napětí nazýváme kritické napětí a nastane když:

$$M_n = \left(\frac{U_{krit}}{U_n} \right)^2 \cdot M_{MAX}$$

nebo v p.u. $\frac{1}{m_{MAX}} = u_{krit}^2$

Pozor! I po obnovení napájení je proud podobný jako záběrný.



Typické hodnoty

Odpovídají parametrům bloku 200 MW

Pohon	Jmenovité provozní hodnoty				Hodnoty při rozběhu				
	P_N [kW]	U_N [kV]	I_N [A]	n_N [ot./min]	U [kV]	I [A]	t [sec]	I_{ZN} [A]	k []
Kouřový ventilátor	1000	6	116	494	5.8	585	6.3	605	5.21
Vzduchový ventilátor	1000	6	123	741	5.8	530	5.5	548	4.45
Mlýn	700	6	83.2	1480	5.85	330	41.5	338	4.06
Chladicí čerp.	2000	6	245	423	5.7	1018	1.5	1070	4.37
Elektronapajčka	4250	6	490	2980	5.6	2500	3.1	2680	5.47

Vysokým nárazovým proudům při rozběhu elektromotoru se předchází:

- Spouštění pomocí přepínání hvězda-trojúhelník
- Softstartéry (regulují napětí na svorkách, tak aby snížily proudový ráz)
- Frekvenční měniče (regulují frekvenci a tím i synchronní otáčky a momentovou charakteristiku)

=> Rozběh je plynulejší, ale i pomalejší

Chránění elektromotorů

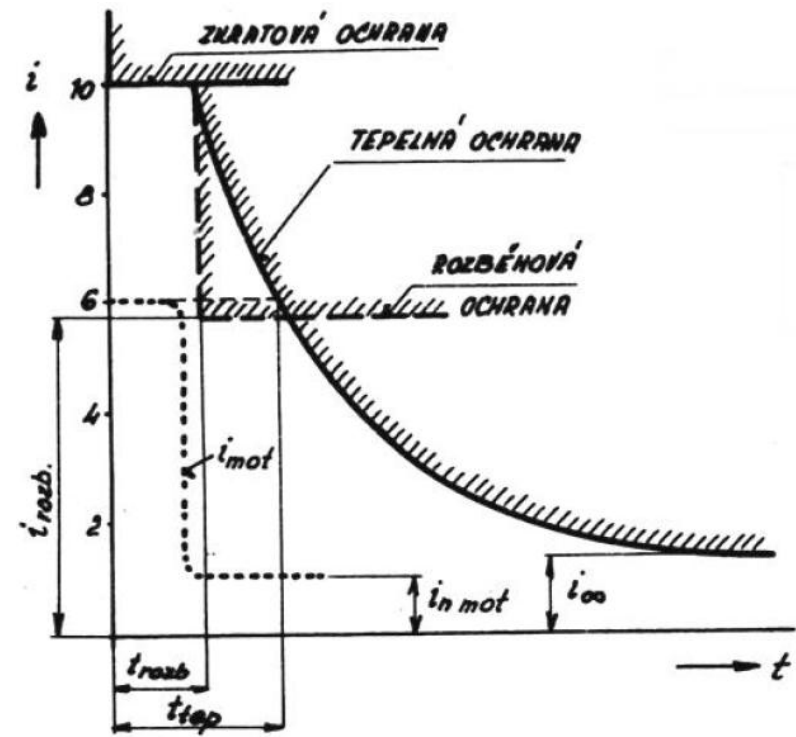
Menší motory na nn:

Jistič nebo stykač s bimetal. relé
u motorů s dlouhým rozběhem nutno nadproudovou ochranu
kombinovat s tepelnou ochranou (teplotní čidlo nebo tepelný model)

Motory větších výkonů:

Digitální multifunkční ochrany
vybavené řadou dalších funkcí jako

- Nesymetrie
- Podpětí/Přepětí
- Zpětná wattová
- Sled fází



Glosa k 3. přednášce

Spočítejte konstanty momentové charakteristiky elektronapaječky

P _n [kW]	1600
U _n [kV]	6
I _n [A]	185
cos φ _n [-]	0,87

Synchronní otáčky
3000

	Naprázdko	Nakrátko
Napětí [V]	6000	1529
Proud [A]	39,7	185
Příkon [kW]	27	127,5

Ohmický odpor statoru při 20°C [Ohm]
0,1437
Provozní teplota [°C]
80

Materiál vinutí: Cu