

SEL 329 – CONVERSÃO ELETROMECAÂNICA DE ENERGIA

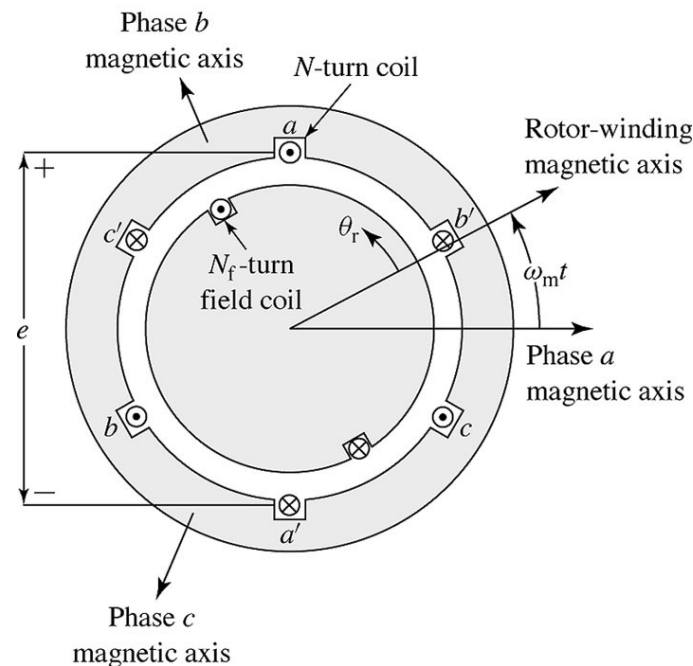
Aula 19

Aula de Hoje

- Introdução à máquina de indução trifásica (MIT)

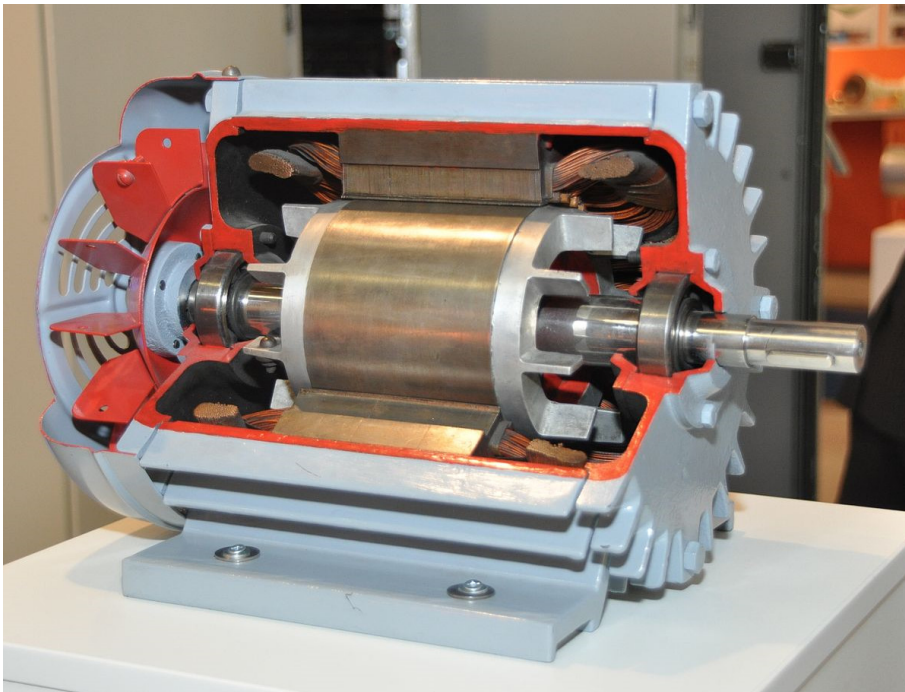
Características Básicas de uma MIT

- Os enrolamentos do estator (armadura) são conectados a uma fonte de alimentação CA;
- O fluxo produzido nos enrolamentos do estator, e que atravessa o entreferro e o rotor, é girante, com a velocidade síncrona da tensão de alimentação;
- O fluxo girante (variável) induz tensão nos enrolamentos do rotor;



Características Básicas de uma MIT

- Se os enrolamentos do rotor estiverem em curto-circuito, surgirão correntes induzidas;
- As correntes induzidas produzem uma segunda distribuição de fluxo no rotor;
- A produção de torque na máquina de indução ocorre devido à busca de alinhamento entre os fluxos girantes do estator e do rotor;

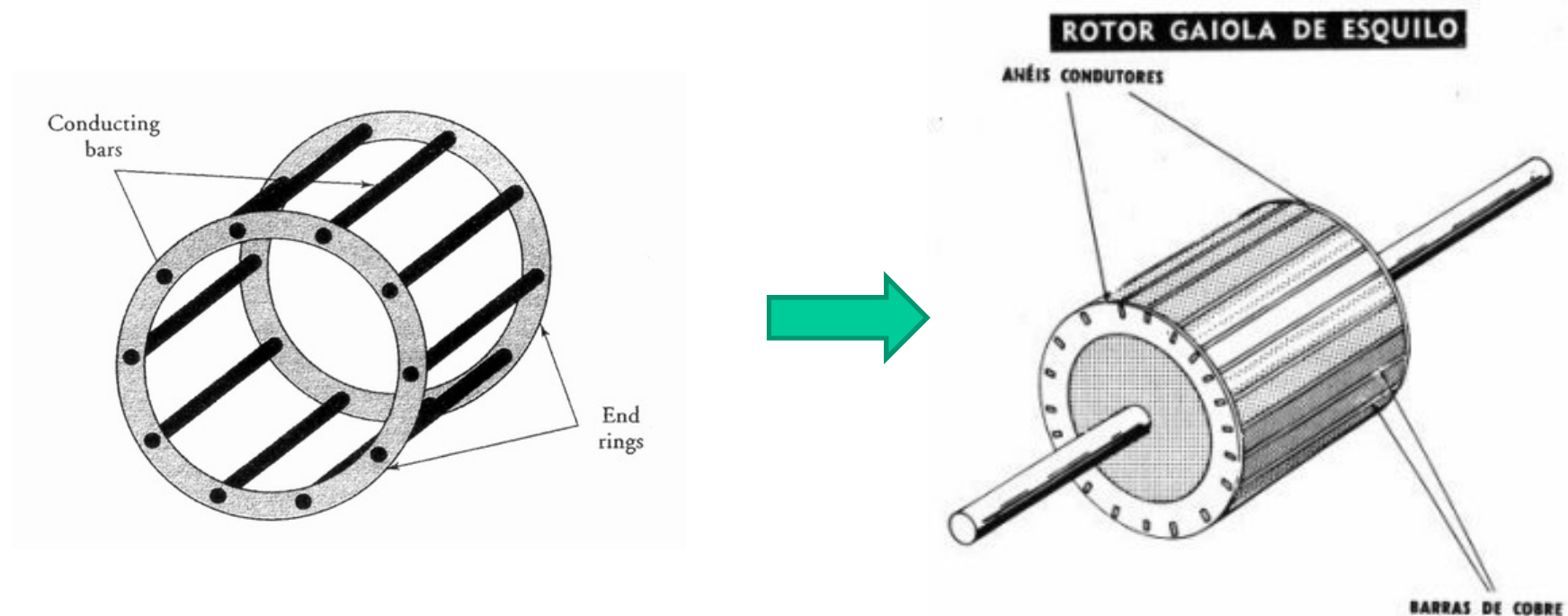


Características Básicas de uma MIT

- A velocidade de regime do eixo nunca será síncrona com o campo girante do estator, pois assim, o enrolamento do rotor estaria sujeito a fluxo magnético constante, e não haveria correntes induzidas, e nem torque; ($60 \text{ Hz} \rightarrow 377 \text{ rad/s} \rightarrow 3600 \text{ rpm}$)
- Por isso, o motor de indução sempre gira um pouco abaixo da velocidade síncrona, e é denominado motor assíncrono.
- Um único enrolamento é alimentado por corrente alternada, o outro enrolamento (do rotor) é alimentado por indução;

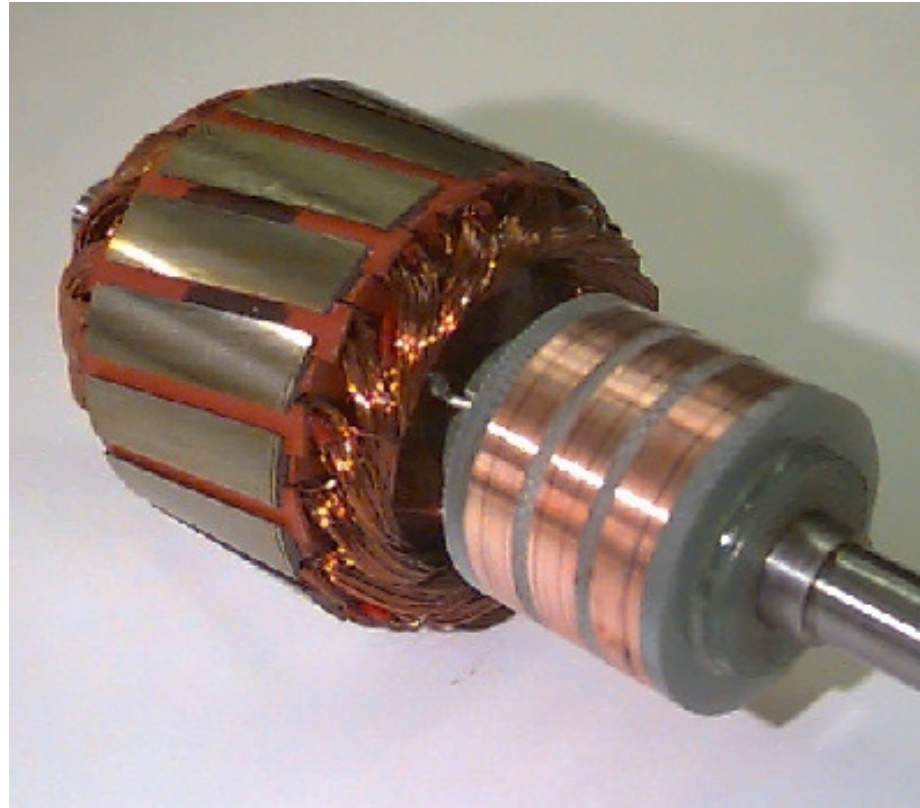
Características Básicas de uma MIT

- O enrolamento do rotor pode ser bobinado como o do estator, ou em forma de gaiola, formado por barras metálicas acomodadas nas ranhuras do rotor e curto-circuitadas nos finais por anéis metálicos (cobre ou alumínio);

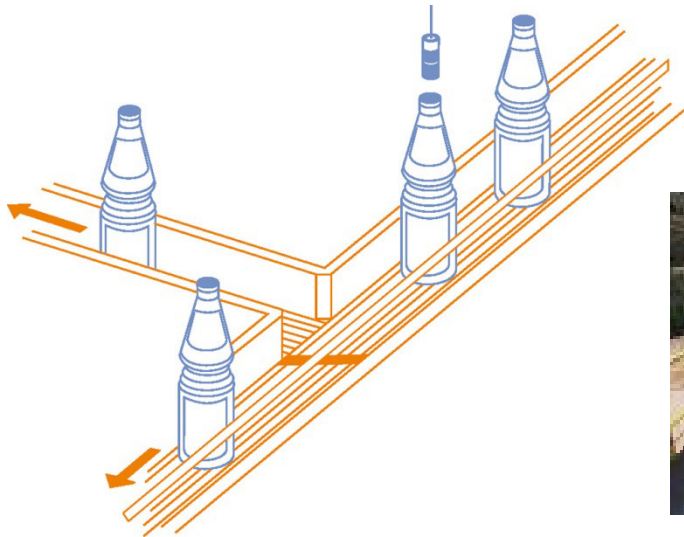


Características Básicas de uma MIT

- Rotor bobinado



Uso de MITs



ELEVADOR PERSONAS Y MATERIALES EPM-1500/150

Características Técnicas

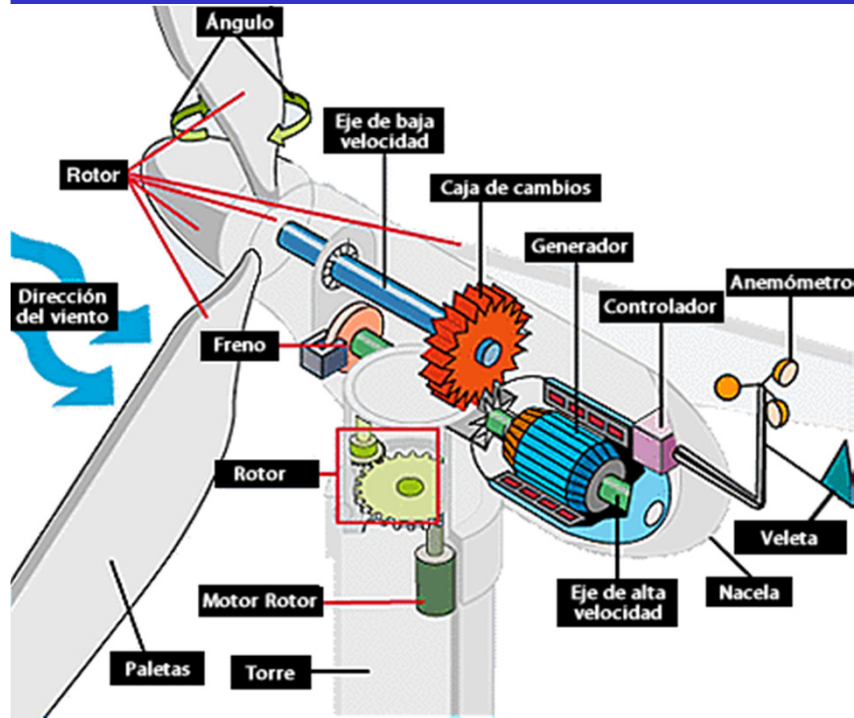
Altura máxima	m. 150
Distancia entre anclajes	m. 6
Carga útil	Kg. 1500
Capacidad como Ascensor (personas)	14
Largo Cabina	mm. 2000
Ancho Cabina	mm. 1750
Alto Cabina	mm. 2000
Tensión trifásica	220/380 - 50 Hz.
Velocidad de subida	m/min. 30
Potencia motor con variador de frecuencia	Kw. 8

FRENO DE EMERGENCIA CENTRÍFUGO-MECÁNICO



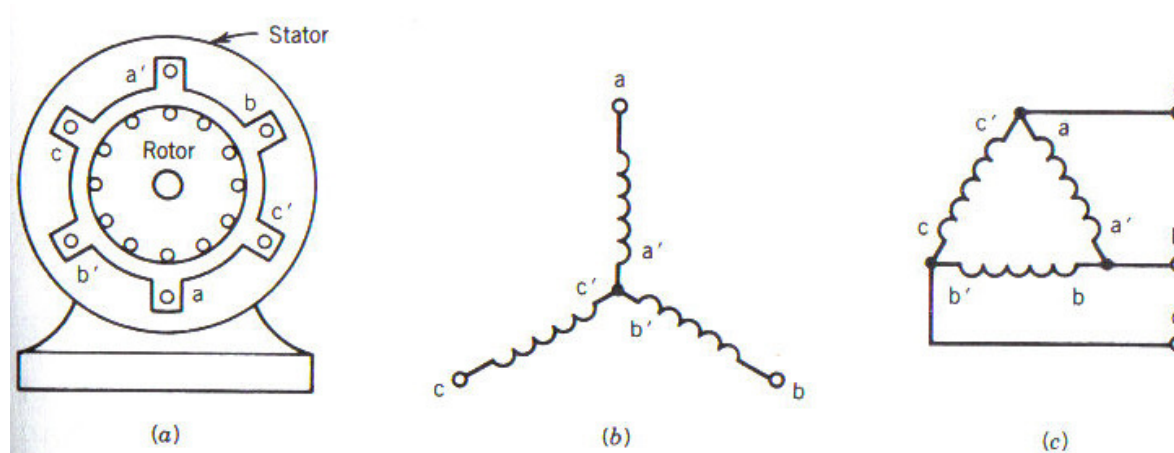
Em países industrializados de 40 a 75% da carga é formada por motores de indução

Uso de MITs – Turbinas Eólicas



MIT - Estator

- Estator com enrolamento trifásico. Cada bobina é posicionada a 120° da outra e é alimentada por um sistema trifásico. Podem ser conectadas à fonte elétrica em Y ou Δ ;
- Produz um campo girante no entreferro, com a mesma frequência da tensão de alimentação;
- O campo girante induz tensão no enrolamento do rotor, o qual não é alimentado diretamente, mas por INDUÇÃO;



MIT - Rotor

- Pode ter enrolamento bobinado como o do estator, ou pode ter rotor em gaiola;
- O campo girante do estator induz tensão no enrolamento do rotor;
- Se o enrolamento do rotor for curto-circuitado surgirão correntes induzidas, que produzirão um campo magnético no rotor em oposição à variação do campo do estator, resultando na produção de torque e no giro do rotor em uma dada velocidade;
- Para existirem correntes induzidas no rotor, a velocidade do eixo deverá ser sempre diferente da velocidade do campo girante, caso contrário um condutor sobre o rotor estaria sujeito a um campo fixo, e não haveria correntes induzidas. Daí a denominação de **máquina assíncrona**.

Operação da MIT – Rotor Aberto

- Não há corrente induzida, e o rotor permanecerá parado.
- O campo girante no entreferro induz tensão nos enrolamentos do rotor e do estator (com a mesma frequência);

$$E_1 = 4,44 f_1 N_1 \phi_p k_{w1} \Rightarrow \text{estator}$$

$$E_2 = 4,44 f_1 N_2 \phi_p k_{w2} \Rightarrow \text{rotor}$$

Daí:

$$\frac{E_1}{E_2} = \frac{4,44 f_1 N_1 \phi_p k_{w1}}{4,44 f_1 N_2 \phi_p k_{w2}} = \frac{N_1}{N_2} \frac{k_{w1}}{k_{w2}} \approx \frac{N_1}{N_2}$$

- Com o enrolamento do rotor em aberto e o eixo estacionário o MI funciona como um transformador, em que o estator representa o primário e o rotor representa o secundário;

Operação da MIT – Rotor Em Curto-Circuito

- A tensão induzida no rotor produz corrente induzida, que interage com o campo girante no entreferro produzindo torque;
- O rotor começará a girar;
- O rotor gira na direção do campo girante, de forma a diminuir a velocidade relativa entre os dois (Lei de Lenz);
- O rotor chega a uma velocidade de equilíbrio em regime permanente (**n**) menor do que a velocidade síncrona (**n_s**) do campo girante do estator;

$$n_s = \frac{60 f_1}{\frac{p}{2}} = \frac{120 f_1}{p}$$

- Se $n = n_s$, não há corrente induzida no rotor, e o torque é nulo

Operação da MIT – Rotor Em Curto-Circuito

- A diferença entre a velocidade do campo girante do estator e a velocidade do rotor define o **escorregamento** da MI;

$$\begin{cases} s = \frac{n_s - n}{n_s} \\ n = (1 - s)n_s \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} n = 0 \text{ (máquina parada)} \Rightarrow s = 1 \\ n = n_s \text{ (torque nulo)} \Rightarrow s = 0 \end{cases}$$

- $n_s - n = sn_s$ é a velocidade relativa do rotor em relação ao campo girante do estator;
- A frequência da corrente induzida no enrolamento do rotor é:

$$f_2 = \frac{p}{120} (n_s - n) = \frac{p}{120} sn_s = s \frac{p}{120} n_s = sf_1$$

- f_2 é denominada por frequência de escorregamento;

Operação da MIT – Rotor Em Curto-Circuito

- A tensão induzida no enrolamento do rotor para um dado escorregamento é:

$$E_2 \Big|_s = 4,44 f_2 N_2 \phi_p k_{w2} = 4,44 s f_1 N_2 \phi_p k_{w2} = s E_2 \Big|_{\substack{s=1 \\ n=0}}$$

- A velocidade do campo girante produzido pelo enrolamento do rotor é:

$$n_2 = \frac{120 f_2}{p} = \frac{120 s f_1}{p} = s n_s$$

- Como o rotor gira a n RPM, o campo girante do rotor gira no entreferro a $n+n_2$:

$$n + n_2 = (1 - s) n_s + s n_s = n_s$$

Operação da MIT – Rotor Em Curto-Circuito

- Ou seja, os campos girantes do rotor e do estator giram no entreferro com a mesma velocidade síncrona (n_s);
- Eles são estacionários entre si, no entanto, o campo do rotor é atrasado em relação ao do estator;
- A tendência de alinhamento entre os dois campos é que produz torque.

Exemplo 1

- Considere um MI trifásico, 460V, 100 HP, 60 Hz, 4 pólos, atendendo carga nominal, com escorregamento de 5%. Calcule:

a) a velocidade síncrona e a velocidade do motor;

$$n_s = \frac{120 f_1}{p} = \frac{120 * 60}{4} = 1800 \text{ RPM}$$

$$n = (1 - s)n_s = (1 - 0,05) * 1800 = 1710 \text{ RPM}$$

Exemplo 1

- Considere um MI trifásico, 460V, 100 HP, 60 Hz, 4 pólos, atendendo carga nominal, com escorregamento de 5%. Calcule:
- b) a velocidade do campo girante no entreferro;

$$\text{velocidade síncrona} = 1800 \text{ RPM}$$

- c) A frequência do circuito do rotor:

$$f_2 = sf_1 = 0,05 * 60 = 3 \text{ Hz}$$

Exemplo 1

- Considere um MI trifásico, 460V, 100 HP, 60 Hz, 4 pólos, atendendo carga nominal, com escorregamento de 5%. Calcule:

d) O escorregamento em RPM;

$$sn_s = 0,05 * 1800 = 90 \text{ RPM} \quad \text{ou} \quad n_s - n = 1800 - 1710 = 90 \text{ RPM}$$

e) A velocidade do campo do rotor em relação a:

1. Estrutura do rotor: 90 RPM
2. Estrutura do estator: $90 + 1710 = 1800$ RPM
3. Ao campo girante do estator: $1800 - 1800 = \text{zero}$

Exemplo 1

- Considere um MI trifásico, 460V, 100 HP, 60 Hz, 4 pólos, atendendo carga nominal, com escorregamento de 5%. Calcule:

f) A tensão induzida no rotor se a relação de espiras estator-rotor é 1:0,5

Parado

$$\frac{E_1}{E_2} = \frac{4,44 f_1 N_1 \phi_p k_{w1}}{4,44 f_1 N_2 \phi_p k_{w2}} = \frac{N_1}{N_2} \frac{k_{w1}}{k_{w2}} \approx \frac{N_1}{N_2}$$

$$\frac{460 / \sqrt{3}}{E_2} \approx \frac{1}{0,5}$$

$$E_2 = 132,9 \text{ V}$$

Em regime

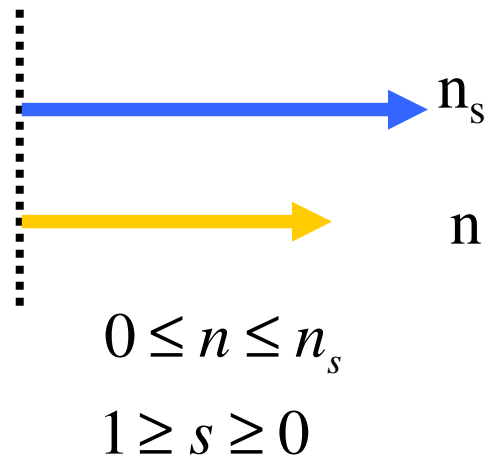
$$\frac{E_1}{E_2} = \frac{4,44 f_1 N_1 \phi_p k_{w1}}{4,44 s f_1 N_2 \phi_p k_{w2}} = \frac{N_1}{s N_2} \frac{k_{w1}}{k_{w2}} \approx \frac{N_1}{s N_2}$$

$$\frac{460 / \sqrt{3}}{E_2} \approx \frac{1}{0,05 * 0,5}$$

$$E_2 = 6,64 \text{ V}$$

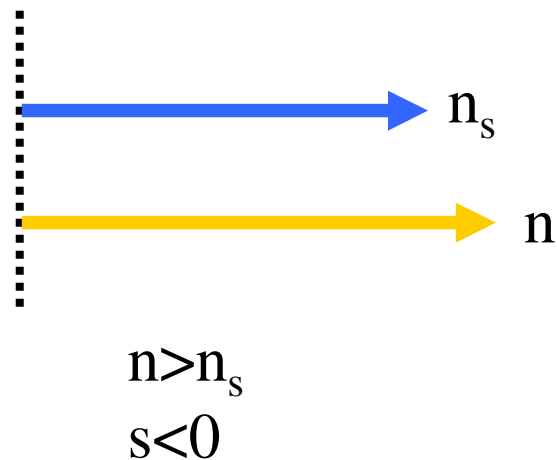
Operação como Motor

- O rotor gira na direção do campo girante do estator
- A velocidade do rotor é menor do que a do campo girante;



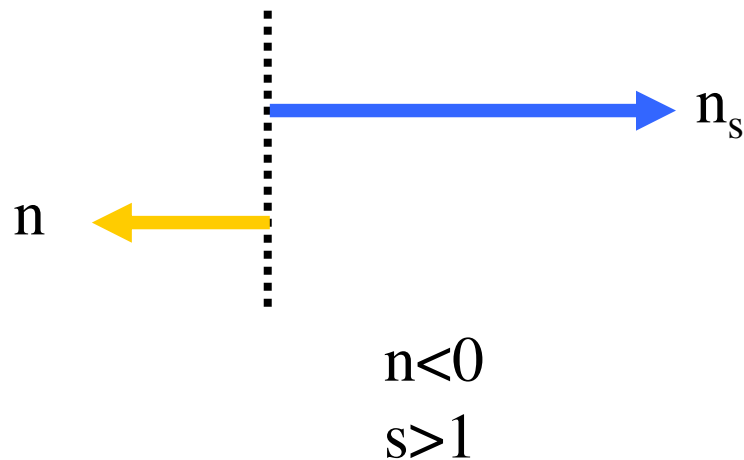
Operação como Gerador

- O rotor gira na direção do campo girante do estator
- A velocidade do rotor é maior do que a do campo girante;

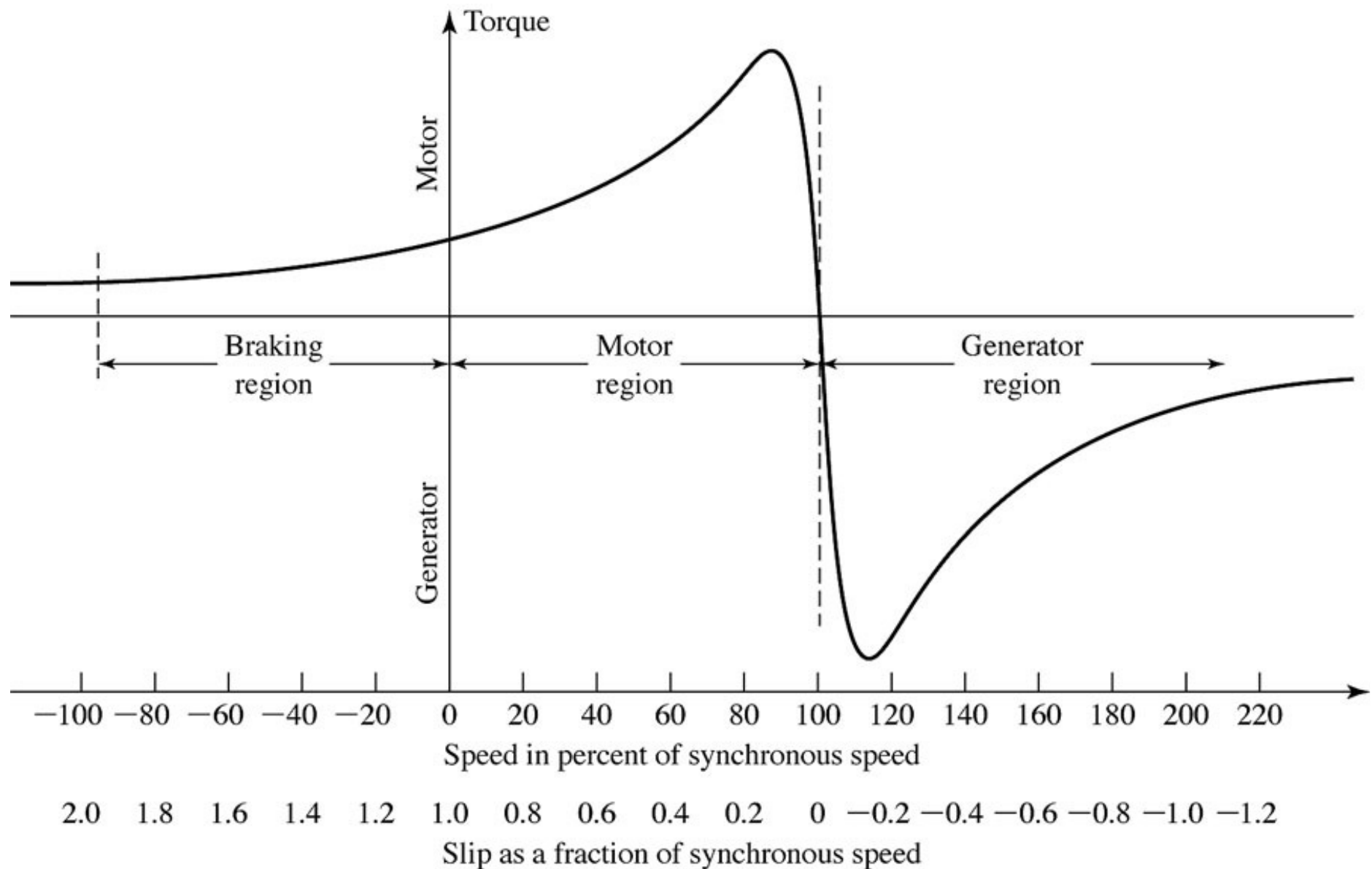


Operação como em Modo Frenante

- O rotor gira na direção oposta do campo girante do estator
- O torque produzido é frenante;

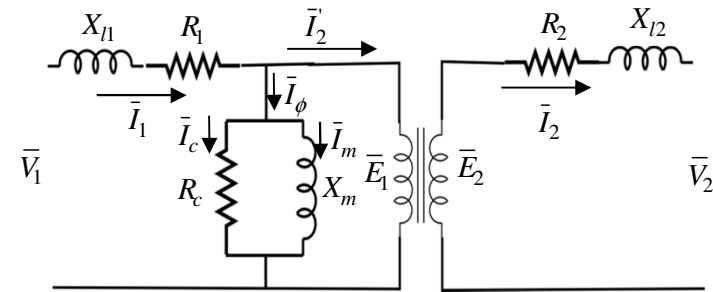


Curva Torque x Velocidade de uma MIT



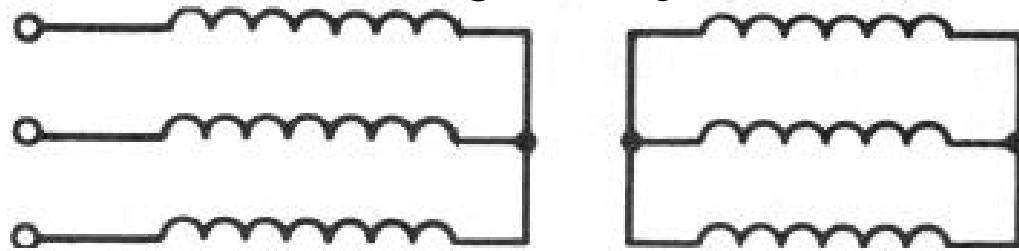
Circuito Equivalente de uma MIT

- Similar ao modelo do transformador:



Entreferro

→ Magnetização do ar



ESTATOR

-primário

- f_1

- N_1

- $E_1 = 4,44f_1N_1\Phi_p k_{w1}$

ROTOR

-secundário

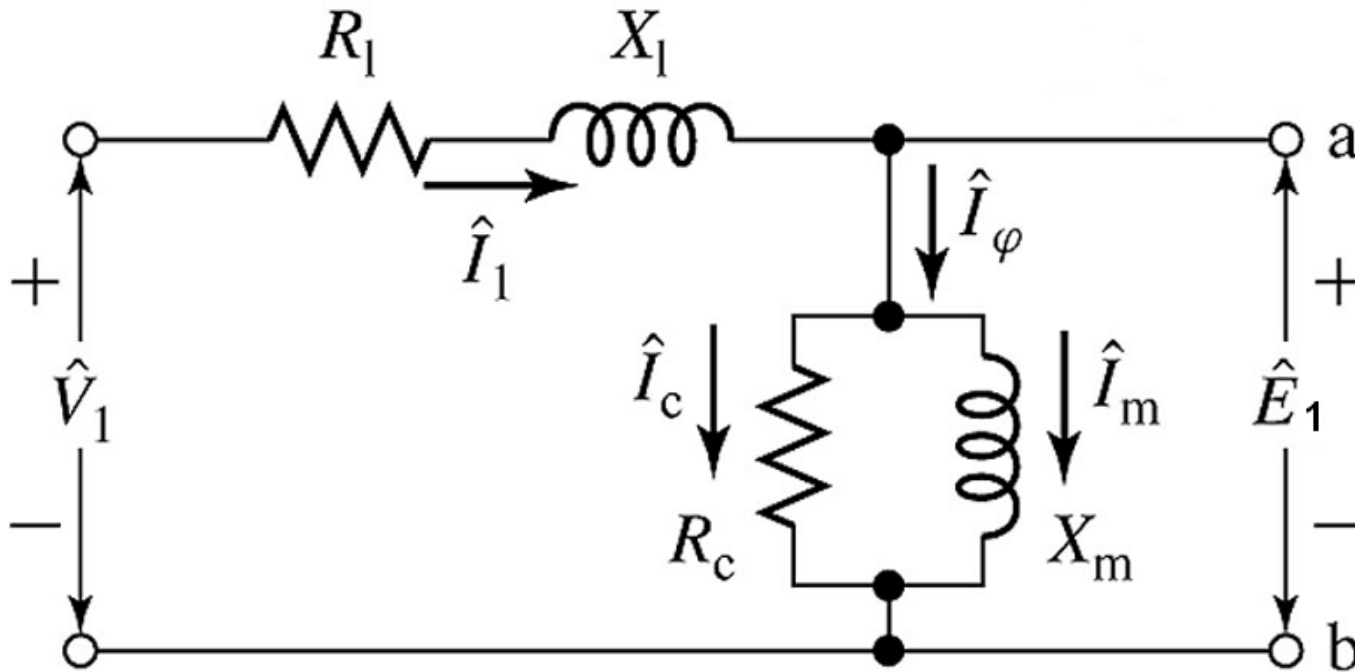
- f_2

- N_2

- $E_2 = 4,44f_2N_2\Phi_p k_{w2}$
 $= 4,44sf_1N_2\Phi_p k_{w2}$
 $= sE_2|_{\text{parada}} (n=0)$

Os circuitos do estator e do rotor têm frequências diferentes

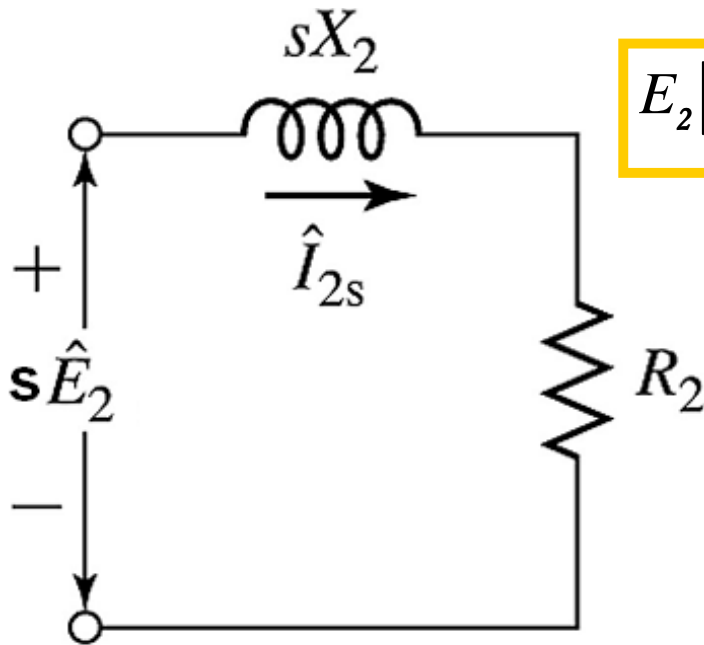
Circuito Equivalente do Estator por Fase



A corrente de magnetização varia de 30 a 50% da corrente nominal

- $V_1 \rightarrow$ Tensão terminal por fase;
- $E_1 \rightarrow$ Tensão induzida no estator por fase;
- $R_1 \rightarrow$ resistência do enrolamento do estator por fase (perda cobre);
- $X_1 \rightarrow$ reatância de dispersão do estator por fase; $X_1 = 2\pi f_1 L_1$
- $X_m \rightarrow$ reatância de magnetização por fase; $X_m = 2\pi f_1 L_m$
- $R_c \rightarrow$ perda no núcleo do estator por fase;

Circuito Equivalente do Rotor por Fase

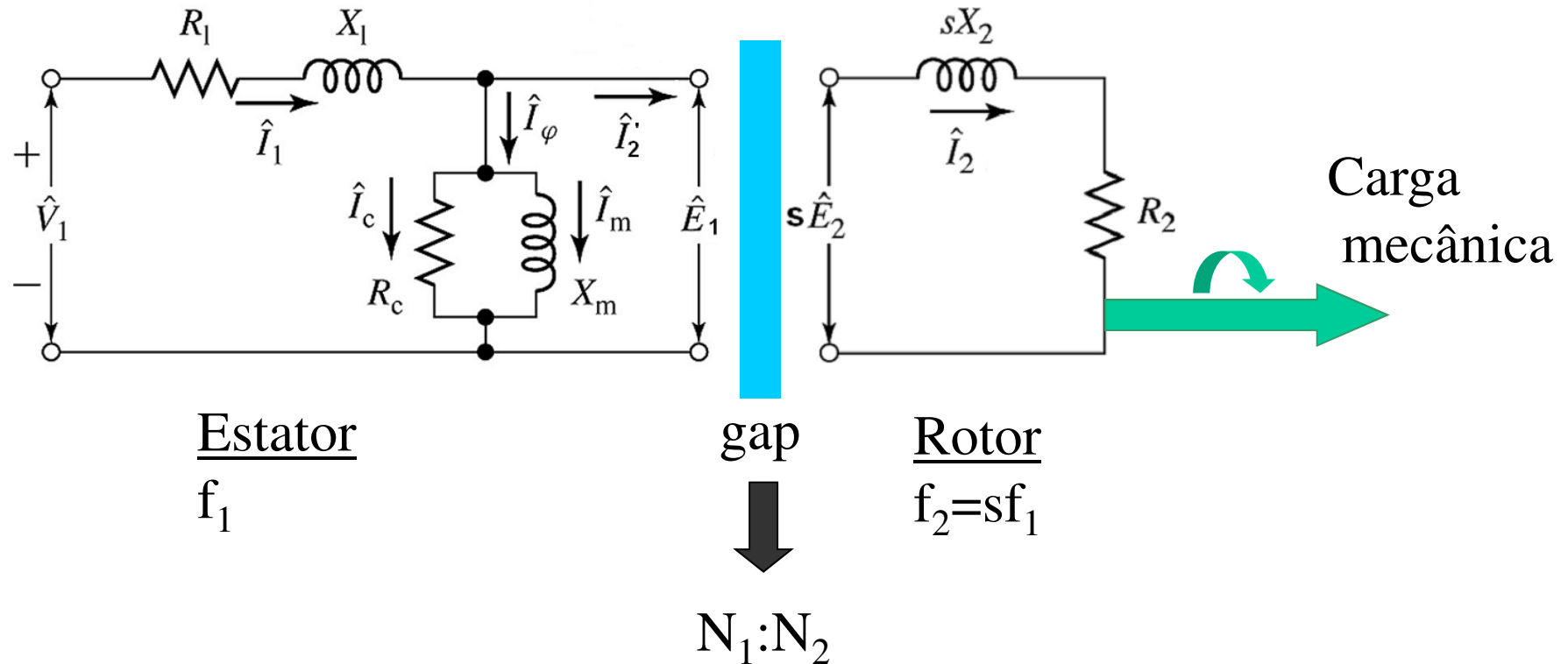


$$E_2|_s = 4,44 f_2 N_2 \phi_p k_{w2} = 4,44 s f_1 N_2 \phi_p k_{w2} = s E_2|_{\substack{s=1 \\ n=0}}$$

$$X_2|_s = 2\pi f_2 L_2 = 2\pi s f_1 L_2 = s X_2|_{\substack{s=1 \\ n=0}}$$

- $E_2 \rightarrow$ Tensão induzida no enrolamento do rotor parado ($s=1$, $n=0$);
- $R_2 \rightarrow$ resistência do enrolamento do rotor por fase (perda cobre);
- $X_2 \rightarrow$ reatância de dispersão do rotor por fase parado;
- $I_2 \rightarrow$ corrente por fase no rotor
- $f_2 \rightarrow$ frequência do circuito do rotor \neq da frequência do estator f_1

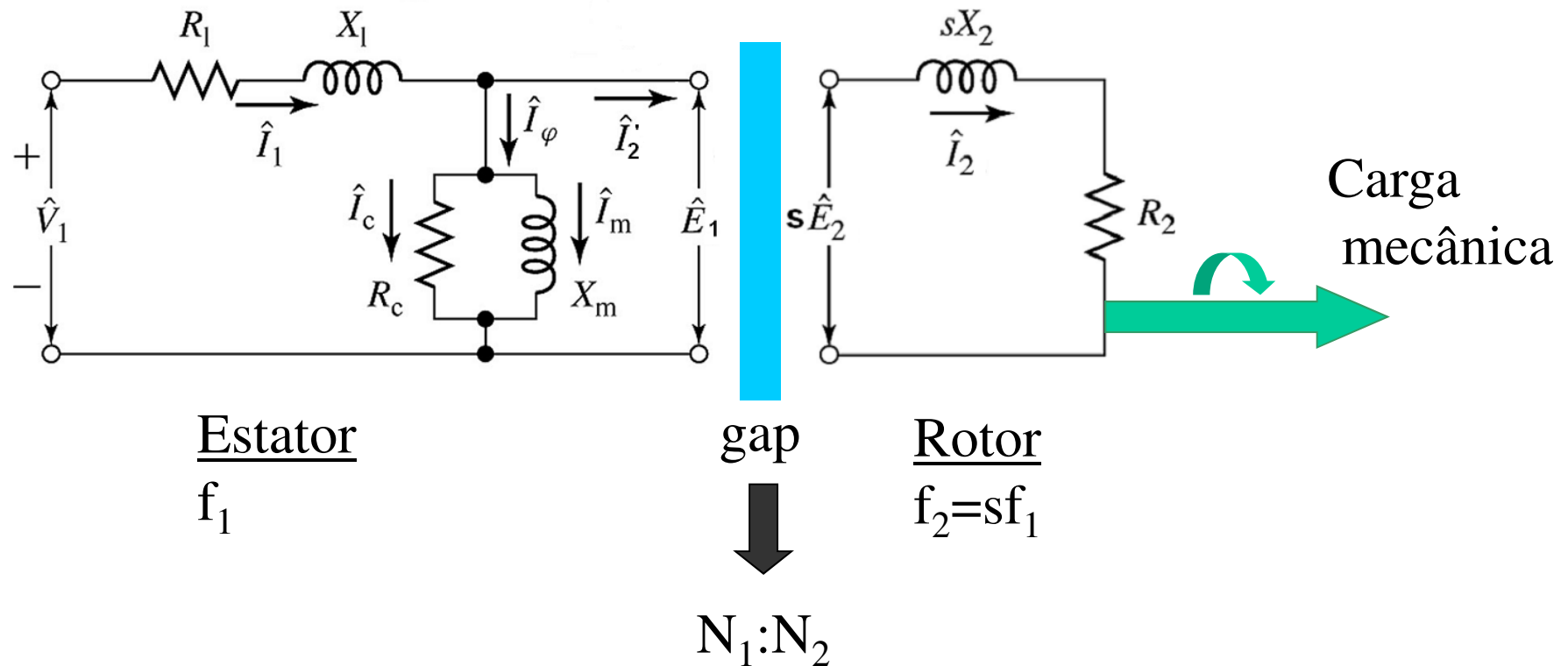
Circuito Equivalente Estator-Rotor



É um circuito difícil de ser analisado por duas razões:

- Tem frequências diferentes: I_2 e I_2' representam a mesma corrente (da carga), mas estão em frequências diferentes;
- Estão separados pelo campo magnético em primário e secundário, devendo respeitar a relação de espiras $a = N_1/N_2$

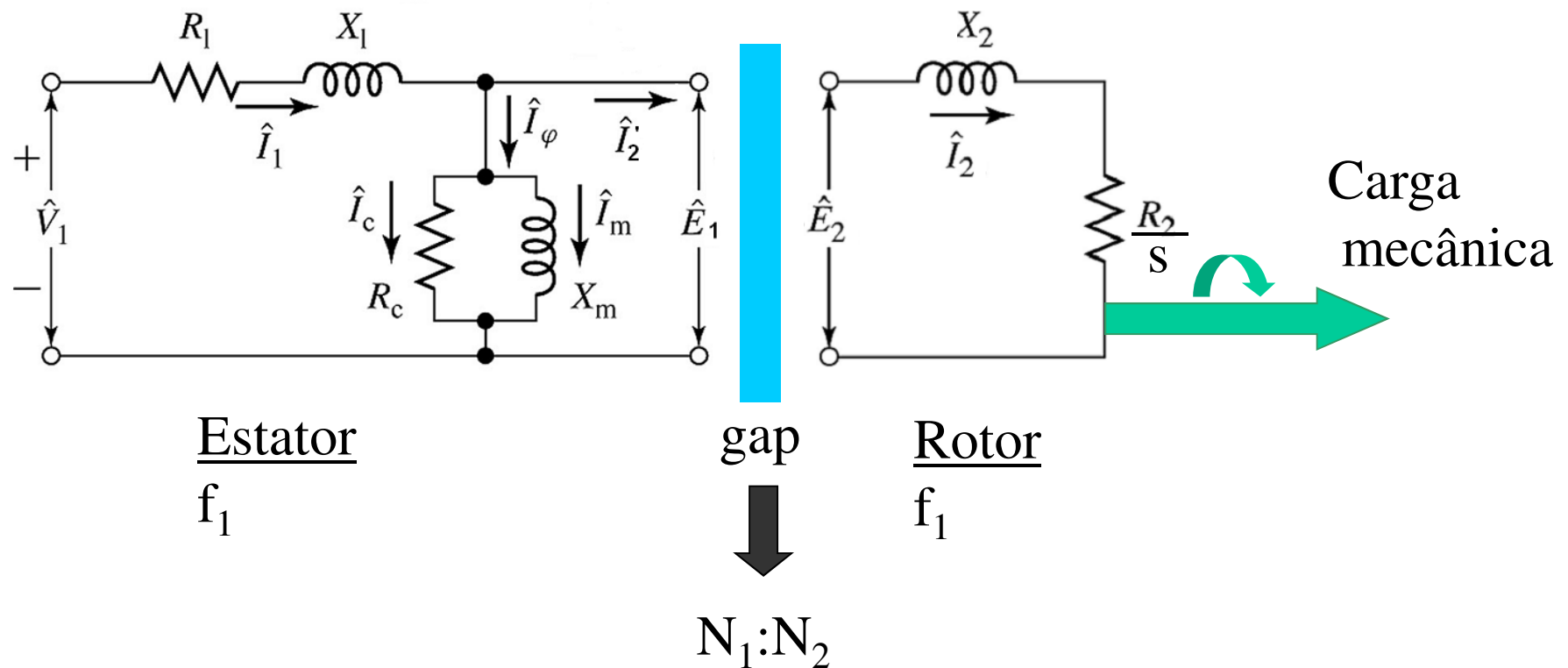
Circuito Equivalente Estator-Rotor



Circuito do rotor representado na mesma frequência do estator:

$$I_2 = \frac{sE_2}{R_2 + jsX_2} = \frac{E_2}{\frac{R_2}{s} + jX_2}$$

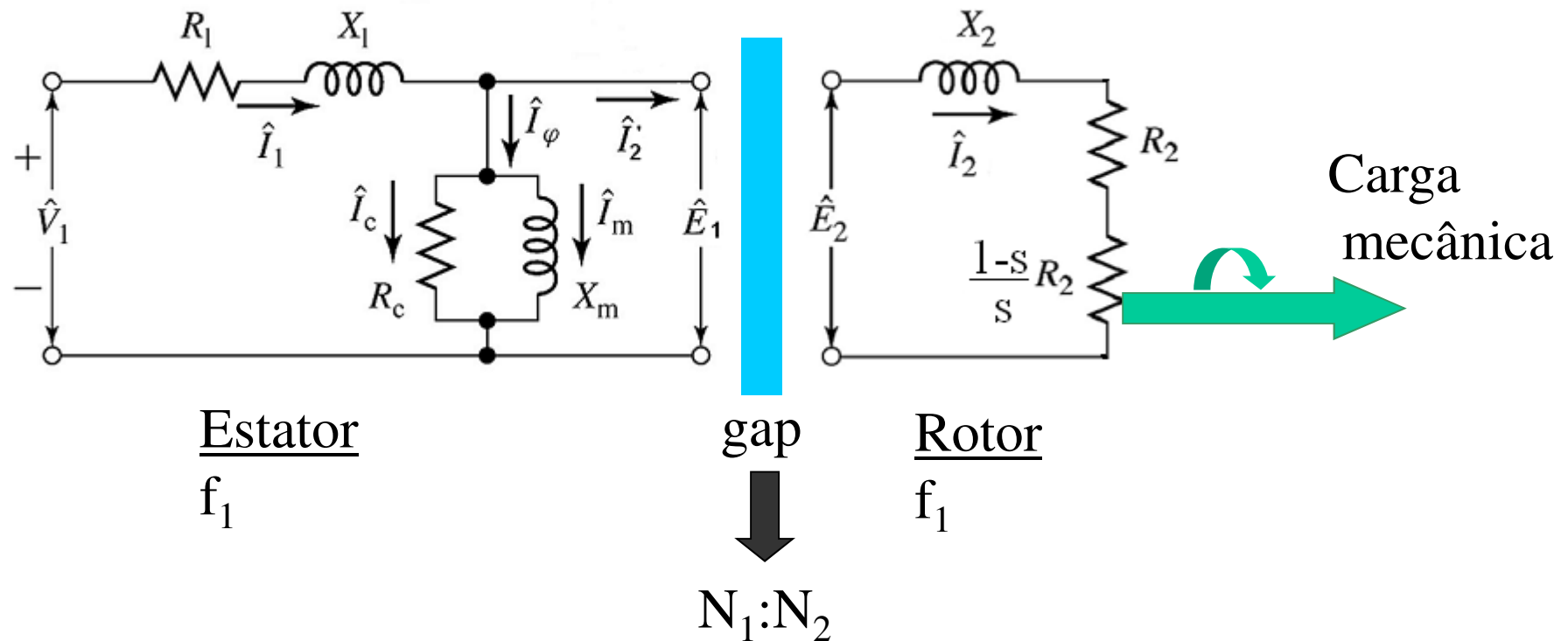
Circuito Equivalente Estator-Rotor na Mesma Frequência



- R_2/s depende da carga mecânica;
- R_2/s pode ser dividida em:

$$\frac{R_2}{s} = R_2 + \left(\frac{R_2}{s} - R_2 \right) = R_2 + \frac{1-s}{s} R_2$$

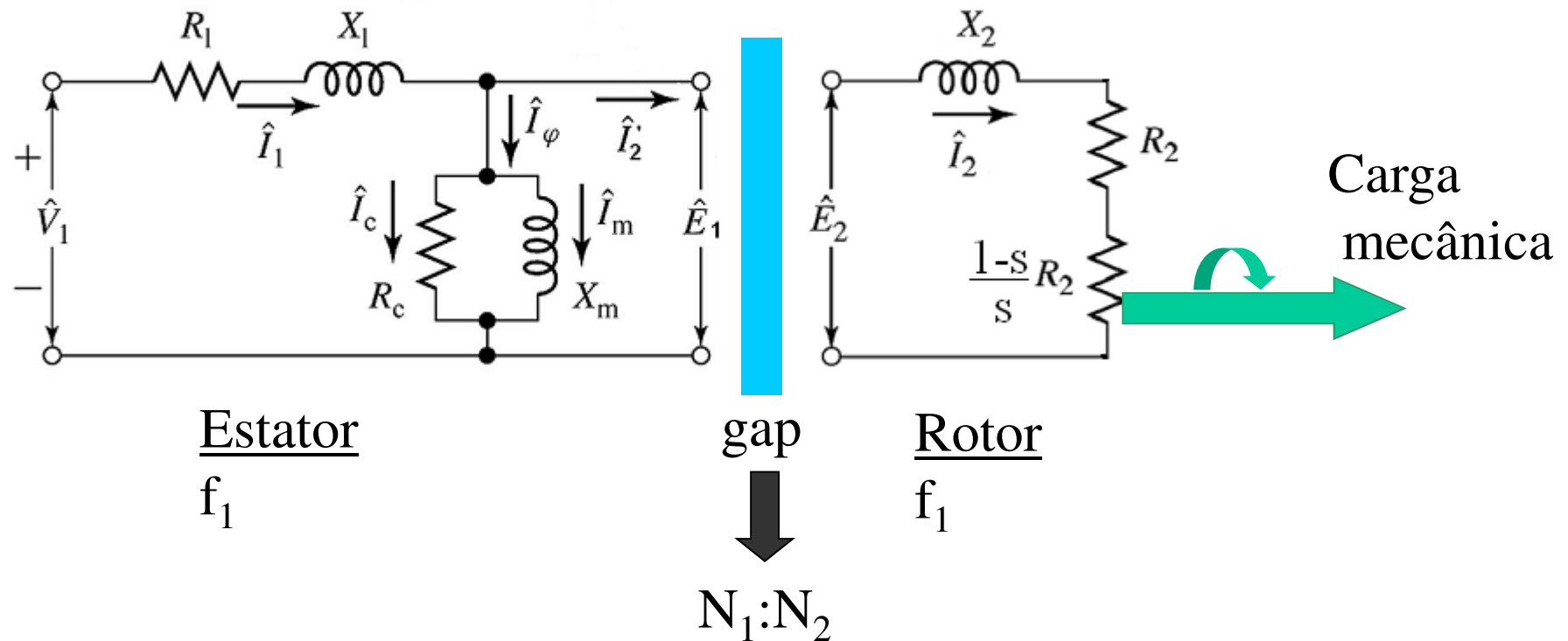
Circuito Equivalente Estator-Rotor na Mesma Frequência



- R_2 representa as perdas no cobre do enrolamento do rotor
 $P_{\text{cobre}} = R_2 I_2^2$;
- O segundo termo representa a potência mecânica desenvolvida pelo motor (perda rotacional + carga):

$$P_{\text{mec}} = \frac{1-s}{s} R_2 I_2^2$$

Circuito Equivalente Estator-Rotor na Mesma Frequência

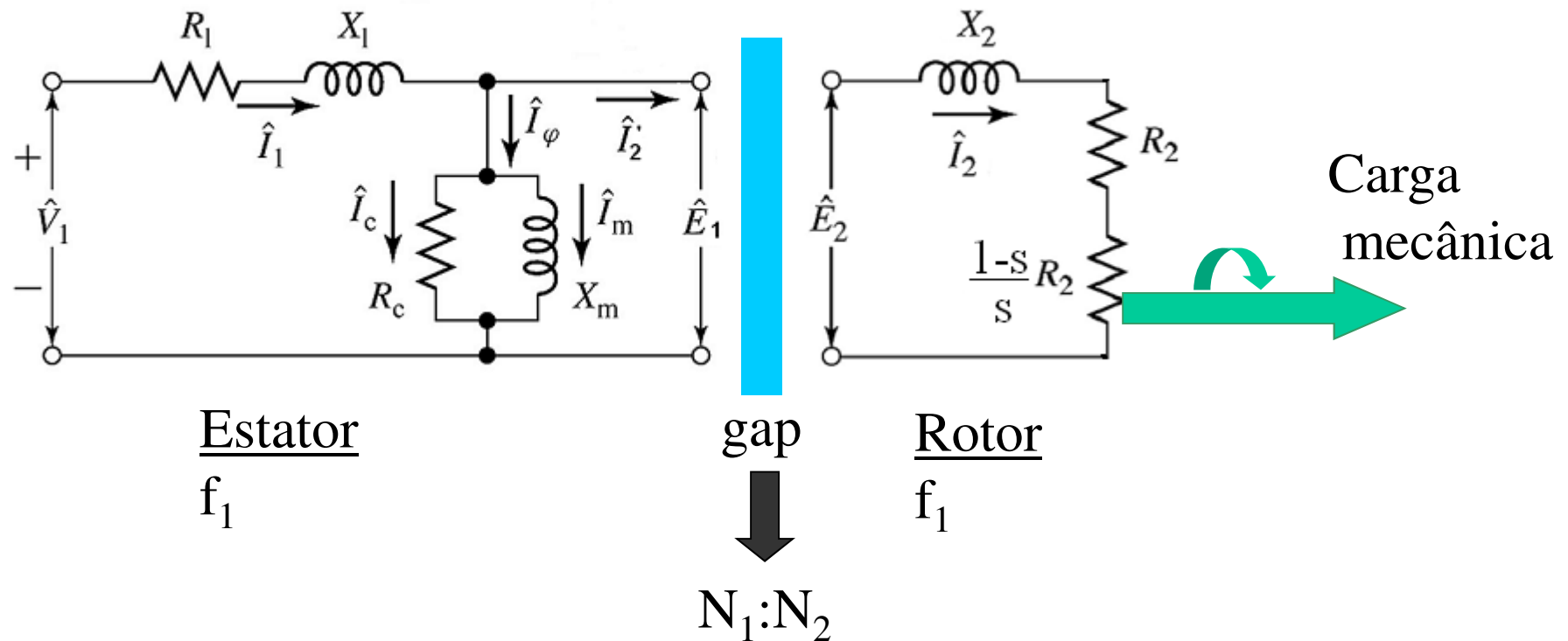


- A potência por fase associada ao rotor é:

$$P_{rotor} = P_g = P_{cobre} + P_{mec} = R_2 I_2^2 + \frac{1-s}{s} R_2 I_2^2 = \frac{R_2}{s} I_2^2$$

- que é transferida do estator para o rotor através do campo magnético do entreferro, por isso é denominada por potência do gap;

Circuito Equivalente Estator-Rotor na Mesma Frequência



➤ Com isso:

$$P_{\text{cobre}} = R_2 I_2^2 = s \frac{R_2 I_2^2}{s} = s P_g$$

A perda no cobre aumenta com o escorregamento

$$P_{\text{mec}} = \frac{1-s}{s} R_2 I_2^2 = (1-s) P_g$$

Perdas rotacionais + potência mecânica no eixo

Circuito do Rotor Referido ao Estator

- O circuito do rotor ainda pode ser refletido para o lado do estator (primário) através da relação de espiras $a=N_1/N_2$:

$$E_2 \text{ refletido ao primário} \Rightarrow aE_2 = E_2'$$

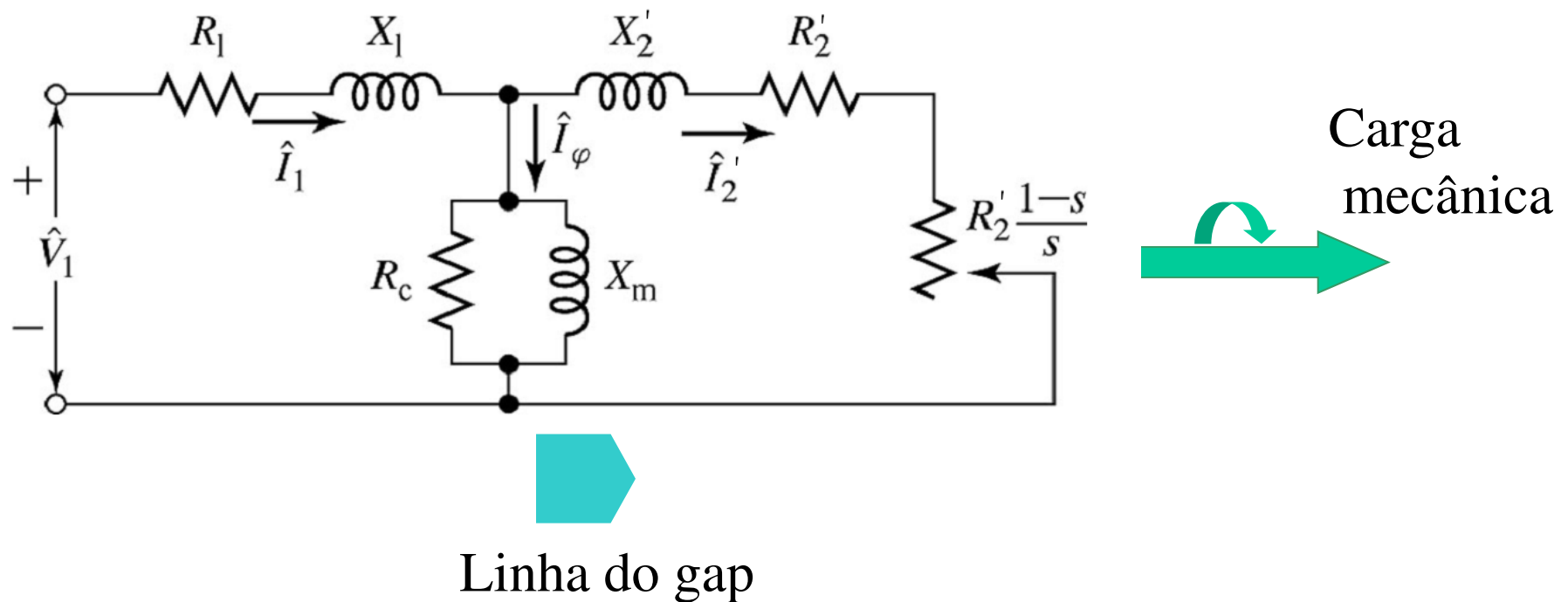
$$I_2 \text{ refletido ao primário} \Rightarrow I_2 / a = I_2'$$

$$X_2 \text{ refletido ao primário} \Rightarrow a^2 X_2 = X_2'$$

$$R_2 \text{ refletido ao primário} \Rightarrow a^2 R_2 = R_2'$$

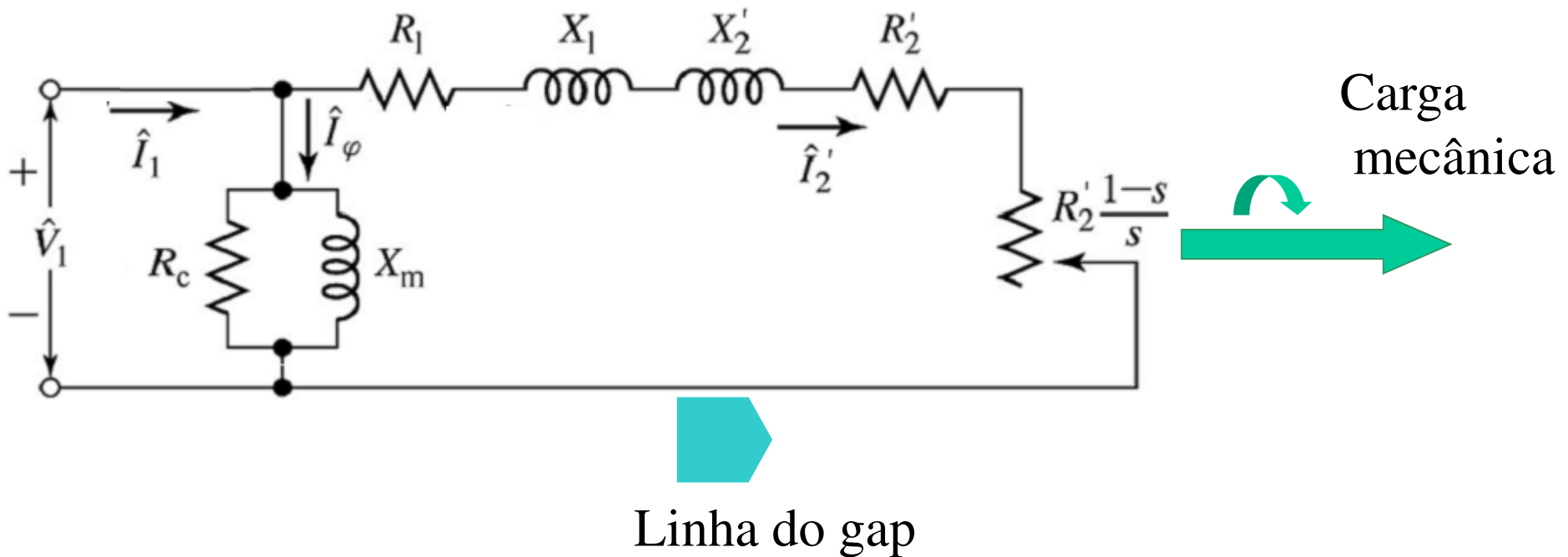
$$\frac{R_2(1-s)}{s} \text{ refletido ao primário} \Rightarrow \frac{a^2 R_2(1-s)}{s} = \frac{R_2'(1-s)}{s}$$

Circuito Equivalente Referido ao Estator



- Com isso, o circuito fica representado na mesma frequência e refletido para um único lado, o lado do estator;
- Deve ser lembrado que a transferência de energia se dá pelo campo magnético do gap, mas isto não necessita ser explicitamente representado no circuito equivalente;

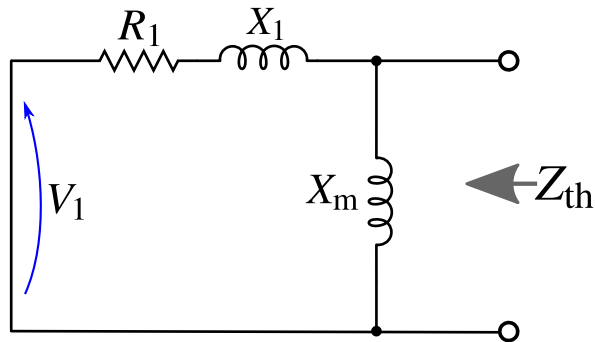
Simplificações



- Considerando a queda de tensão em $(R_1 + jX_1)$ desprezível pode-se deslocar o ramo de magnetização para os terminais da máquina;
- Vantagem: a corrente de magnetização e a corrente de carga podem ser calculadas diretamente através da tensão terminal e das impedâncias da máquina;
- Desvantagem: a perda no núcleo fica constante com o carregamento

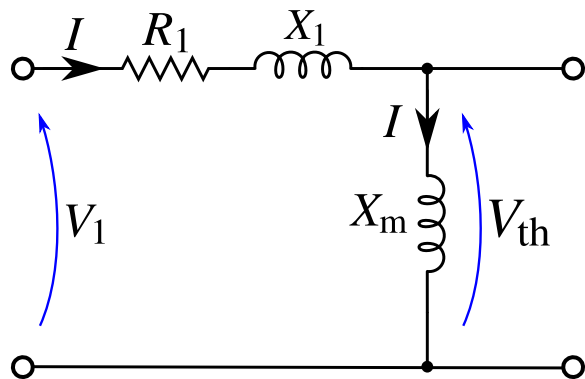
Circuito Equivalente de Thévenin

- Impedância de Thévenin vista dos terminais do rotor:



$$Z_{th} = jX_m // (R_1 + jX_1) = R_{th} + jX_{th}$$

- Tensão de Thévenin:

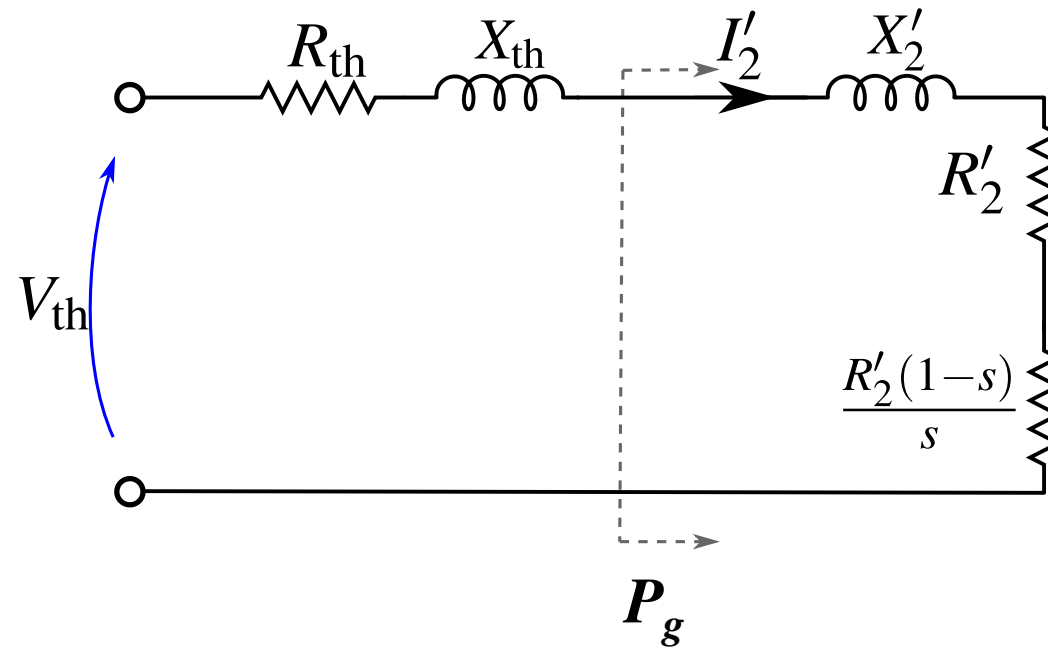


$$I = \frac{V_1}{R_1 + j(X_1 + X_m)}$$

$$V_{th} = jX_m I = \frac{jX_m V_1}{R_1 + j(X_1 + X_m)}$$

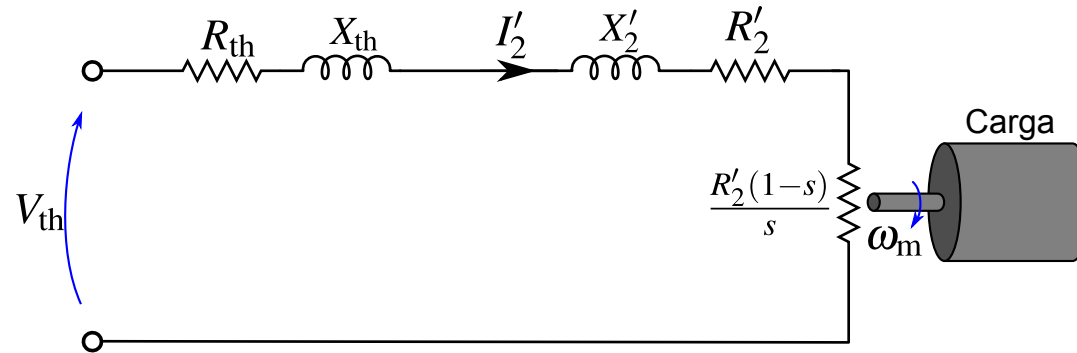
Circuito Equivalente de Thévenin

- Circuito equivalente:



Característica Torque x Velocidade

- Considerando o modelo equivalente de Thévenin:



- O torque desenvolvido por fase é dado por:

$$T_{mec} = \frac{P_{mec}}{\omega_m} = \frac{1}{\omega_m} \frac{1-s}{s} R_2' I_2'^2$$

Onde $\omega_m = \frac{2\pi n}{60} = (1-s)\omega_s$

- Daí:
$$T_{mec} = \frac{1}{(1-s)\omega_s} \frac{1-s}{s} R_2' I_2'^2 = \frac{1}{\omega_s} \frac{R_2'}{s} I_2'^2 = \frac{P_g}{\omega_s} \quad \text{ou} \quad \frac{P_{mec}}{\omega_m}$$

Característica Torque x Velocidade

- Cálculo de I_2' :
$$I_2' = \frac{V_{th}}{\sqrt{\left(R_{th} + \frac{R_2'}{s}\right)^2 + \left(X_{th} + X_2'\right)^2}}$$

- Daí:

$$T_{mec} = \frac{1}{\omega_s} \frac{V_{th}^2}{\left(R_{th} + \frac{R_2'}{s}\right)^2 + \left(X_{th} + X_2'\right)^2} \frac{R_2'}{s}$$

Torque por fase.

Característica Torque x Velocidade

- A máquina tem torque nulo à velocidade síncrona.
- Apresenta característica $T \times s$ linear para baixo escorregamento (velocidade próxima à síncrona).
- Há um valor de torque máximo que a máquina pode desenvolver:

$$\frac{dT_{\text{mec}}}{ds} = 0 \Rightarrow (s_{T_{\text{máx}}}, T_{\text{máx}})$$

$$T_{\text{mec}} = \frac{1}{\omega_s} \frac{V_{\text{th}}^2}{\left(R_{\text{th}} + \frac{R_2'}{s}\right)^2 + (X_{\text{th}} + X_2')^2} \frac{R_2'}{s}$$

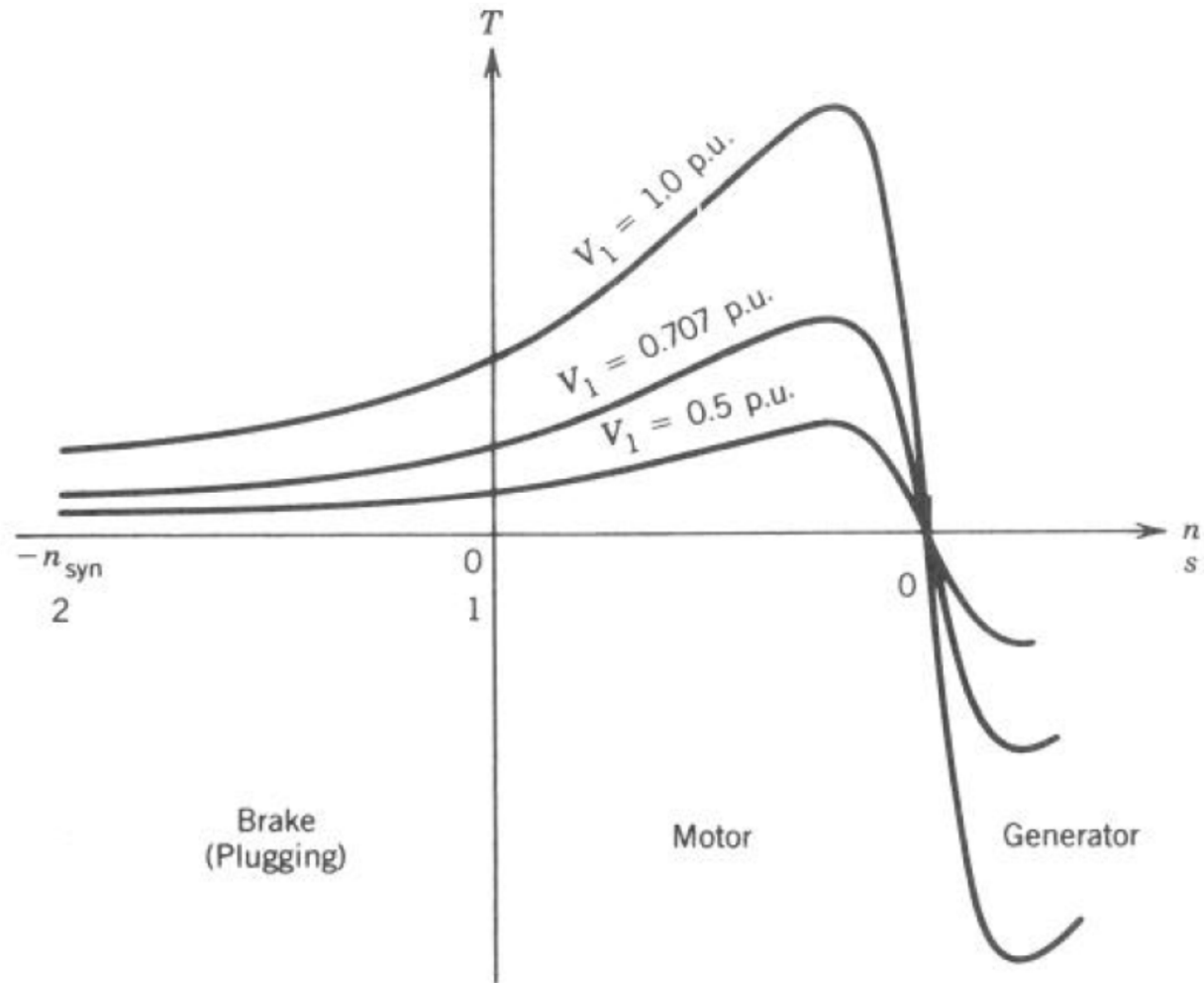
- Ocorre para $\frac{R_2'}{s_{T_{\text{máx}}}} = \sqrt{R_{\text{th}}^2 + (X_{\text{th}} + X_2')^2}$

$$s_{T_{\text{máx}}} = \frac{R_2'}{\sqrt{R_{\text{th}}^2 + (X_{\text{th}} + X_2')^2}}$$

$$T_{\text{máx}} = \frac{1}{2\omega_s} \frac{V_{\text{th}}^2}{R_{\text{th}} + \sqrt{R_{\text{th}}^2 + (X_{\text{th}} + X_2')^2}}$$

Característica Torque x Velocidade

- A característica $T \times s$ varia com a tensão terminal (V_{th}^2):



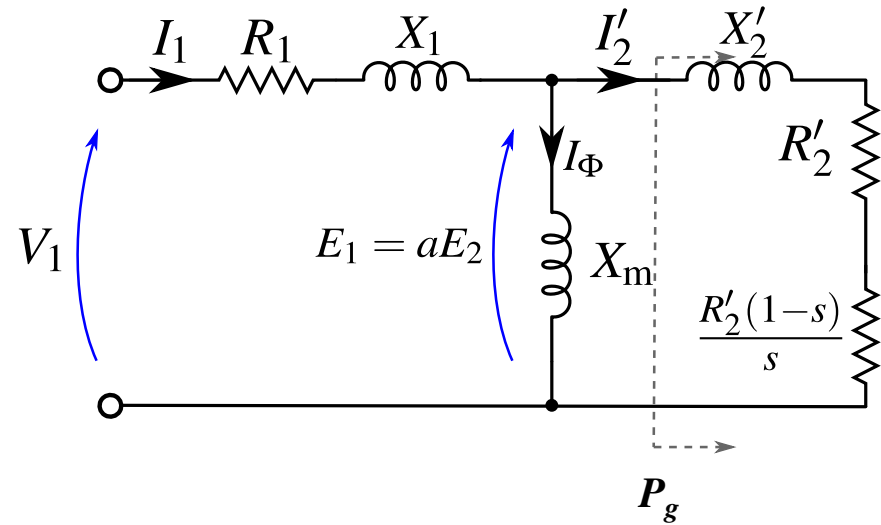
- Nota: a tensão terminal pode ser ajustada para controlar a velocidade da máquina.

Corrente do Estator

Considerando o circuito equivalente de uma MI, a impedância total vista pela fonte é:

$$Z_1 = R_1 + jX_1 + jX_m // \left(\frac{R'_2}{s} + jX'_2 \right)$$

$$Z_1 = |Z_1| \angle \theta_1$$



Assim, a corrente do estator é: $I_1 = \frac{V_1}{Z_1} = I_\Phi + I'_2$

Corrente do Estator

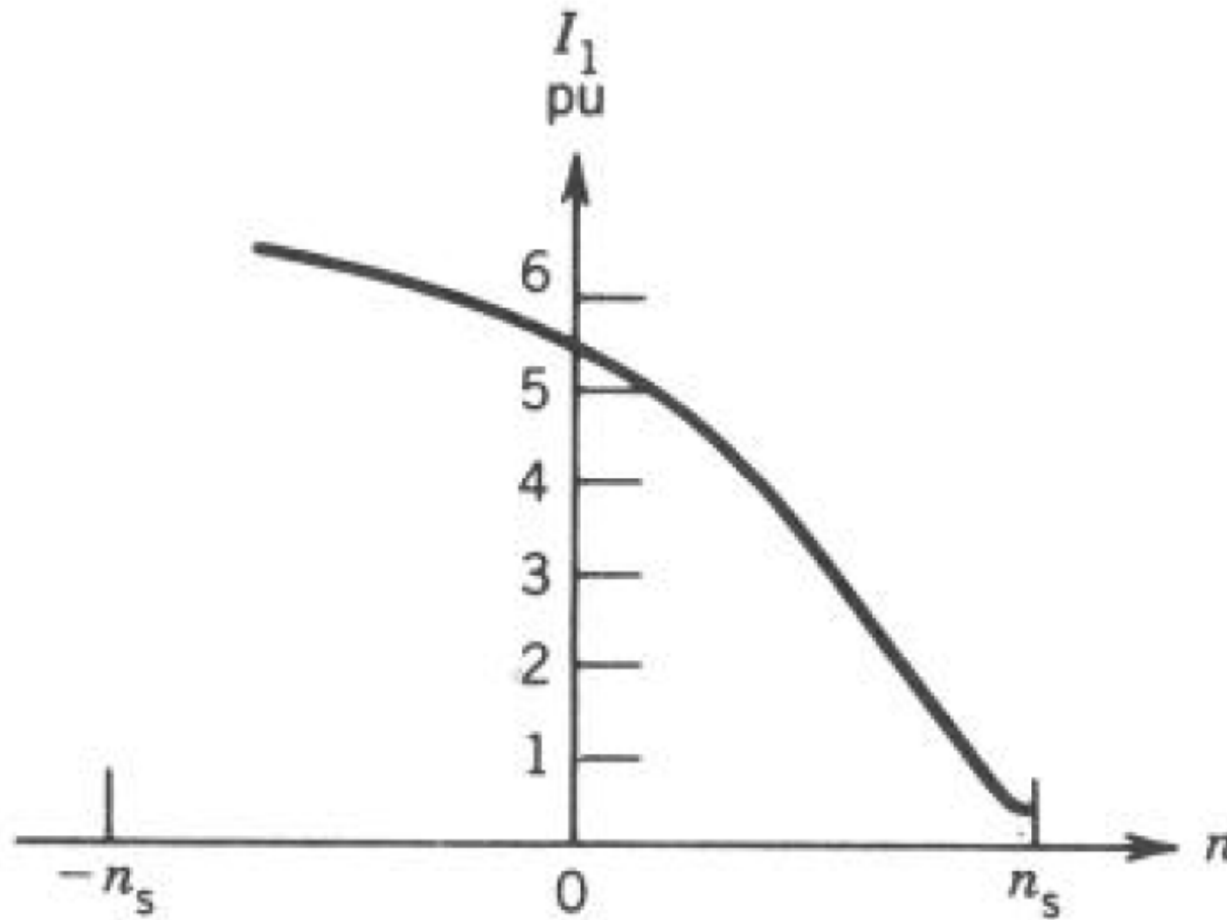
- para $n = n_s$ ($s = 0$) – máquina operando na velocidade síncrona – temos

$$R_2'/s \rightarrow \infty \quad \rightarrow I_2' = 0 \quad \text{e} \quad I_1 = I_\Phi \quad (\text{sendo que a corrente de magnetização é igual a 30 a 50\% da corrente nominal})$$

- para $n = 0$ ($s = 1$) - máquina parada - a magnitude de $Z_2' = R_2'/s + j X_2'$ é muito baixa, e assim a magnitude de I_2' será muito alta. Consequentemente, $I_1 = I_2' + I_\Phi$ será elevada na partida (usualmente de 5 a 8 vezes a corrente nominal)

- para $n < 0$ - velocidade negativa, ou seja, contrário ao campo girante, a corrente será ainda maior, pois aumentará a velocidade relativa do campo sobre as bobinas do rotor, aumentando a corrente induzida.

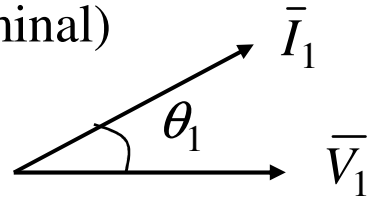
Corrente do Estator



Em caso de motores de grande porte, é necessário empregar algum método de partida para reduzir a corrente, evitando que elevadas correntes sejam exigidas da rede.

Fator de Potência

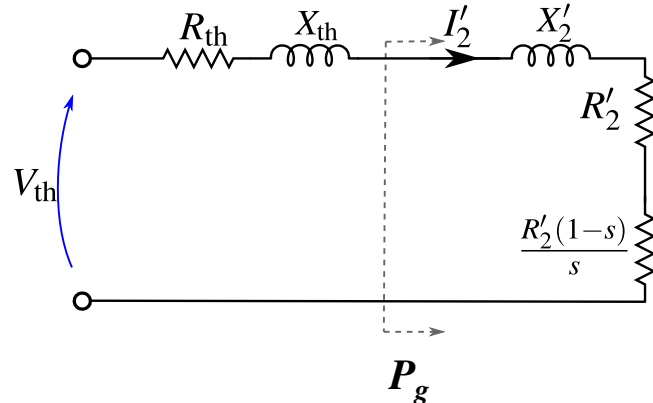
- É dado pelo cosseno do ângulo entre a tensão de alimentação (terminal) e a corrente do estator (terminal)



- Ou seja, o fator de potência é dado pelo cosseno do ângulo da impedância total (equivalente) vista da fonte: $Z_1 = |Z_1| \angle \theta_1$

$$FP = \cos \theta_1$$

- Com base no circuito equivalente, temos:



$$\cos \theta_1 = \frac{R_{th} + R'_2 / s}{\sqrt{(R_{th} + R'_2 / s)^2 + (X_{th} + X'_2)^2}}$$

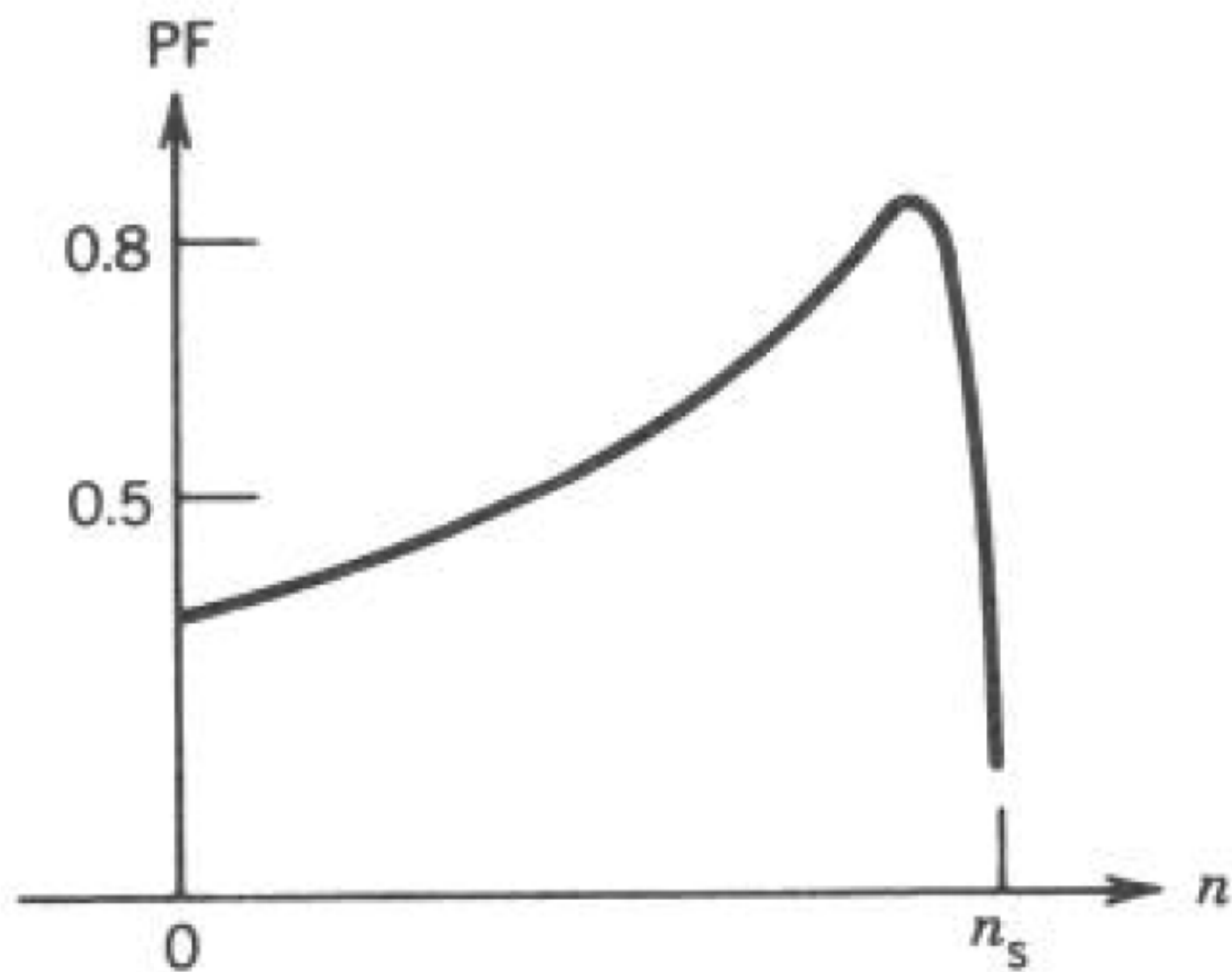
onde :

$$R_{TH} = \left(\frac{R_s X_m^2}{R_s^2 + (X_s + X_m)^2} \right)$$

$$X_{TH} = \left(\frac{X_m (R_s^2 + X_s^2 + X_s X_m)}{R_s^2 + (X_s + X_m)^2} \right)$$

- Portanto, o fator de potência varia com a velocidade do rotor (escorregamento)

Fator de Potência



Rendimento

- $n = P_{\text{saida}} / P_{\text{entrada}}$

Para operação como motor:

$$P_{\text{entrada}} = 3VI \cos \theta_1$$

P_{saida} é a potência de entrada menos as perdas no cobre (do estator e do rotor), no núcleo (do estator e do rotor) e perdas por atrito, resistência ao ar e ventilação.

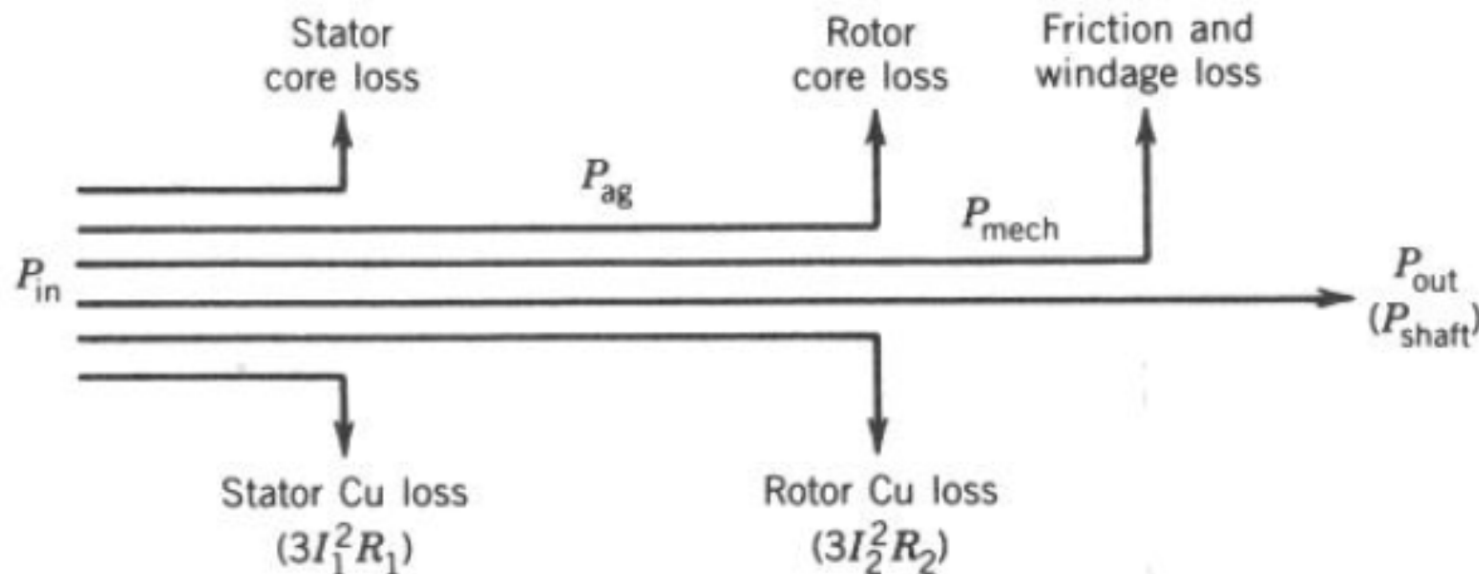


FIGURE 5.21 Power flow in an induction motor.

Rendimento

- A eficiência é altamente dependente do escorregamento da máquina, isto pode ser verificado considerando-se apenas as perdas na resistência do rotor. Neste caso temos:

$$P_{\text{entrada}} = P_g$$

$$P_{\text{perdas, rotor}} = R_2 I_2^2 = s P_g$$

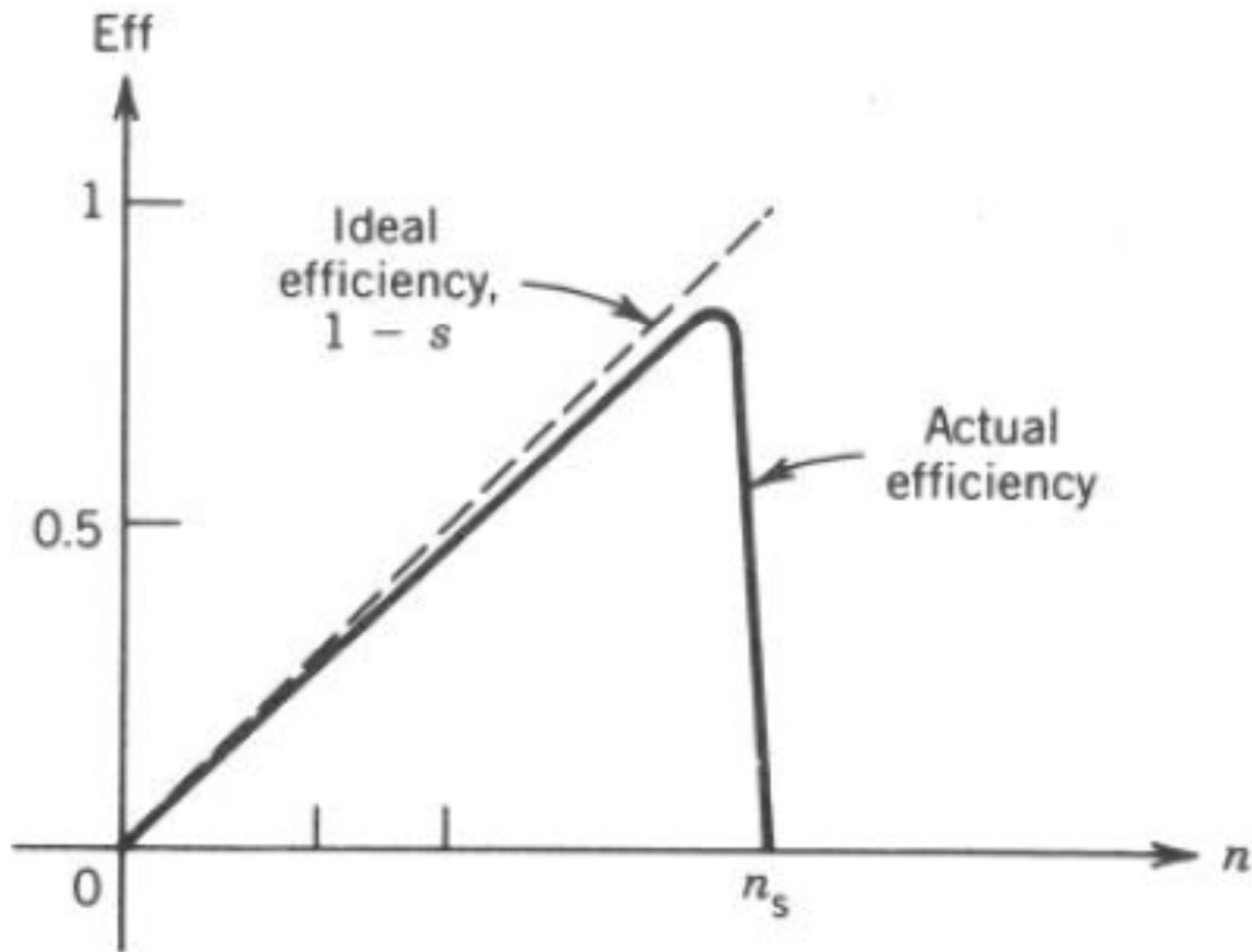
$$P_{\text{saida}} = (1 - s) P_g$$

Portanto, temos: $\eta = (1-s)P_g/P_g = 1 - s$

O qual é definido como eficiência ideal ou eficiência interna, sendo seu valor baixo para altos valores de escorregamento.

- Com a inclusão das demais perdas, a eficiência real da máquina sempre será menor do que a eficiência interna
- Para manter alta eficiência, o motor de indução deve operar próximo à velocidade síncrona.

Rendimento



Importância do Circuito Equivalente

- Com o circuito equivalente e seus respectivos parâmetros, podemos calcular diversas características de desempenho da máquina:
 - Relação Torque *versus* Velocidade
 - Corrente de partida
 - Fator de potência
 - Rendimento

Exemplo 2

Um motor de indução trifásico, 460 V, 1740 rpm, 60 Hz, 4 polos, rotor bobinado tem os seguintes parâmetros (por fase):

$$R_1 = 0,25 \, \Omega$$

$$R_2' = 0,2 \, \Omega$$

$$X_1 = X_2' = 0,5 \, \Omega$$

$$X_m = 30 \, \Omega$$

As perdas rotacionais são de 1700 W. Com o rotor curto-circuitado, encontre:

- (a)
 - (i) corrente de partida quando ligado à tensão nominal;
 - (ii) torque de partida;
- (b)
 - (i) escorregamento à velocidade nominal;
 - (ii) corrente à velocidade nominal;
 - (iii) razão entre as correntes de partida e de carga nominal;
 - (iv) fator de potência à velocidade nominal;
 - (v) torque à velocidade nominal;
 - (vi) eficiência interna e eficiência do motor à velocidade nominal;
- (c)
 - (i) escorregamento para torque máximo;
 - (ii) torque máximo;
- (d) resistência que deve ser conectada por fase ao rotor para torque máximo na partida.

Exemplo 3

Um motor de indução trifásico, de 460 V, 1710 rpm, 60 Hz e 4 polos apresenta corrente de partida de seis vezes o valor nominal para a corrente no rotor a plena carga. Determine o torque de partida como percentual do torque a plena carga.

Próxima Aula

- Introdução à máquina síncrona
- Princípio de operação
- Circuito equivalente.