## UNIDADES TECNOLÓGICAS DE SANTANDER FACULTAD DE CIENCIAS NATURALES E INGENIERÍAS

## TECNOLOGÍA EN OPERACIÓN Y MANTENIMIENTO ELECTROMECÁNICO



#### **ACCIONAMIENTOS ELÉCTRICOS**

SISTEMAS DE ARRANQUE DE MOTORES TRIFÁSICOS – CONVERTIDORES DE FRECUENCIA

CUADERNO 3 DE EJERCICIOS PRÁCTICOS

**DOCENTE:** MILTON REYES JIMENEZ

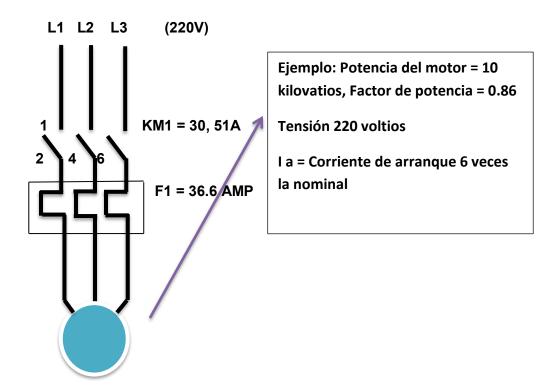






## ARRANQUE DIRECTO DE UN MOTOR DE INDUCCION TRIFASICO MIL TON REYES JIMENEZ

#### Circuito de fuerza



**AC3** En funcionamiento normal, conexión al 600% de la corriente nominal y desconexión al 100% de la corriente nominal del aparato receptor. En funcionamiento ocasional, conexión al 1000% de la corriente nominal del aparato receptor si ésta es menor a 100 A o al 800% si esta es mayor a 100 A. Desconexión al 800% de la corriente nominal del aparato receptor, si ésta es menor a 100 A o al 600% si es mayor a 100 A.

Calcular: La corriente nominal, la corriente de sobrecarga y la corriente de arranque y seleccionar los tres contactores y el relé térmico

I ARRANQUE =	
I OL =	

## EFECTOS DE LA CORRIENTE DE ARRANQUE DE UN MOTOR TRIFASICO

En el instante de iniciar el arranque, cuando la velocidad todavía es nula y el deslizamiento entonces vale 1, la corriente que demanda el motor es varias veces superior a la asignada. Esta corriente elevada puede provocar caídas de tensión en la instalación eléctrica que alimenta al motor afectando a otros aparatos conectados a ella

Como se disminuye la corriente de arranque de un motor?

#### 1.0 Arrancando un Motor a Tensión Reducida JAULA DE A.

#### Aplica a motores de jaula de ardilla

- 1.0 Arranque por conmutación estrella delta.
- 2.0 Arranque por resistencias estatoricas.
- 3.0 Arrangue por autotransformador
- 4.0 Arranque electrónico por tiristores.

#### 2.0 Haciendo el Circuito Rotorico más Resistivo ROTOR B

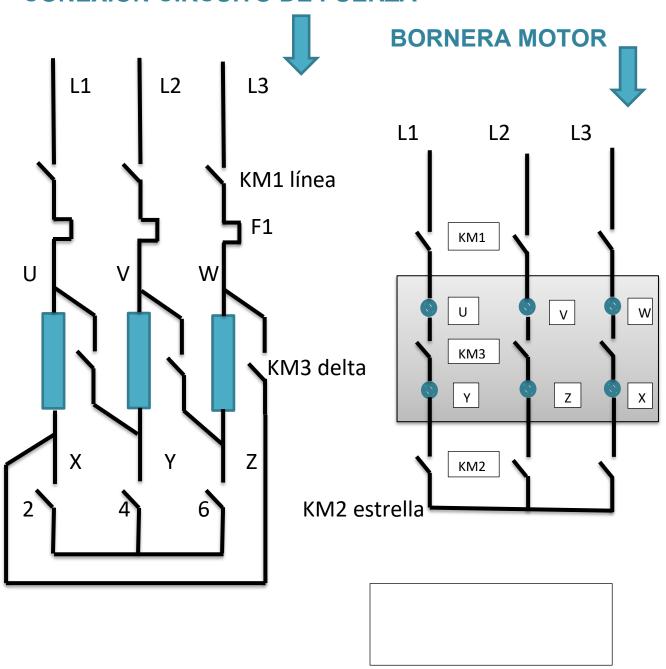
#### Aplica a motores de rotor bobinado.

5.0 Arranque por resistencias rotoricas

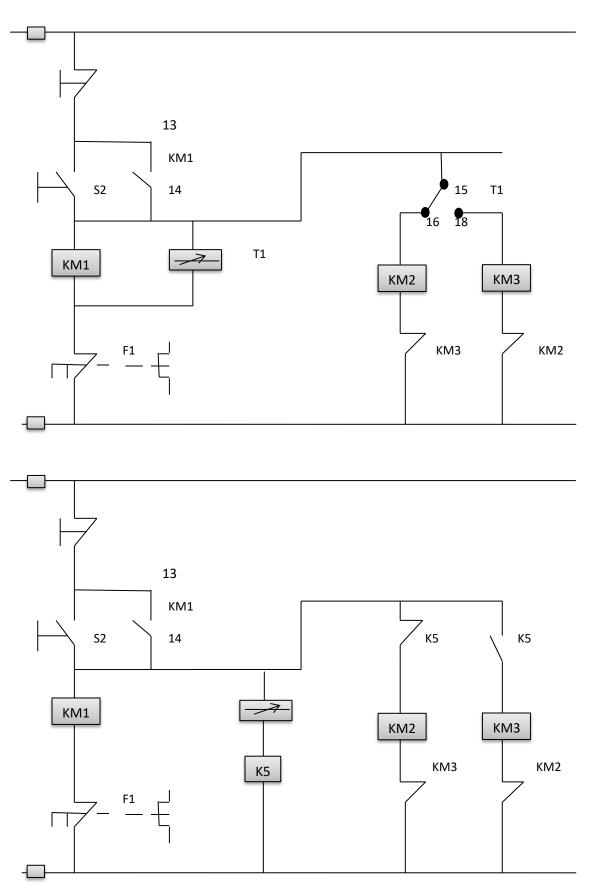
#### 1.0 ARRANQUE ESTRELLA DELTA

Circuito de fuerza y mando de un sistema de arranque a tensión reducida por conmutación estrella delta y selección de los tres contactores y el relé térmico MOTOR 220 V, 7,5 KW, 0,86 fp

## **CONEXIÓN CIRCUITO DE FUERZA**



#### **CIRCUITO DE MANDO**



#### Selección de Contactores

P = V.I coseno Ø.  $\sqrt{3}$ 

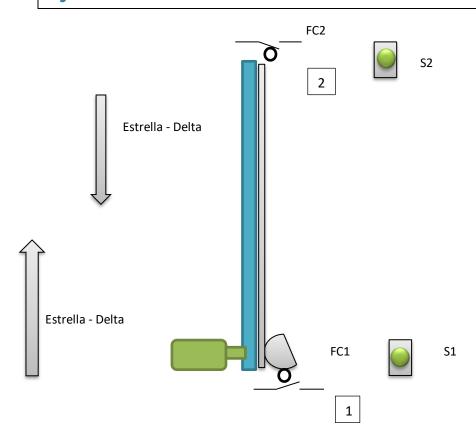
KM1

KM2

KM3

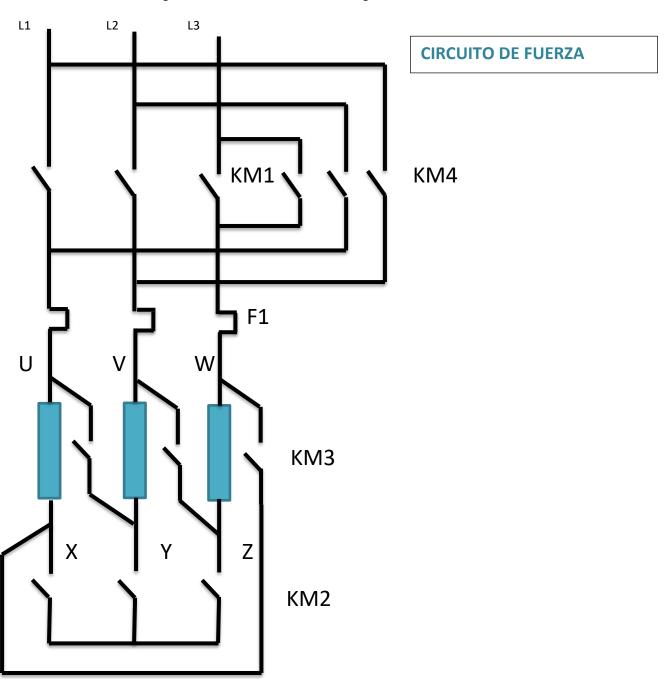
F1

## Ejercicio 1

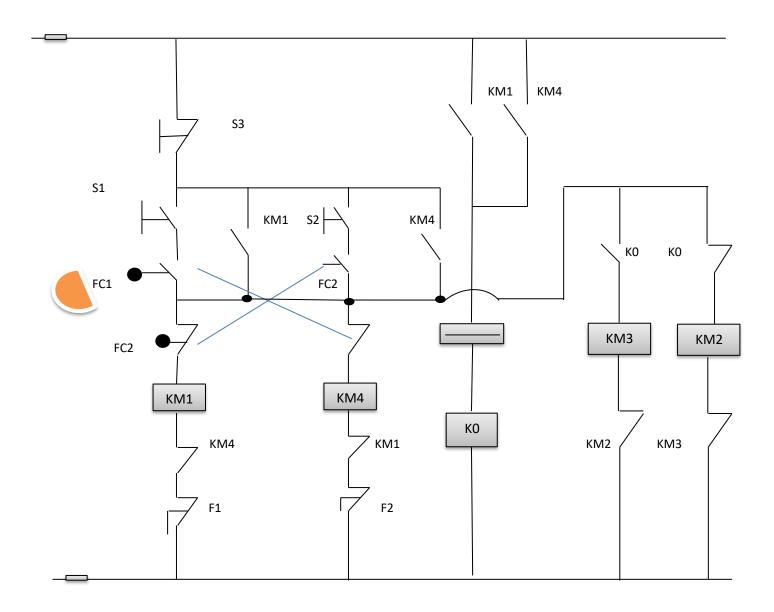


## Motor trifásico de 220 voltios con protección magnética de sobrecarga, Con arranque por conmutación estrella – delta en ambos sentidos de giro.

- Si pulsamos S1 y si el canjilón está en el punto 1, arranca el motor por conmutación estrella delta iniciando su recorrido hacia el punto 2.
- Al llegar al punto 2 el motor detiene el canjilón.
- Si pulsamos S2 y si el canjilón está en el punto 2, arranca el motor por conmutación estrella delta iniciando su recorrido hacia el punto 1.
- Existe avance gradual en ambos sentidos de giro.

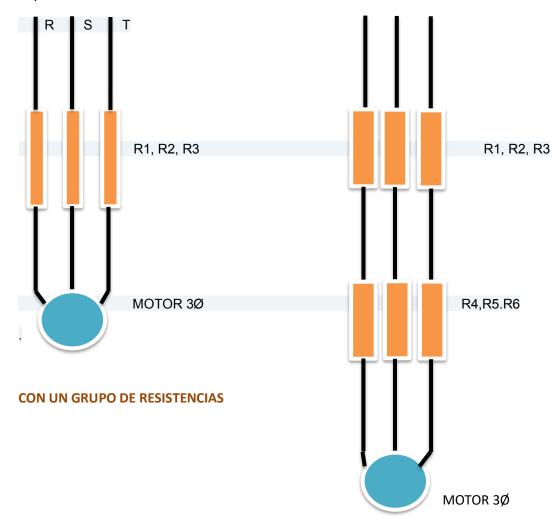


#### **CIRCUITO DE MANDO**



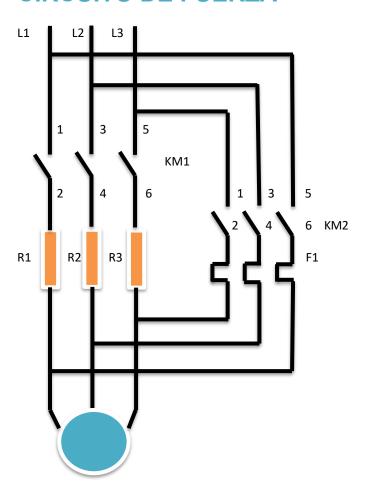
## 2.0 ARRANQUE POR RESISTENCIAS ESTATORICAS

Consisten en producir un caida de tension a la alimentacion ddel motor, en el momento del arranque.

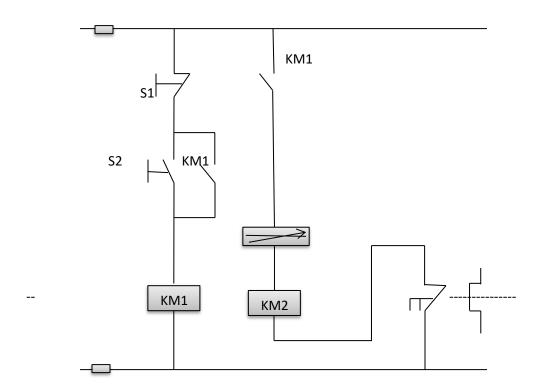


**CON DOS GRUPOS DE RESISTENCIAS** 

#### **CIRCUITO DE FUERZA**



#### **CIRCUITO DE MANDO**



### Resistencia Estatórica En trifásica R = 0,055. V / I nominal

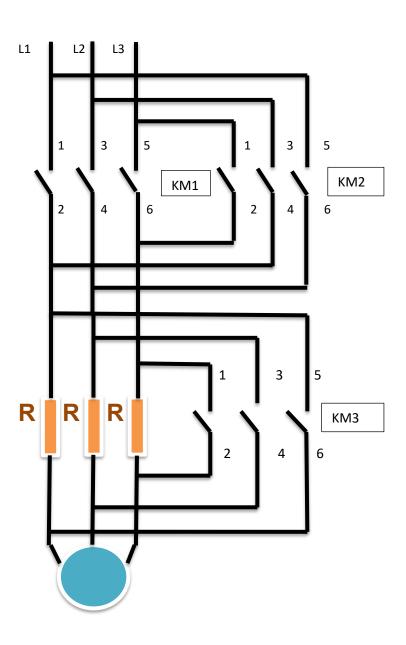
R: valor óhmico de la resistencia por fase en ohmios

V: tensión de la red en voltios

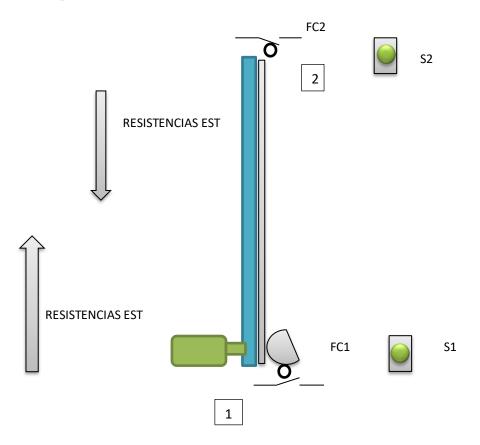
In: corriente nominal del motor en amperios I media = 4,05 In

Al encargar una resistencia, indíquese: la duración de la puesta bajo tensión de la resistencia y el número de arranques por hora. Generalmente solemos considerar 12 arranques por hora de 10 segundos cada uno, siendo 2 de ellos consecutivos a partir del estado frío

# CIRCUITO DE FUERZA ARRANQUE POR RESISTENCIAS ESTATORICAS CON INVERSION DE GIRO.



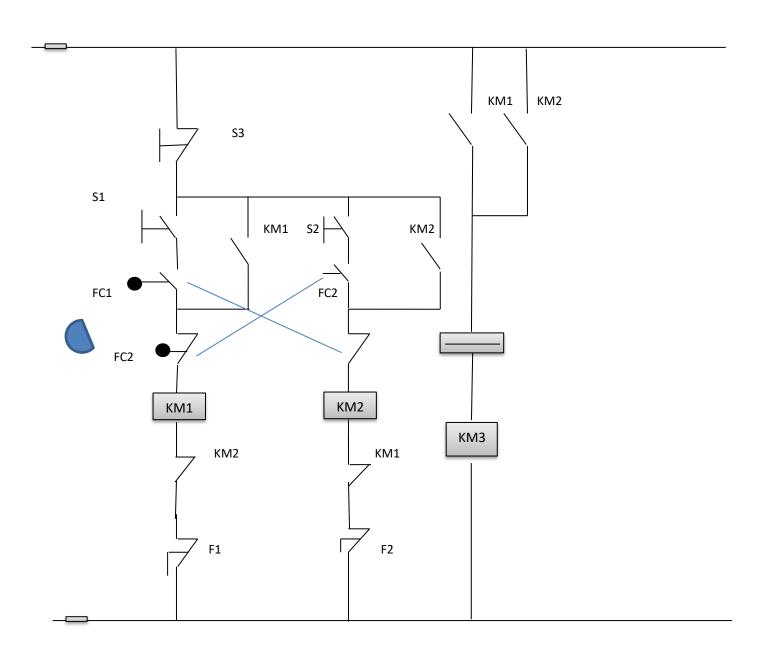
### **Ejercicio 2**



## Motor trifásico de 220 voltios con protección magnética de sobrecarga, Con arranque por Resistencias Estatoricas

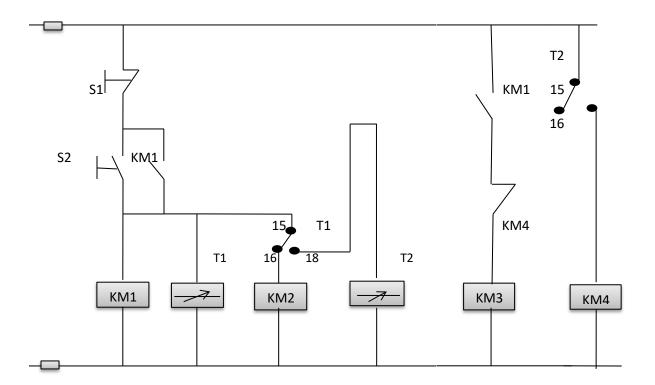
- Si pulsamos S1 y si el canjilón está en el punto 1, arranca el motor por resistencias estatoricas iniciando su recorrido hacia el punto 2.
- Al llegar al punto 2 el motor detiene el canjilón.
- Si pulsamos S2 y si el canjilón está en el punto 2, arranca el motor por resistencias estatoricas hacia el punto 1.
- Existe avance gradual en ambos sentidos de giro.

#### **CIRCUITO DE MANDO**

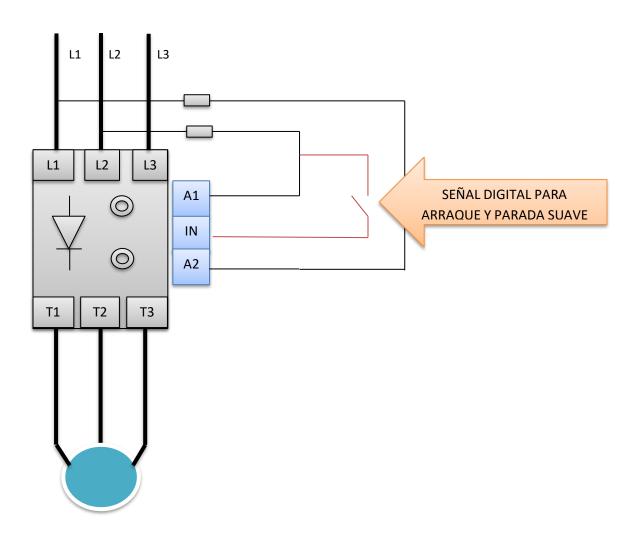


#### 3.0 POR AUTOTRANSFORMADOR L1 L2 L3 **CIRCUITO DE FUERZA** KM1 KM4 **TAP 65%** F1 кмз KM2

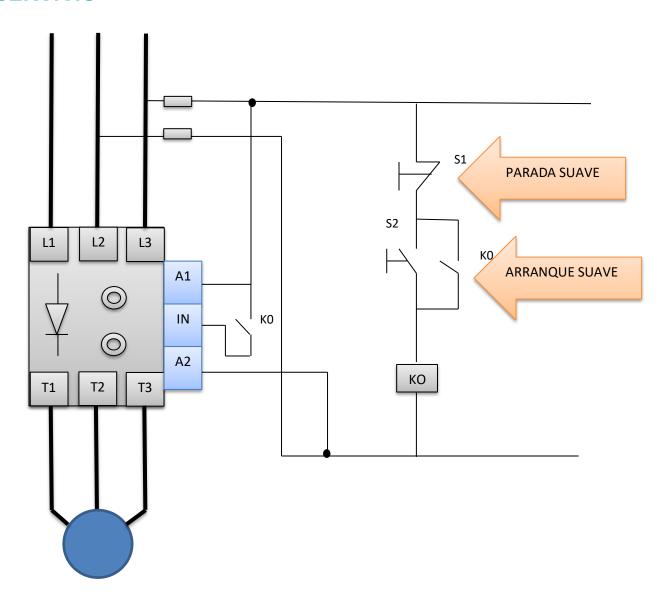
#### **CIRCUITO DE MANDO**



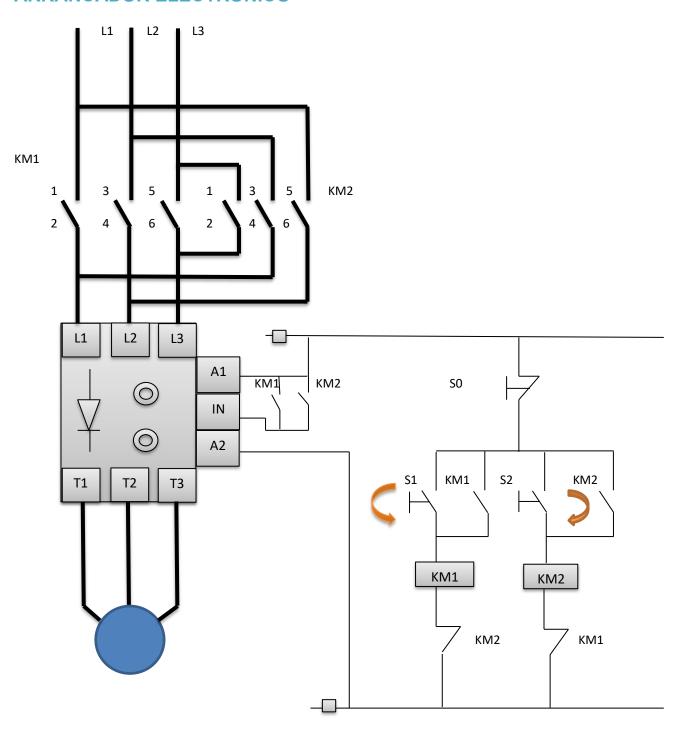
## 4.0 ARRANQUE ELECTRONICO POR TIRISTORES O ARRANCADOR SUAVE



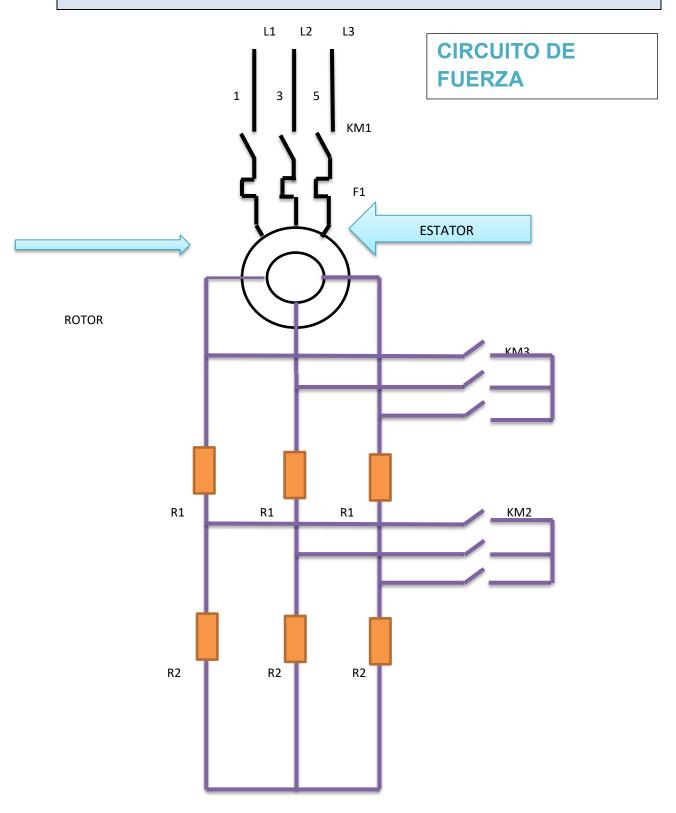
#### **EJERCICIO**



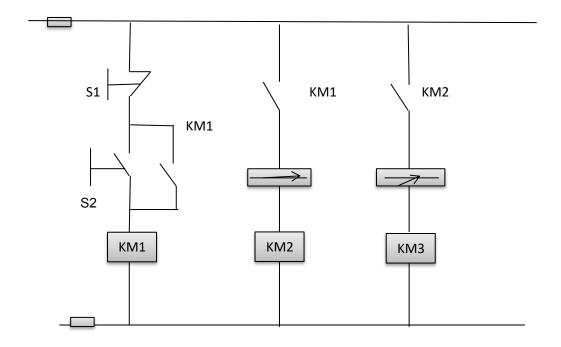
# ARRANQUE SUAVE Y PARADA A RUEDA LIBRE CON INVERSION DE GIRO DE UN MOTOR TRIFASICO A TRAVES DE ARRANCADOR ELECTRONICO



# 5.0 ARRANQUE POR RESISTENCIAS ROTORICAS MOTOR ROTOR BOBINADO



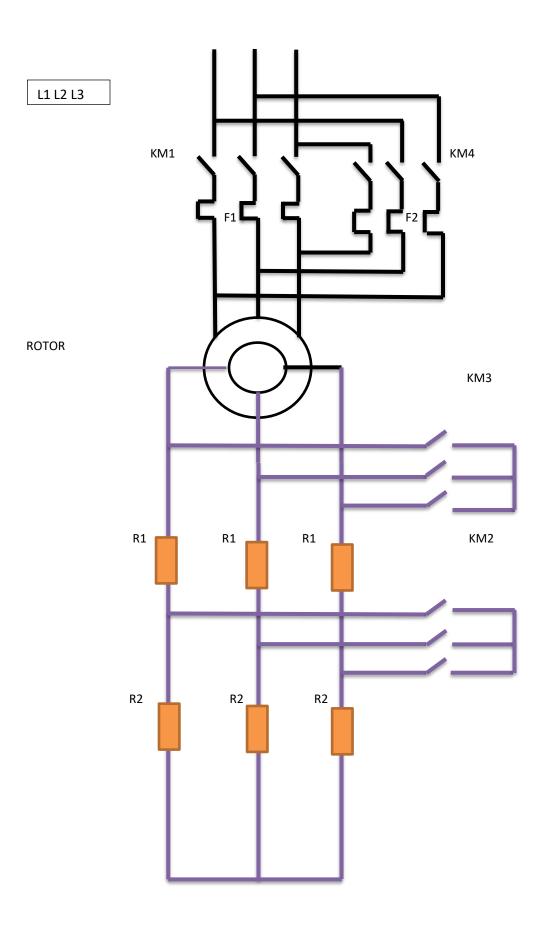
#### **CIRCUITO DE MANDO**



6.0 ARRANQUE POR RESISTENCIAS ROTORICAS

MOTOR ROTOR BOBINADO CON INVERSION DE

GIRO



#### **EJERCICIO**

Diseñar el circuito de fuerza y mando para el arranque a tensión reducida y parada a rueda libre de un motor de inducción trifásico jaula de ardilla de 220 v, utilizando un arrancador electrónico suave.

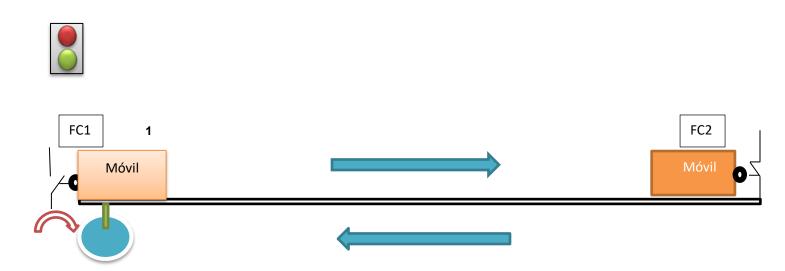
#### CARACTERISTICAS.

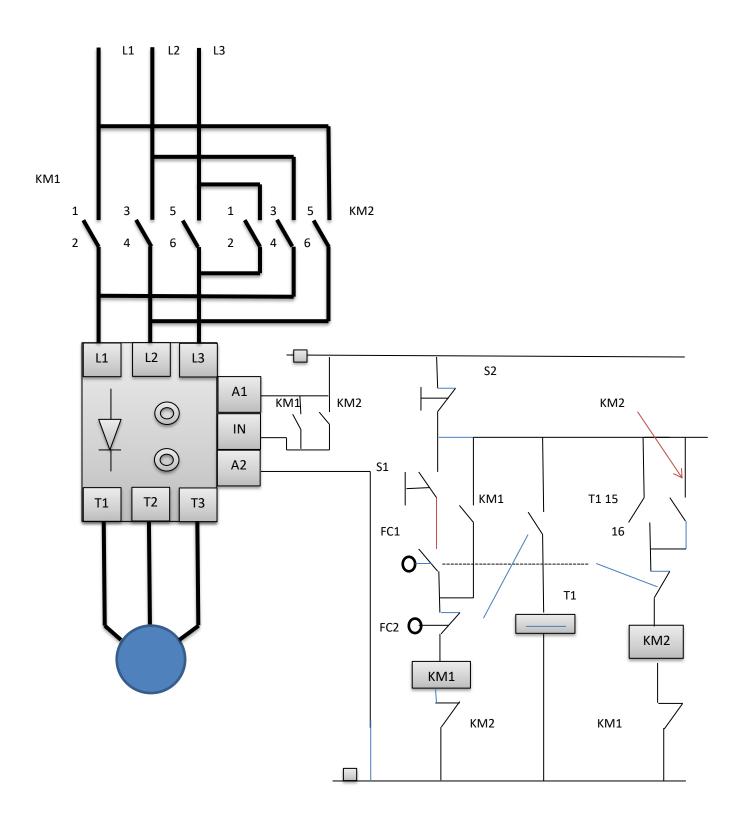
Si pulsamos un pulsador de arranque S1, y si el móvil está en el punto 1, arranca el motor SUAVEMENTE a través del arrancador electrónico, dirigiendo el móvil al punto 2.

Al llegar a 2 el motor se detiene a rueda libre.

Ochenta segundos (0n delay RELE) después de detenerse, el motor invierte el giro y arranca nuevamente con el mismo sistema de arranque dirigiéndose al punto 1 nuevamente.

Al llegar al punto 1 se detiene a rueda libre





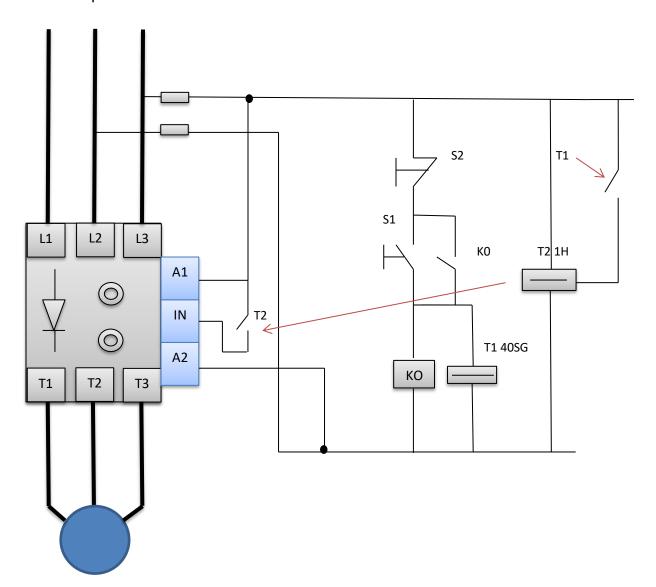
#### **EJERCICIO**

Diseñar el circuito de fuerza y mando para el arranque a tensión reducida y parada a rueda suave de un motor de inducción trifásico jaula de ardilla de 220 v, utilizando un arrancador electrónico suave.

#### CARACTERSITICAS.

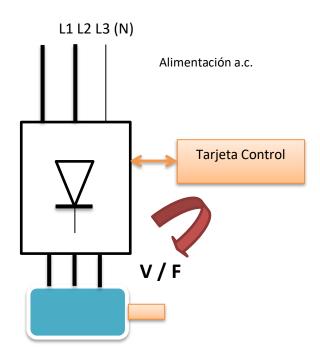
Si pulsamos un pulsador de arranque S1, 40 Segundos (on delay relé) después de pulsar arranca el motor suavemente con rampa de aceleración prestablecida.

Al pulsar S2, 1 Hora (off delay relé) después se detiene el motor con rampa de desaceleración prestablecida.



## CONVERTIDORES DE FRECUENCIA O VARIADOR DE VELOCIDAD ELECTRONICO

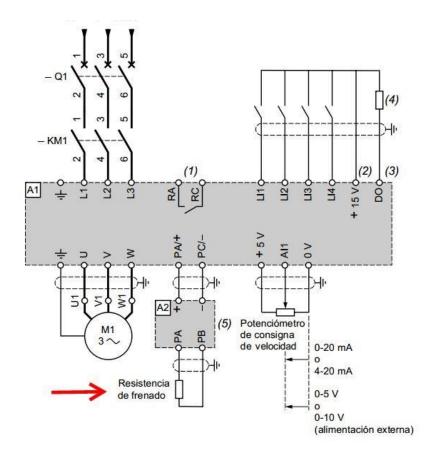
Son equipos de estado sólido que permiten variar en cualquier valor la velocidad de motores asíncronos de inducción trifásicos, variando la tensión y frecuencia de la red que alimenta el motor.



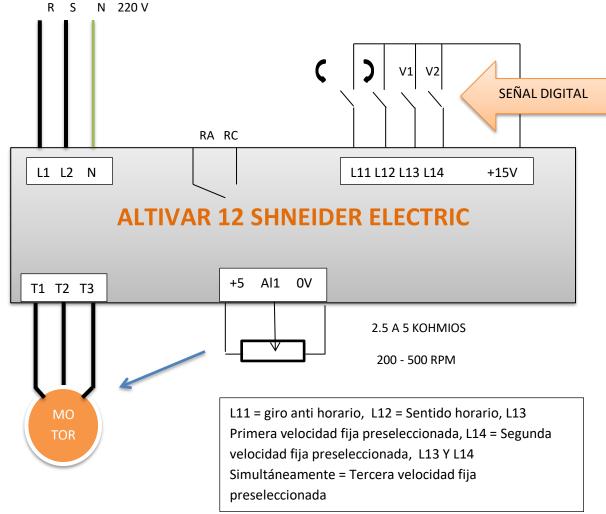
#### **CONVERTIDOR DE FRECUENCIA AL TIVAR 12**



#### **DIAGRAMA DE CONEXIÓN GENERAL**



## DIAGRAMA DE CONEXIÓN BASICO PARA APLICACIONES DE LAB. DE ACCIONAMIENTOS



Ejercicio 1

Diseñar el circuito de mando para el control de velocidad de un motor trifásico de 220 v. utilizando un altivar 12 y que cumpla con las siguientes características:

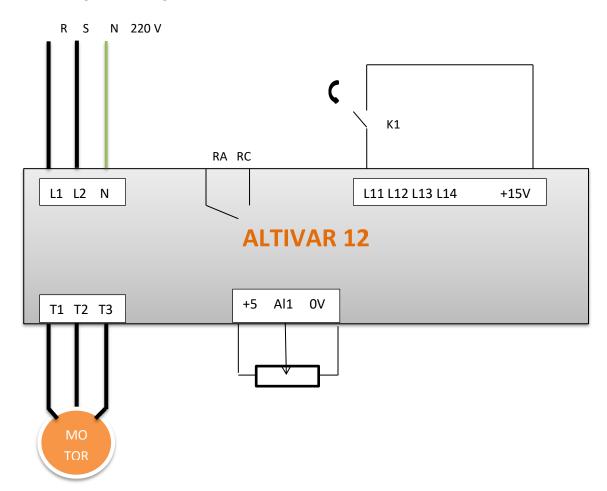
- Al presentarse una señal de conexión S1, arranca el motor con rampa de aceleración prestablecida de 8 segundos, sentido horario.
- Al presentarse una señal de desconexión S2,el motor se detiene con rampa de aceleración prestablecida de 22 segundos

 La velocidad máxima del motor es 40 HZ y la mínima de 5 HZ utilizando el potenciómetro

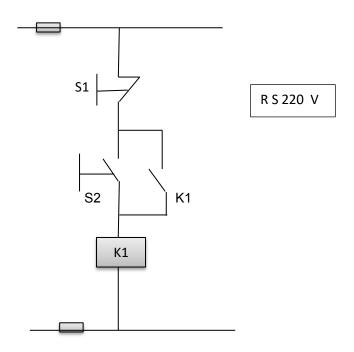
#### PROGRAMACION DEL EQUIPO

- bFrFrecuencia estándar del motor 60
- UnS Tensión nominal del motor 220 V
- ACC Aceleración 8 segundos
- DEC Deceleración 22 segundos
- LSP Velocidad Mínima 5 Hz
- HSP Vel. máxima 40 Hz
- ItH Corriente térmica del motor Igual a la intensidad nominal del motor (valor determinado por la capacidad del
- variador)
- SdC1 Corriente de inyección DC
- automática

#### **CABLEADO VARIADOR**



#### CABLEADO CIRCUITO DE MANDO.



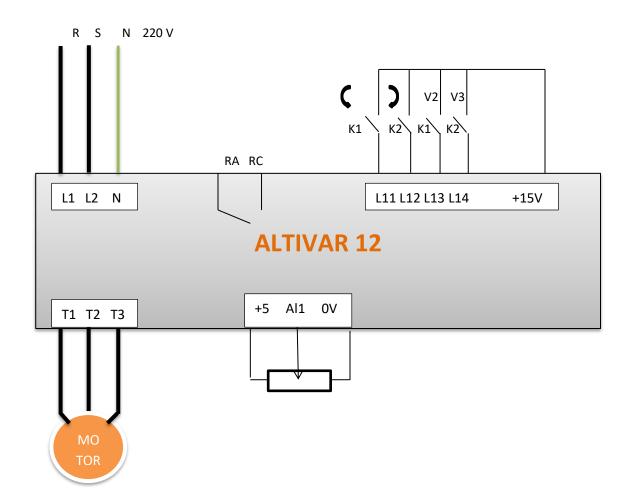
#### **EJERCICIO 2.**

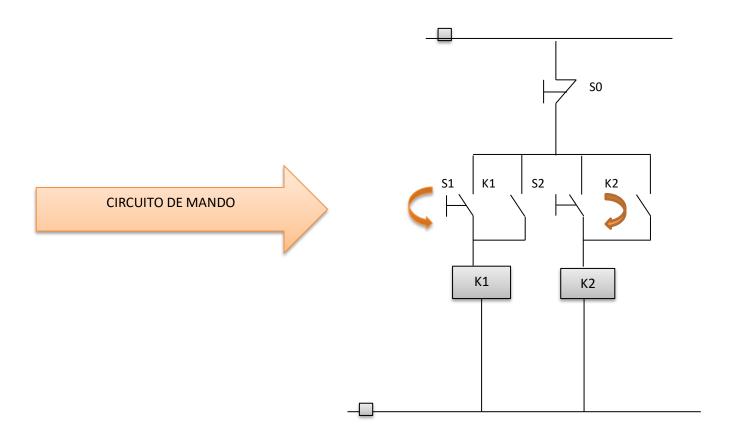
Diseñar el circuito de mando para el control de velocidad de un motor trifásico de 220 v. Utilizando un altivar 12 y que cumpla con las siguientes características:

- Al presentarse una señal de conexión S1, arranca el motor con rampa de aceleración prestablecida de 10 segundos, sentido horario y trabajando a una velocidad V2 prestablecida de 45 Hz.
- O Al presentarse una señal de conexión S2, arranca el motor con rampa de aceleración prestablecida de 10 segundos, sentido antihorario y trabajando a una velocidad V3 prestablecida de 60 Hz
- Si independiente del sentido que este girando se presenta una señal S0 de desconexión el motor se detiene con rampa de desaceleración preestablecida de 20 segundos
- bFr Frecuencia estándar del motor 60
- UnS Tensión nominal del motor 220 V
- ACC Aceleración 10 segundos
- DEC Deceleración 20 segundos

- SP2 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V2 = 45
- SP3 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V3 = 60
- SP4 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V4
- ItH Corriente térmica del motor Igual a la intensidad nominal del motor (valor determinado por la capacidad del
- variador)
- SdC1 Corriente de inyección DC
- automática

#### **CABLEADO VARIADOR**

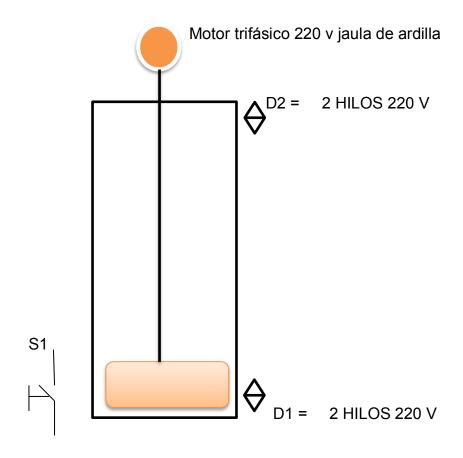




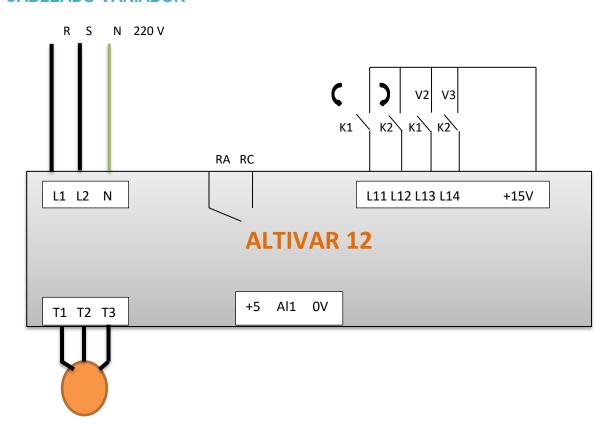
#### **EJERCICIO 3. tarea**

Diseñar el circuito de mando para el control de velocidad de un motor trifásico de 220 v. Utilizando un altivar 12 y que cumpla con las siguientes características:

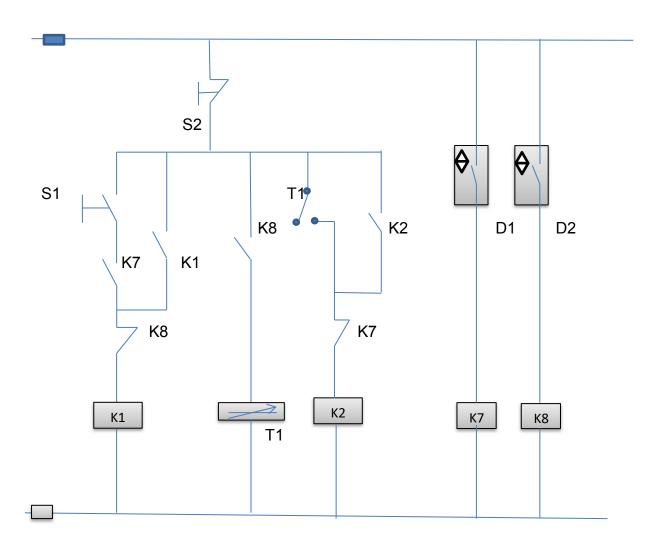
- Al pulsar S1, arranca instantáneamente el motor en sentido horario, a una velocidad fija preseleccionada V2 de 42 hz, a través del convertidor de frecuencia ALTIVAR 12 y con rampa de aceleración preestablecida de 2 sg.
- Al llegar al punto 2. Se detiene el motor con rampa de desaceleración prestablecida de 5 sg.
- 1 hora después de haberse detenido, el motor invierte el giro y arranca nuevamente con la misma rampa de aceleración prestablecida pero aun segunda velocidad fija preseleccionada V3 de 50 hz.
- Al llegar al punto 1 se detiene con la misma rampa de desaceleración preestablecida



#### **CABLEADO VARIADOR**

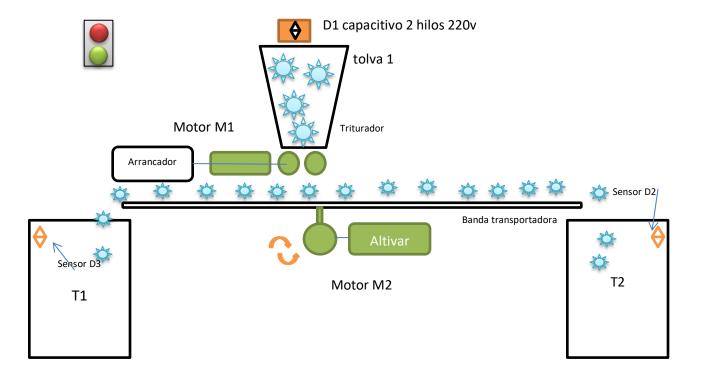


- bFr Frecuencia estándar del motor 60
- UnS Tensión nominal del motor 220 V
- ACC Aceleración 2 segundos
- DEC Deceleración 5 segundos
- SP2 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V2 = 42
- SP3 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V3 = 50
- SP4 VELOCIDAD FIJA PRESELECCIONADA V4
- ItH Corriente térmica del motor Igual a la intensidad nominal del motor (valor determinado por la capacidad del
- variador)
- SdC1 Corriente de inyección DC
- automática

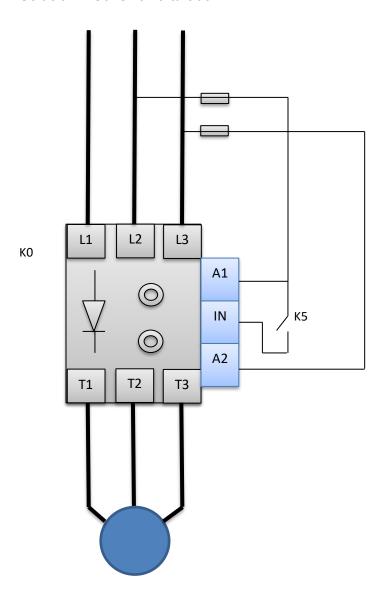


#### EJERCICIO Diseñar el circuito de fuerza y mando para la siguiente aplicación:

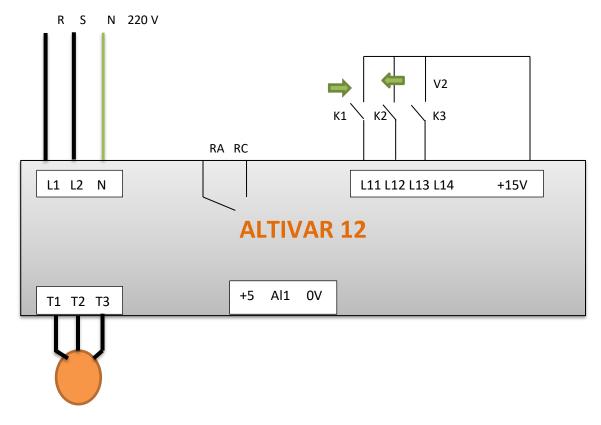
- El sistema se puede arrancar y detener desde una estacion de mando.
- Al presentarse señal de conexión, arranca el motor M2, a través de un convertidor de frecuencia con una velocidad fija preseleccionada V1 y en sentido horario dirigiendo la banda hacia el deposito T2.
- 30 Segundos después (ondelay neumático) y si hay material en la tolva 1, arranca el motor M1 a través de un arrancador electrónico con rampa de aceleración preestablecida iniciando el triturado del material.
- Una vez se llene el deposito T2, el motor M1 se detiene e invierte el giro instantáneamente y la banda trasportadora dirige el material al depósito T1 a la misma velocidad V1.
- Una vez lleno el depósito T1, todo el sistema se detiene instantáneamente.
- Sensores D2,D3 Capacitivos 2 hilos 220 v



Solución: Conexión triturador



#### Conexión banda transportadora



#### Diagrama de Mando.

