

دوره آموزشی



نقشه خوانی برق

مهندس محمد حیدری

صفحه	فهرست
۲	۱- آشنایی با حروف ، علائم و استاندارد تجهیزات و وسایل برق صنعتی
۲۰	۲- درجه ی حفاظت تابلوها و وسایل برقی دوار در برابر نفوذ آب و اجسام
۲۲	۳- پلاک خوانی و روش نصب موتورهای DC
۲۴	۴- پلاک خوانی و روش نصب موتورهای AC
۳۰	۵- نصب استاندارد موتورهای الکتریکی AC
۳۲	۶- روش های نصب موتورهای DC
۳۳	۷- سائز فریم موتورهای استاندارد
۳۴	۸- رژیم های کاری الکتروموتورهای DC و AC
۴۰	۹- آشنایی با روش های نقشه خوانی نقشه های مدارات فرمان و قدرت در برق صنعتی
۵۴	۱۰- راه اندازی نرم و کنترل دور در موتورهای AC به روش V/F
۵۹	۱۱- مدارات قدرت و فرمان یک دستگاه دیزل ژنراتور اضطراری
۸۳	۱۲- مشخصات و مدارات قطع و وصل چند دستگاه کلید فشارقوی و تجهیزات وابسته
۹۳	۱۳- مدارات قدرت و فرمان چند دستگاه باطری شارژر
۹۶	۱۴- بررسی مدارات قدرت و فرمان چند دستگاه UPS
۹۹	۱۵- شماره گذاری رله های حفاظتی و المان های برقی بر اساس کد ANSI
۱۰۶	۱۶- رله های حفاظتی موتورهای الکتریکی
۱۰۹	۱۷- منابع و مآخذ

۱- آشنایی با حروف ، علایم و استاندارد تجهیزات و وسایل برق صنعتی

نوع	حرف	مثال
گروه سازنده، گروه زیر مجموعه	A	ترکیب دستگاهها، جعبه کلید، توزیع، لیزر
تبدیل مقادیر غیرالکتریکی به الکتریکی و بالعکس	B	میکروفن، بلندگو، عناصر حرارتی، نوار اندازه گیری انبساط، حسگر
خازن	C	خازن MP، خازن الکترولیتی، خازن فویلی (ورقه خیلی نازک) ، خازن تزویج
تجهیزات تأخیر ، حافظه، عنصر دودویی	D	عنصر AND، عنصر OR، مدار با دو حالت پایدار، مدار با یک حالت پایدار، حافظه مغناطیسی
متنوع	E	تجهیزات روشنایی، تجهیزات گرمایی، صافی الکتریکی، تهویه و حصار برقی
تجهیزات حفاظتی	F	فیوز، عنصر حفاظت در برابر اضافه جریان، رله حفاظت موتور، کلید حفاظتی FI، کلید حفاظت خط
ژنراتور، منبع جریان	G	ژنراتور ماشین، منبع تغذیه، باتری
تجهیزات اخباری (خبردهنده)	H	خبردهنده نوری، بوق، ساعت زنگدار
رله، کنتاکتور	K	کنتاکتور قدرت، کنتاکتور کمکی، رله با تیغه مغناطیسی، رله زمانی
خودالقاء	L	چوک، سیم پیچ القایی، سیم پیچ
موتور	M	موتور سه فاز، موتور قطب شکسته، موتور خازنی، موتور خطی
تقویت کننده، تثبیت کننده	N	تقویت کننده عملیاتی، تثبیت کننده، IC با عملکرد قیاسی
دستگاه اندازه گیری، تجهیزات آزمایش	P	آمپر متر، ولت متر، اسیلوسکوپ
دستگاه قطع و وصل - جریان قوی	Q	کلید قدرت، کلید جداکننده، کلید بار، کلید تأسیسات، کلید حفاظت موتور
مقاومت	R	مقاومت ثابت، مقاومت قابل تنظیم، مقاومت اندازه گیری ترمیستور ، مقاومت راه انداز
کلید، انتخاب کننده	S	کلید فشاری، کلید اصلی، انتخاب کننده، کلید حدی
مبدل	T	مبدل شبکه، مبدل کنترل، مبدل اندازه گیری، تبدیل کننده
مدولاتور، مبدل مقادیر الکتریکی به مقادیر الکتریکی دیگر	U	مبدل آنالوگ - دیجیتال، مبدل دیجیتال - آنالوگ، دمودولاتور، مبدل ولتاژ مستقیم
عناصر نیمه رسانا، لامپها	V	دیودها، ترانزیستورها، تریستورها، لامپهای فرستنده، لامپ تصویر تلویزیون، یکسو کننده
خطوط انتقال ، آنتنها	W	سیمهای داخل دستگاه، رسانای توخالی، کابل نوری، کابل هم محور، آنتن گیرنده
گیره ها، دوشاخه، پریزها	X	دوشاخه آزمایشی، پریزها، بست ها
تجهیزات مکانیکی برقی	Y	ترمز، کلاچ
پایانه ها ، محدود کننده، صافی، کنترل تن	Z	تجهیزات رفع پارازیت رادیویی، صافی RC و صافی LC، بالاگذر، میان گذر، پایین گذر

حروف مشخصه برای عملکرد

A	خبر دادن	H	برجا کردن، رها کردن	R	عملکرد کمکی، بخصوص قطع
B	انتگرال گیری	J	ذخیره کردن ، ضبط کردن	S	جهت حرکت
C	عملکرد کلید فشاری	K	تأخیر داشتن، اندازه گیری زمان	T	شمارش
D	عملکرد اصلی	M	سرعت، شتاب	V	دیفرانسیل گیری
E	اندازه گیری	N	جمع کردن	W	عملکرد قطع
F	تناسبی	P	ضرب کردن	X	حفاظت
G	حالت (مثلاً شروع)	Q	آنالوگ (قیاسی)	Y	آزمایش
			دیجیتال (رقمی)	Z	

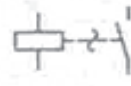
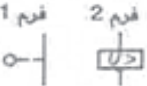
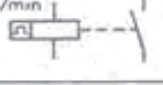
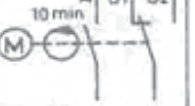
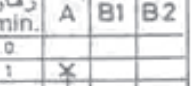
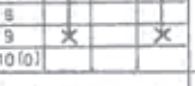
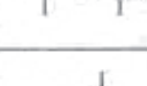
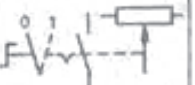
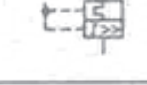
مفهوم	انگلستان مثلا BS	آمریکا مثلا ANSI	آلمان (به طور کاربردی)	IEC
عناصر عمومی مدار				
مقاومت			=	
سیم پیچ	=	=	a) = b)	
خازن	=		=	
زمین (بدنه)	=	=		
دیود نیمه رسانا	a) b)	a) b)	=	
دیود زنر، دیود محدود کننده			=	
ماشینهای الکتریکی با تبدلها				
موتور سه فاز باروتور قفسه ای				
موتور سه فاز با روتور دارای حلقه لغزان	=		=	
مبدل تکفاز	=	a) = b)	a) = b)	
مبدل جریان	=	=		
مبدل ولتاژ		=	=	
مبدل با صرفه	=	=		
= با تمادهای مداری IEC منطبق است. American National Standard Institute) ANSI. موسسه استاندارد ملی (آمریکا)، (British Standard) BS، استاندارد انگلیسی، (International Electrotechnical Commission) IEC (کمیسیون بین المللی برق)				

نمادهای مداری مهم

نمادهای مداری	مفهوم	نمادهای مداری	مفهوم	نمادهای مداری	مفهوم
	سیم، به طور کلی سیم محافظ		انشعاب از سیم اختیاری	a)	کلید در نقشه تأسیسات
	1. اتصال 2. جعبه تقسیم 3. نماد گازدار بودن		انشعاب دوگانه از سیم اختیاری	b)	a) کلید ساده b) کلید تبدیل
	1. دستگاه اندازه گیری 2. ماشین الکتریکی (همچنین استاتور یا روتور) 3. پوسته		تقاطع سیم	c)	c) کلید صلیبی
	اتصال مکانیکی		لامپ رشته‌ای		دستگاه ولت سنج
	مقاومت (مقاومت حقیقی)		خبرکن توری		دستگاه آمپر سنج
	سیم پیچ نمایش اختیاری		لامپ تئون ولتاژ پایین		کنتور - kWh
	خازن	a)	فیوز سیمی		کنتاکتور با 3 وصل کننده 1 قطع کننده کمکی
نماد مشخصه		b)	a) یک قطبی (فاز) b) سه قطبی (فاز)		موتور سه فاز
a)	تغییر پذیری دستی (a)		عنصر الکترولیتی		دیود نیمه رسانا
b)	b) تحت تأثیر یک کمیت، مثلاً ولتاژ		کلید قفل دار مکانیکی		دیود نورانی
c)	c) هم جهت		سیم پیچ کنتاکتور سیم پیچ رله		دیود توری
d)	d) در جهت مخالف	a)	بریز a) بدون اتصال حفاظتی		ترانزیستور NPN
	نور	b)	b) با اتصال حفاظتی		IG-FET یا کانال - N
	برگشت تغییر خودکار، وسیله قطع یا توقف		دوشاخه		تریستور - با درجه P
a)	تاخیر a) به سمت چپ b) به سمت راست	a)	کلید فشاری a) وصل کننده b) قطع کننده		تریاک
b)		b)	کلید سه فاز		دیاک
	تحریک شده رهاشده		کلید ایمنی سیم 16 آمپر		
	بی مثال				
	پله‌ای - مثلاً در رله پالسی				

کلید و کنتاکتور					
نماد مدارى	مفهوم	نماد مدارى	مفهوم	نماد مدارى	مفهوم
	وصل کننده		کلید سه پل، فعال شونده با فشار		کلید حفاظتی موتور با قطع کننده حرارتی
	مانند بالا، ولی در حالت فعال		کلید محدود کننده		مانند بالا، به همراه با قطع کننده اتصال کوتاه
	قطع کننده		کلید قابل تنظیم با بیان وضعیت کلید		
	مانند بالا، ولی در حالت فعال		مانند بالا، اختیاری		
	تعویض کننده		کلید فشاری دو پل		کنتاکتور، سه پل
	فعال شونده دستی به طور کلی		کلید قفل دار		مانند بالا، با رله حفاظتی موتور
	با فشار دادن		تحریک به طور کلی، مثلاً برای کنتاکتور		
	با کشیدن		تحریک الکترومکانیکی با یک سیم پیچ		تحریک الکترومکانیکی با دو وضعیت کلید
	با چرخاندن		مانند بالا، با بیان متغیر تأثیر گذار		اختیاری
	جداشدنی کردن، مثلاً کلید		مانند بالا، با تأخیر در وصل		مانند بالا، با 3 وضعیت کلید
	فعال شونده به روشهای دیگر، مثلاً با پا		مانند بالا، با تأخیر در قطع		
	فعال شونده با بادامک		مانند بالا، با تأخیر در قطع		
	فعال برای قطع اضطراری		مانند بالا، برای رله با پس ماند مغناطیسی		رله بالسی (تعویض کننده) کلید زمانی، فوری وصل می شود پس از 4 دقیقه قطع می شود
	تأخیر به سمت راست		مانند بالا، برای رله حرارتی		مانند بالا، اختیاری
	وسیله قطع یا توقف				
	مانع در یک جهت				
	مانع در هر دو جهت				

کلیدهای خاص، رله های خاص، قطع کننده ها

نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
	کلید جداکننده، جداکننده		رله تشدید		قطع کننده اضافه ولتاژ
	جداکننده فیوزدار		رله چشمک زن مثلا 5 بار در دقیقه		قطع کننده کمبود ولتاژ
	کلید بار		کلید برنامه ای موتوردار با جدول زمانی		قطع کننده اضافه جریان بی متالی
	کلید قدرت		کلید فرعی فعال		قطع کننده جریان حفاظت
	جداکننده قدرت		موتور با کلید گریز از مرکز		قطع کننده جریان معکوس
	کلید قدرت با وصل کننده مجدد		ترکیب پتانسیومتر با کلید چرخان		قطع کننده اضافه ولتاژ
	تحریک پیستون مثلا با هوای فشرده		مقاومت متغیر، قابل تنظیم با دست، مثلا برای تنظیم میدان		مانند بالا، با قطع کننده بی متال و قطع کننده الکترومغناطیسی
	جداکننده سه پل با تحریک پیستون		ترکیب مقاومت متغیر با کلید دستی، مثلا به عنوان مقاومت راه انداز		کلاچ کنترل شده با نیروی گریز از مرکز، در تعداد دور بالا درگیر می شود
	جداکننده سه پل یار با تحریک پیستون		کلید بادامکی، مخصوص برای نقشه های سیم کشی		کلید محافظ موتور با مانع وصل دوباره
	جداکننده فیوزدار سه پل با تحریک دستی		کلید فرعی باز		کلید محافظ گرمایش با مانع وصل دوباره
			کلید فرعی بسته		

مقایسه نماد مدارى دستگاه‌هاى کلیدزنى

IEC	آلمان مثلا DIN	امريکا مثلا ANSI	انگلستان مثلا BS	مفهوم
	=	a) = b)	=	تحريك الكتر ومغناطيسى مثلا برآى كنتاكتور
	=	a) = b)		سيم پيچ رله با تاخير در قطع
	=	a) = b)		سيم پيچ رله با تاخير در وصل
a) b)	= a)	a) b)		رله داراى قطب
a) b)	= a)		= a)	تجهيزات سوكت
	=	a) = b) c)	a) = b)	فيوز سيمي
a) b) c) d)		a) b) c)	a) b)	وصل كننده
a) b) c) d)		a) b) c)	a) b)	قطع كننده
				كليد محافظ موتور، راه انداز موتور
				كنتاكتور سه پل با رله محافظ موتور و دو تيغه كمكى

= مطابق با نماد مدارى IEC، ANSI، موسسه استاندارد ملى امريكا، BS استاندارد انگلستان، DIN موسسه استاندارد آلمان،
IEC كميسيون بين‌المللى برق

اتصالات سوکتی و سایر دستگاهها

نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
	میله اتصال (اتصال نری)		فیوز، عمومی		آهنربای گردان
	مانند بالا اختیاری		فیوز با نشانه سمت شبکه		آهنربای گردان برای 3 به عنوان آزاد کننده ترمز
	حلقه اتصال (اتصال مادگی)		فیوز ظرفیت 16 A		صفحه نگهدارنده، آهنربای بلندکننده بار
	مانند بالا، برای سیم حفاظتی		کلید ایمنی خط مثلا 16 A		ترمز مغناطیسی
	محل قطع		فیوز آنتن		اتاقک برای گرم کردن قطعات، عمومی
	اتصال متحرک		هوایی برای تخلیه		گرم کردن قطعات تحت گاز
			آهنربای بلندکننده		(a) الکتروود شناور (b) الکتروود قوس الکتریکی
	اتصال سوکتی هم محور		شیر مغناطیسی، بسته بدون جریان (برق)		کوره باز یخت برای قطعات باز یخت تحت گاز محافظ
	اتصال سوکتی چهار پل		شیر مغناطیسی باز بدون جریان		کوره ذوب کننده
	مانند بالا، اختیاری		کلاچ مغناطیسی، درگیر		کوره خشک کننده با پرتو فروسرخ
	محل قطع با اتصال سوکتی		آزاد کننده ترمز		حمام الکترولیز
	پریز سه پل با اتصال حفاظتی		آزاد کننده ترمز برای جریان سه فاز		حمام الکترولیز با دو الکتروود
	جک دو پل با دو شاخه		ترمز با کنترل الکتریکی		تجهیزات پاشش، عمومی
	جک سه پل				

وسایل اندازه‌گیری، دستگاههای اندازه‌گیری، مبدل‌های اندازه‌گیری

نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
	وسیله اندازه‌گیری، عمومی		اسیلوسکوپ		مبدل جریان خطا
	دستگاه اندازه‌گیری، عمومی		ولت سنچ رقمی		مانند بالا برای نقشه مداری کلی
	سیستم اندازه‌گیری، با یک مسیر		نمایش اختیاری (Z برای رقمی)		مبدل ولتاژ دوتایی (مدار - V)
	سیستم اندازه‌گیری، با دو مسیر جهت تولید نتیجه		نمایش اختیاری		مانند بالا برای نقشه مداری کلی
	نمایش، مقدار عمومی		مانند بالا برای نقشه مدار کلی		اندازه‌گیر مقاومتی کششی
	نمایش مقدار با انحراف دوجبهه		مبدل ولتاژ القایی		حسگر مغناطیسی
	نمایش رقمی (دیجیتال)		نمایش اختیاری		حسگر القایی
	نمایش بیشترین مقدار		نمایش اختیاری		حسگر خازنی
	نمایش کمترین مقدار		نمایش اختیاری		ترموکوپل
	آمپر سنچ		مانند بالا برای نقشه مداری کلی		سلول اندازه‌گیری الکتروولیتی، مثلاً برای اندازه‌گیری pH
	نمایش اختیاری		نمایش اختیاری		اندازه‌گیری دما، وسیله اندازه‌گیری با مقیاس °C
	نمایش اختیاری		مانند بالا برای نقشه مداری کلی		مبدل جریان مستقیم با ولتاژ کمکی متناوب
	آمپرسنج با محدوده میلی آمپر		مبدل ولتاژ خازنی		
	دستگاه اندازه‌گیری چند منظوری		مانند بالا برای نقشه مداری کلی		
	پل اندازه‌گیری مقاومت				

عناصر نیمه رسانا					
نماد مدارى	مفهوم	نماد مدارى	مفهوم	نماد مدارى	مفهوم
اجزای نماد مدارى		مقاومت‌های نیمه رسانا		ترانزیستورها	
	رسانای P، بر رسانای N تأثیر می‌کند		مقاومت وابسته به ولتاژ، مقاومت وریستور		ترانزیستور قابل قطع
	رسانای N، بر رسانای P تأثیر می‌گذارد		ترمیستور، مقاومت NTC		ترانزیستور تترود (چهار قطبی)
	پدیده شکست در یک جهت		پوزیستور، مقاومت PTC		ترانزیستور با دریچه P و هدایت معکوس
	مانند بالا، دو جهت تابش، مثلاً نور		مقاومت نوری		تریاک
دیودها		مقاومت وابسته به چگالی شار مغناطیسی		نمایش بدون دایره نیز ممکن است	
	دیود زبر		مولد هال		ترانزیستور NPN
	دیود زبر دوطرفه IRED, LED	دیاکها، ترانزیستورها			ترانزیستور PNP
	(دیود نورانی، همچنین برای فروسرخ)		دیود چهار لایه		ترانزیستور نوری PNP
	دیود نوری		دیود تریستوری دو جهته		UJT یا پایه N (ترانزیستور دارای دو پایه)
	دیود خازنی		دیود پنج لایه، دیاک		FET تخلیه‌ای با کانال N
	دیود مغناطیسی		تریستور، عمومی		FET تخلیه‌ای با کانال P
	دیود شاتکی		تریستور با دریچه P		IG-FET تخلیه ای با کانال N (هدایت خودکار)
	سلول خورشیدی		تریستور با دریچه N		IG-FET افزایشی با کانال P و اتصال زیر لایه
B چگالی شار مغناطیسی، V دما، U ولتاژ، FET ترانزیستور اثر میدانی					

ترانسفورماتورها، سیم پیچهای القایی، مبدلها

نماد مدارى I	نماد مدارى II	مفهوم	نماد مدارى I	نماد مدارى II	مفهوم
		مبدل با دو سیم پیچ			مبدل سه فاز، با سه سر وسط
		مانند بالا، انتخابی			مانند بالا، با سه سیم پیچ
		مبدل با صرفه یا اتوترانسفورماتور			مانند بالا، در مدار ستاره - زیگززاگ
		مبدل با سه وسط			سیم پیچ (چوک)، تک فاز
		مبدل با سه سیم پیچ			سیم پیچ (چوک) سه فاز در مدار ستاره
		مبدل، سه فاز، نمایش تک قطبی			مبدل متغیر سه فاز
		مانند بالا، تمام قطب			عنصر تثبیت کننده مغناطیسی (سیم پیچ تقویت کننده مغناطیسی)
		مانند بالا، با قابلیت تغییر پله ای، مثلاً با کلید پله ای			تقویت کننده مغناطیسی
		مبدل با صرفه، سه فاز، مدار ستاره			تثبیت کننده مغناطیسی، تک فاز

نمادهای مدارى I و II برای نمایش تک قطبی و چند قطبی به کار می رود .

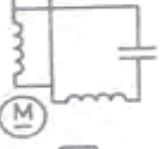
ماشینهای الکتریکی

عناصر علائم مدار

نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
 یا 	سیم پیچ، خاصه سیم پیچ موازی، سیم پیچ تحریک	 یا 	سیم پیچ قطب کمکی، سیم پیچ جبران ساز	 یا 	زغال روی حلقه لغزان یا مدل جریان (نمایش یسته به نیاز)
 یا 	سیم پیچ سری		ماشین، استاتور، روتور		

انواع مختلف سیم پیچها با نمادهای مداری یکسان، مثلاً با چهار نصف دایره یا با نمادهای مداری متفاوتی، نشان داده می شوند. در نمادهای مداری برای ماشینها G (ژنراتور)، M (موتور)، C (مبدل)، در ماشینهای سنکرون علامت اضافی S، مثلاً GS به کار می رود.

مثالهای نمادهای مداری

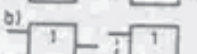
نماد مداری I	نماد مداری II	مفهوم	نماد مداری I	نماد مداری II	مفهوم
		موتور با روتور قفی سه فاز، مدار ستاره Y			موتور موازی جریان مستقیم
		موتور با روتور حلقه لغزان سه فاز، استاتور مثلث Δ			موتور مرکب جریان مستقیم
		موتور با روتور قفی و با تعداد قطب متناسب (مدار دالاندر)			موتور سری جریان مستقیم قطب های کمکی
		موتور خازنی			ژنراتور سنکرون با تحریک آهنربای دایم
		موتور با قطب مجزا			ژنراتور سنکرون سه فاز، تحریک با جریان مستقیم (سیم وسط بیرون آمده)
		موتور سری متناسب (موتور یونیورسال)			مانند بالا، ولی تمام اتصالات بیرون آمده
		موتور دافعه ای			موتور سری سه فاز

راه اندازه‌ها					
مفهوم	نمادهای مداری	مفهوم	نمادهای مداری	مفهوم	نمادهای مداری
راه اندازه‌های مرکب از نمادهای مداری					
مبدل راه اندازه برای موتور سه فاز		راه اندازه با 5 گام برای موتور دارای روتور حلقه لغزان سه فاز		راه اندازه با 5 گام برای موتور جریان مستقیم	
نماد مداری بدون نمایش مدار داخلی					
راه اندازه برای وصل کردن مستقیم مثلاً با کنتاکتور		راه اندازه با مقاومت 5 گام، نیمه خودکار		راه اندازه، عمومی	
مانند بالا، با تجهیزات حفاظتی، فقط یک جهت گردش		راه اندازه برای مدار سری و موازی، سه گام		راه اندازه، به طور خودکار وصل می شود	
کلید تغییر تعداد قطب برای یک جهت گردش		کلید ستاره - مثلث، قابل تغییر به طور خودکار		راه اندازه، تا حدی به طور خودکار وصل می شود	
کنتاکتور تبدیل با تجهیزات حفاظتی، با موتور دارای روتور اتصال کوتاه سه فاز		راه اندازه با مبدل با صرفه، 4 گام		راه اندازه برای یک جهت گردش، تا حدی خودکار	
منبع جریان قابل کنترل با موتور جریان مستقیم، تحریک خارجی		راه اندازه با سیم پیچ القایی (چوک)		راه اندازه برای دو جهت گردش	
مانند بالا برای موتور سری، تعداد دور تثبیت شده، تعداد دور قابل تنظیم است		منبع جریان کنترل خودکار با تریستور، مثلاً برای جریان آرمیچر		راه اندازه با کلید قطع کننده سر خود، عمومی	
راه اندازه برای موتور یک فاز با خازن		تجهیزات راه اندازه‌ای برای موتور با روتور حلقه لغزان، برای استاتور مبدل، کنتاکتور تبدیل، برای روتور راه اندازه خودکار بار 5 گام		راه اندازه با کلید قطع کننده الکترومغناطیسی و حرارتی	
				راه اندازه، قابل تغییر	
				راه اندازه با 5 گام، خودکار	

نمادهای مداری برای نقشه‌های تأسیسات 1					
نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
کابلها با علامتگذاری خاص		انشعابات		تجهیزات پریزی	
	کابلهای متحرک		انشعاب کابل		پریز با اتصال محافظ
	کابلهای زیرزمینی مثلا کابل زمینی		جعبه تقسیم منزل، مثلا IP 43		پریز دوتایی با اتصال محافظ
	کابلهای روی زمین، مثلا کابل‌های آزاد		توزیع مدار برق		پریز قابل قطع با اتصال محافظ
	روی کار		بست نهایی، انشعاب نهایی		پریز سه فاز، چهار پل
	داخل کار	کلید تأسیسات			مانند بالا، پنج پل
	زیر کار				پریز بدون اتصال محافظ
	در لوله تأسیسات		کلید قطع کننده (یک پل)		دوشاخه، عمومی
	کابل حفاظتی، مثلا تعادل پتانسیل		کلید قطع کننده (دو پل)		دوشاخه با اتصال محافظ
	کابل سیگنال		کلید قطع کننده با دیمر		پریز مخابراتی
	کابل تلفن		کلید تبدیل (یک پل)		پریز آنتن
	خط رادیو		کلید صلیبی (یک پل)	علامت اتصال	
	کابل با 4 سیم، 4 mm ² ، در لوله عایق زیر کار		کلید فشاری		
	کابل با 2 سیم، 1.5 mm ² ، داخل کار (کابل نواری)		کلید فشاری - لامپدار		اتصال زمین، عمومی
	کابل به طرف بالا		کلید سری		اتصال سیم
	کابل به طرف پایین		کلید تبدیل لامپدار		محافظ، عمومی
	جعبه تقسیم (اگر نمایش ضروری است)		کلید حسگر		زمین، بدنه

نمادهای مداری برای نقشه‌های تأسیسات 2					
نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم	نماد مداری	مفهوم
فیوزها، عناصر محافظ		روشنایی		دستگاههای برقی	
	عنصر حفاظت در برابر اضافه جریان، عمومی		روشنایی، عمومی		دستگاه برقی، عمومی
	مانند بالا، سه یل		روشنایی با کلید		لوازم برقی آشپزخانه
	کلید حفاظت خط		روشنایی، تنظیم شدنی، مثلاً با دایمر		اجاق برقی، عمومی
	کلید حفاظت موتور		روشنایی دو راهه		اجاق ریز موج
	کلید حفاظت - FI		روشنایی ایمنی (مدار دائمی)		فر
	کلید حفاظت در برابر کمبود ولتاژ		روشنایی ایمنی (مدار در حالت آماده)		سرخ کننده
	حذف کننده اضافه ولتاژ		لامپ تخلیه یا روشنایی آن		دیگ آب داغ
	کلید حفاظت خط، سه یل		روشنایی برای سه لامپ تخلیه		ماشین لباسشویی
رله			گروه روشنایی برای لامپهای تخلیه		لباس خشک کن
	رله زمانی، مثلاً برای روشنایی راه پله		لامپ مهتابی با پیش گرم کننده		ماشین ظرفشویی
	کلید با ضربه جریان		راه انداز، عمومی		دستگاه خنک کننده
	رله چشمک زن		راه انداز، عمومی		دستگاه خنک کننده
	رله حرارتی		راه انداز، عمومی		دستگاه خنک کننده
	رله فرمان از راه دور		روشنایی با منعکس کننده		دستگاه انجماد
	تله فرکانس صوتی				موتور، عمومی

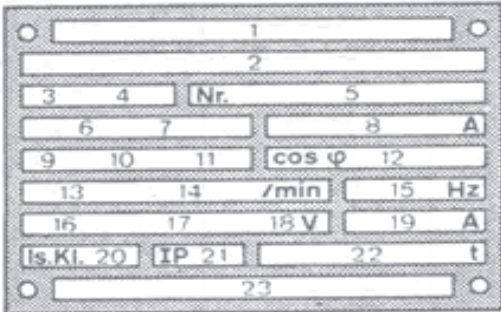
نمادهای مداری برای نقشه‌های تأسیسات 3					
مفهوم	علائم مداری	مفهوم	علائم مداری	مفهوم	علائم مداری
دستگاه‌های اندازه‌گیری		دستگاههای خبرکن داخلی و مشابه آن		دستگاههای گرمایش، تهویه مطبوع	
کنتور - kWh		زنگ		دستگاه گرمایش، عمومی	
ساعت کلید دار		زنگ (buzzer)		دستگاه گرمایش با منبع حرارتی، عمومی	
آمپر متر		بوق		تهویه	
اندازه گیر ساعات کارکرد		لامپ سیگنال چندتایی برای 5 مورد		دستگاه گرمایش با منبع حرارتی و دارای تهویه	
ولت متر		در باز کن		پرتوافکن - IR	
دستگاه های مخابراتی		آزیر		دستگاه تهویه مطبوع	
تقسیم کننده روی اندود		تابلو فراخوان، قابل قطع شدن		رادیو و تلویزیون	
دستگاه تلفن، برای کارهای اداری		دستگاه تلفن، عمومی		آنتن، عمومی	
مانند بالا، برای راه دور		ساعت اصلی		گیرنده رادیویی	
مرکز مخابرات، عمومی		ساعت الکتریکی، ساعت فرعی		گیرنده تلویزیون	
مرکز تلفن - W، خودکار		کلید تاریکی		بلندگو	
مرکز تلفن - ZB		دستگاه یکسوساز		تقویت کننده	
مرکز تلفن - OB		هشداردهنده پرتو نور، خودکار		دستگاه گفتگوی دوطرفه	

مقایسه نمادهای مدارى				
مفهوم	انگلستان، مانند Bs	امریکا ANSI	معمول در آلمان	IEC
تقویت کننده				
تقویت کننده، عمومی تقویت کننده عملیاتی، وصل نشده. نماد IEC همچنین برای وصل شده، اگر مشخصات به جای ∞ قرار داد، شود. تقویت کننده معکوس کننده، مثلاً به عنوان میانگین (تطبیق دهنده)			a) = b) مانند امریکا	
			a) مانند امریکا b) =	
			a) مانند امریکا b) =	
عناصر دودویی				
عنصر - یا، OR نشانه b) IEC فقط وقتی که به طور یقین واضح است) عنصر و، AND عنصر نفی، NOT XOR، یای انحصاری XOR عنصر دودویی یا تقویت کننده با خروجی سه حالت (به اضافه یک خروجی با امپدانس زیاد) عنصر فاند، NAND		a)  b) 	=	a)  b) 
		a)  b) 	=	a)  b) 
		a)  b) 	=	a)  b) 
		a)  b) 	=	a)  b) 
	-		-	-
			=	
= مطابق با نماد IEC، - نبود علامت معروف، ANSI مؤسسه استاندارد ملی امریکا، BS مؤسسه استاندارد انگلستان، DIN مؤسسه استاندارد آلمان و IEC کمیسیون بین المللی برق				

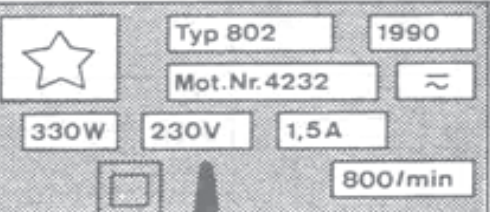
پردازش اطلاعات رقمی (دیجیتالی)

نماد مدار	مفهوم	نماد مدار	مفهوم	نماد مدار	مفهوم
نمادهای اتصال					
	شکل پایه برای مدارهای دودویی		انتخابی، مربع مستطیل دلخواه		بخش فرمان
	بخش خروجی		بخش خروجی		بخش خروجی
مثال					
	عنصر NOT		عنصر AND		عنصر OR
	عنصر NAND		عنصر NOR		عنصر NOR توانی
	3 عنصر AND از طریق ترکیب شده‌اند		عنصر کلید مقدار آستانه		عنصر تأخیر
	مانند بالا، 25 ns تأخیر در وصل شدن		مانند بالا، 25 ns تأخیر در وصل شدن		مانند بالا، 25 ns تأخیر در وصل شدن
نمادهای ترکیبی					
	AND و		OR یا		بای انحصاری XOR
	معادل		اشمیت تریگر (کلید مقدار آستانه)		تأخیر
	تأخیر		تأخیر		تأخیر
مثال					
	تقسیم کننده دودویی (تحریک با لبه مثبت 0-1)		الاکلنگ RS بدون ورودی پالس ساعت		الاکلنگ RS با ورودی پالس ساعت (تحریک با لبه منفی 1-0)
	الاکلنگ JK با تحریک لبه منفی (گذر 1-0 و ورودیهای S و R)		الاکلنگ RS با حالت آغازین (بعد از فعال شدن) 1 (مقدار آغازین = 1)		فلیپ فلاپ RS با ورودی S غالب، حافظه غیرفرار
	الاکلنگ JK با حالت آغازین (بعد از فعال شدن) 0		الاکلنگ JK با حالت آغازین (بعد از فعال شدن) 0		الاکلنگ JK با حالت آغازین (بعد از فعال شدن) 0

پلاک مشخصات ماشینهای الکتریکی

اطلاعات داده شده		شماره
		11
نوع کار (در کار دائمی S1 حذف می‌شود) و زمان کار نامی یا مدت زمان روشن بودن نسبی. مثال: S2 30 min.		12
ضریب توان نامی $\cos \phi$. در ماشینهای سنکرون در صورتی که توان کور دریافت شود، باید نشانه u (تحریک ناقص) اضافه گردد.		13
جهت چرخش (به طرف سر محور موتور نگاه می‌شود): → (راست گرد) ← (چپ گرد)		14
سرعت نامی. علاوه بر این در موتورهای با رفتار سری بیشینه سرعت n_{max} ؛ در مولدهای با توربین آبی، سرعت میانی n_0 توربین؛ در موتورهای چرخنده‌دار سرعت آخرین چرخ‌دنده n_z ارائه می‌شود.		15
فرکانس نامی		16
در ماشین جریان مستقیم در روتور با حلقه لغزان (اسلیب رینگ)		17
تحریک کننده یا "Err"		18
نوع اتصال، اگر مدار سه فازي موجود نباشد		19
ولتاژ تحریک نامی به V		20
ولتاژ سکون روتور به V		21
جریان تحریک		22
در کار نامی، اگر جریان کوچکتر از 10 A باشد، اطلاعات حذف می‌شود.		23
گروه مواد عایق کننده (Y, A, E, B, F, H, C). اگر سیم‌پیچ استاتور و روتور به گروههای مختلفی متصل باشند، ابتدا گروه سیم‌پیچ استاتور و سپس گروه سیم‌پیچ روتور بیان می‌شود (مثلاً F/B).		
نوع محافظت طبق DIN 40050، مثلاً IP 44		
وزن تقریبی به kg، برای وزنه‌ای کمتر از یک تن اطلاعاتی داده نمی‌شود.		
اخطار اضافی، به طور مثال VDE 0530/... مقدار متوسط خنکی با تهویه هوای آزاد یا خنک‌شدن با آب.		
وقتی که ماشینی مجدداً سیم‌پیچی می‌شود و یا معکوس حرکت کند باید پلاک اضافی جدیدی که دارای نشانه کارخانه، تاریخ و اطلاعات جدید مناسبی است، بر روی آن نصب شود.		

پلاک مشخصات دستگاههای مطابق 90740 و VDE 0730

		در دستگاههای کوچکی چون ابزارهای الکتریکی قابل حمل، جاروبرقی‌ها، لوازم برقی آشپزخانه، دستگاههای ضبط صوت، هیچ پلاک مشخصات استاندارد به کار برده نمی‌شود. با این حال محتویات محلهای زیر بر روی پلاک مشخصات ارائه می‌شود: محلهای 1, 2, 3, 6, 7, 11, 14, 15 (گاهی). علاوه بر اینها باید توان دریافتی نامی به W، نشانهایی برای عایق حفاظتی و نشانهایی برای نوع حفاظت در مقابل رطوبت ارائه شود.
---	--	---

۲- درجه ی حفاظت تابلوها و وسایل برقی دوار در برابر نفوذ آب و اجسام خارجی IP nm

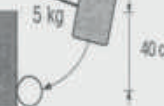
توضیح m	حفاظت در برابر	م m رسم دوم از	توضیح n	حفاظت در برابر	ن n رسم اول از
هیچ حفاظتی در برابر آب ندارد.	بدون حفاظت	0	هیچ حفاظتی در برابر ورود اجسام خارجی یا تماس بدن با قسمتهای برقدار وجود ندارد.	بدون حفاظت	0
حفاظت در برابر چکیدن قطرات مایع بصورت عمودی	قطرات مایعات	1	حفاظت شده در برابر تماس قسمتی از بدن مانند دست یا ورود اشپای سخت با قطر بیش از ۵۰ میلیمتر	اشپای بزرگتر از ۵۰ میلیمتر	1
حفاظت در برابر چکیدن قطرات مایع تا زاویه ی ۱۵ درجه	قطرات مایعات	2	حفاظت شده در برابر تماس انگشتان ، حفاظت شده در برابر ورود اجسام سخت با قطر بیش از ۱۲ میلیمتر	اشپای بزرگتر از ۱۲ میلیمتر	2
حفاظت در برابر اسپری مایع با زاویه ی ۶۰ درجه	اسپری مایعات	3	حفاظت شده در برابر تماس یا ورود ابزار و اشپای کوچک که قطر آنها بیش از ۲/۵ میلیمتر باشد.	اشپای بزرگتر از ۲/۵ میلیمتر	3
حفاظت در برابر پاشیده شدن مایعات از هر جهتی	پاشش مایع	4	حفاظت شده در برابر ورود اشپای ریز یا ابزاری که قطر آنها بیش از ۱ میلیمتر باشد.	اشپای بزرگتر از ۱ میلیمتر	4
حفاظت در برابر پاشیده شدن آب با فشار از هر جهتی	جت آب	5	حفاظت شده در برابر تجمع مقادیر زینبار گرد و غبار در داخل وسیله (قابل نفوذ)	تجمع گرد و غبار	5
حفاظت در برابر موج و آب در شرایط عرشه ی کشتی ها	سیلاب	6	حفاظت کامل در برابر ورود گرد و غبار به داخل وسیله	تجمع گرد و غبار	6
حفاظت در برابر غوطه ور شدن در آب با عمق ، فشار و زمان معلوم	غوطه وری محدود	7	حفاظت در برابر ورود مقادیر زینبار آب در حالت عدم کارکرد دستگاه	—	S
حفاظت در برابر غوطه ور شدن در آب با فشار معین و زمان نامحدود	غوطه وری نامحدود	8	حفاظت در برابر ورود مقادیر زینبار آب در حالت کارکردن دستگاه	—	M
			حفاظت در برابر شرایط آب و هوایی خاص (طبق توافق)	—	W

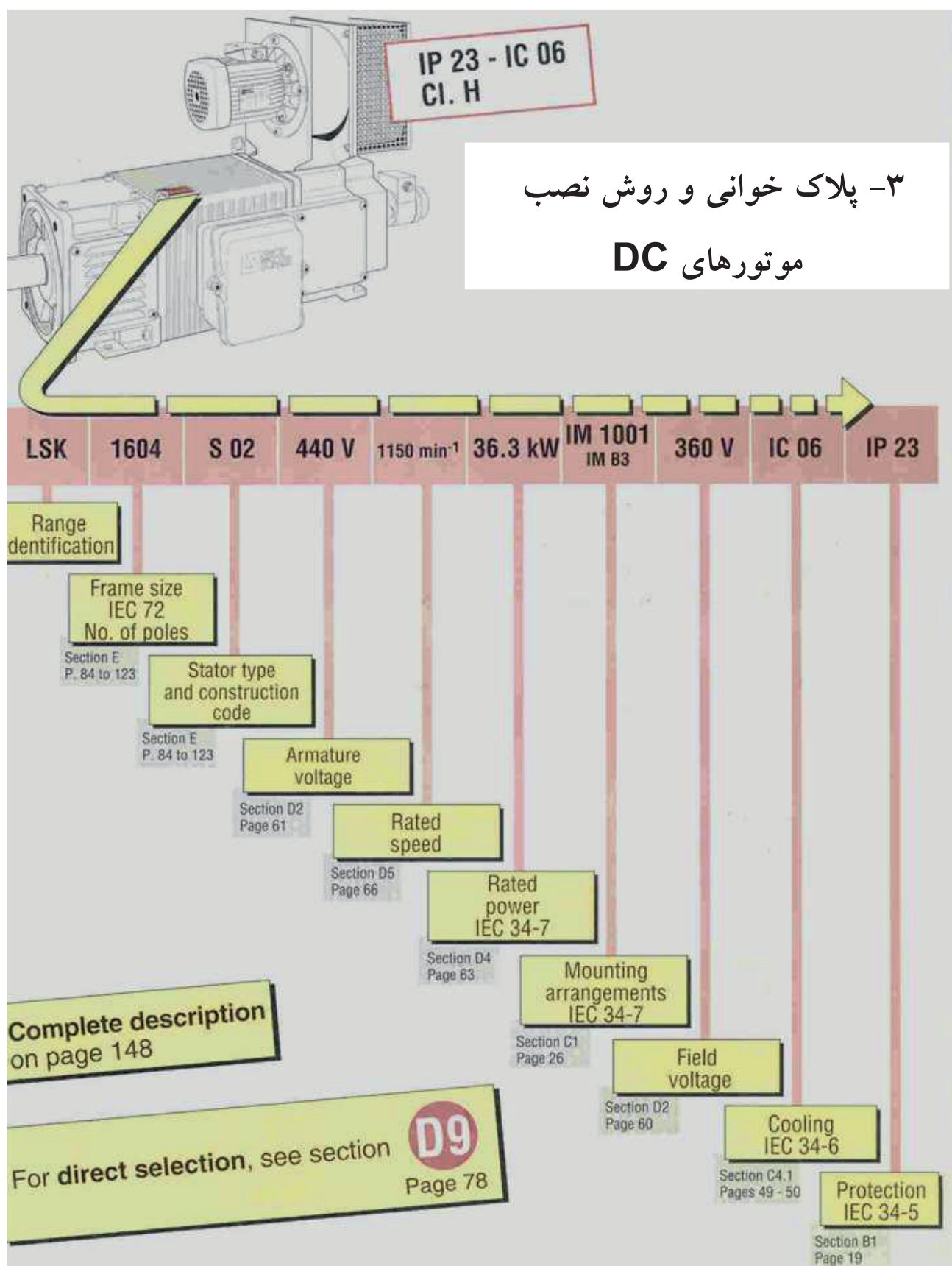
حفاظت موتورهای و تابلو های الکتریکی در برابر ورود گرد و غبار ، مایعات و وارد آوردن ضربه

B1 - Definition of "Index of protection" (IP)

LSK motors are IP 23 as standard

Indices of protection of electrical equipment enclosures

First number : protection against solid objects			Second number : protection against liquids			Third number : mechanical protection		
IP	Tests	Definition	IP	Tests	Definition	IP	Tests	Definition
0		No protection	0		No protection	0		No protection
1		Protected against solid objects of over 50 mm (e.g. accidental hand contact)	1		Protected against vertically dripping water (condensation)	1		Impact energy : 0.225 J
2		Protected against solid objects of over 12 mm (e.g. finger)	2		Protected against water dripping up to 15° from the vertical	2		Impact energy : 0.375 J
3		Protected against solid objects of over 2.5 mm (e.g. tools, wire)	3		Protected against water dripping up to 60° from the vertical	3		Impact energy : 0.500 J
4		Protected against solid objects of over 1 mm (e.g. thin wire)	4		Protected against water splashes from all directions			
5		Protected against dust (no deposits of harmful material)	5		Protected against jets of water from all directions	5		Impact energy : 2 J
6		Totally protected against dust. Does not involve rotating machines	6		Protected against jets of water comparable to heavy seas			
Indices of protection : in accordance with IEC 34-5 Example : IP 557 machine IP : Index of protection 5 : Machine protected against dust and accidental contact. <i>Test result : no dust enters in harmful quantities, no risk of direct contact with rotating parts.</i>			7		Protected against the effects of immersion to depths of between 0.15 and 1 m	7		Impact energy : 6 J
			8		Protected against the effects of prolonged immersion at depth			
						9		Impact energy : 20 J



IEC 34.1.1990


MADE IN
FRANCE
MOTEUR A COURANT CONTINU
DIRECT CURRENT MOTOR


TYPE: LSK 1604 S 02	N° 700000/10	9/1992	M	249	kg
Classe / Ins class	H	IM 1001	IP 23	IC 06	
M_{nom} / Rated torque	301 N.m	Altit. 1000 m	Temp. 40 °C		
	kW	min⁻¹	V	A	V A
Nom./Rat.	36,3	1150	440	95,5	360 3
	3,63	115	44	9,55	360 3
	36,3	1720	440	95,5	240
T	Système peinture: I	Induit / Arm.	Excit. / Field		
○ Service / Duty	S1	DE 6312 2RS C3	NDE 6312 2RS C3	○	

▼ Explanation of symbols used on identification plates

: Range : Frame size : No. of poles : Stator symbol : Construction code : Impregnation index : Painting system	M...kg : Weight I cl. H : Insulation class H IM 1001 : Operating position IP 23 : Index of protection IC 06 : Index of cooling M_{nom} : Rated torque Altit. : Maximum operating altitude in metres Temp. : Maximum ambient operating temperature	Bearings DE : Drive end Bearing NDE : Non drive end Bearing 50 g* : Amount of grease at each regreasing (in grammes) 3900 h* : Regreasing interval (in hours) UNIREX N3 : Type of grease
number : Motor batch number : Serial number : Month of manufacture : Year of manufacture	Nom : Rated characteristics kW : Power factor min⁻¹ : Revolutions per minute V : Armature voltage A : Armature current V : Field voltage A : Field current : Other operating points	* indicated for non-sealed bearings

۴- پلاک خوانی و روش نصب موتورهای AC

Typ	D	K	K	E	R	6	3	2	1	4		W	E
Type of current	Made in Germany												
D	three-phase a.c.												
Machine type	Nr. 2338370/1997												
K	squirrel-cage motor												
S	slipring motor												
Cooling method, degree of protection	A self-ventilation IP 23/24												
A	closed-circuit ventilation IP 54/55 (air-to-air heat exchanger)												
R	closed-circuit-cooling IP 44, IP 54 upon request (air-to-water heat exchanger)												
K	forced ventilation IP 44 (duct connection)												
F	air-to-air-heat exchanger with 2 fans sets IP 54/55												
S	air-to-water heat exchanger with one fan IP 44, IP 54 upon request												
M	open-circuit ventilation with one fan set IP 23												
L	surface cooling IP 55												
O	ribbed cooling IP 55												
C	Version (encoded information)												
	Bearing arrangement, non-standard voltage and frequency, explosion-protection type, construction type, heavy starting, etc.												
	Frame size (encoded information)												
	Core length (encoded values)												
	Number of pole pairs												
	Additional letters for modifications and special requirements												



MOTEURS ALSTHOM

CEGELEC MOTEURS - NANCY (FRANCE)

MOTEUR ASYNCHRONE				INDUCTION MOTOR			
Typ. F3RXC 355 L8G		N° 024068_921 à 923				1992	
200 kW		Cos φ 0,80		741		1/min	
IC 01 A 51		IM 1001		IP 55			
Stat.	U 6300	V	I 24,5	A 3~	Y	CI F	ΔT 80 K
Rot. à Cage	U	-	V	I -	A	CI -	ΔT - K
Temp.	$\leq$ 45	°C	S 1	F 50	Hz	M 2300	kg
ITEM 526.11 et 536.11							



MOTEURS ALSTHOM

CEGELEC MOTEURS - NANCY (FRANCE)

MOTEUR ASYNCHRONE				INDUCTION MOTOR			
Typ. N3 RXS 450J6G		N° 024067 921				1992	
500 kW		Cos φ 0,85		988		1/min	
IC 01 A 61		IM 1001		IP 55			
Stat.	U 6300	V	I 56,3	A 3~	Y	CI F	ΔT 80 K
Rot. BAGUES	U 580	V	I 530	A	CI F	ΔT 80	K
Temp.	$\leq$ 45	°C	S 1	F 50	Hz	M 5200	kg

Induction motor type : N3 RXS450J6G

Power	500	kW
Voltage	6300	V
Phases	number :	3
Terminals	number :	3
Current	56,3	A
Rated speed	988	rpm
Synchronous speed	1000	rpm
Frequency	50	Hz
Loads	4/4	3/4 2/4
Efficiency	94,8	94,5 93,1
Power factor	0,85	0,81 0,72

Insulation	class :	F
Temperature rise	80	K

Maximum torque/Rated torque	2,6
-----------------------------	-----

Direction of rotation (view from DE)	Clockwise
--------------------------------------	-----------

Airgap when cold	2	mm
------------------	---	----

« WEIGHTS

Total weight	5200	kg
Weight of stator	2460	kg
Weight of rotor	1511	kg
Weight of bearings + miscellaneous	1229	kg

Induction motor type : N3RXS400J6G

Power	330 kW
Voltage	6300 V
Phases	number : 3
Terminals	number : 3
Current	38,7 A
Rated speed	987 rpm
Synchronous speed	1000 rpm
Frequency	50 Hz
Loads	4/4 3/4 2/4
Efficiency	94,2 94,2 93,5
Power factor	0,83 0,80 0,72
Insulation	class : F
Temperature rise	80 K
Maximum torque/Rated torque	2,4
Direction of rotation (view from DE)	Clockwise
Airgap when cold	1,5 mm

◀ WEIGHTS

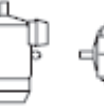
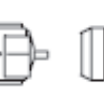
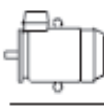
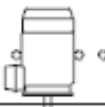
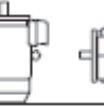
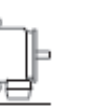
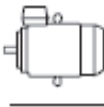
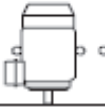
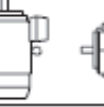
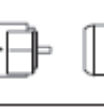
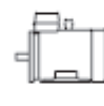
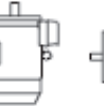
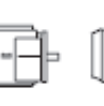
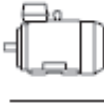
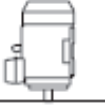
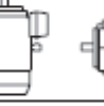
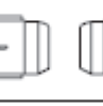
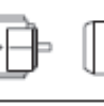
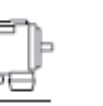
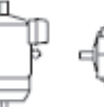
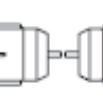
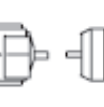
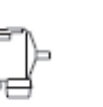
Total weight	3775 kg
Weight of stator	1862 kg
Weight of rotor	988 kg
Weight of bearings + miscellaneous	925 kg

MOTOR		Items :	526.11	536.11
33	Direction of rotation (according to IEC 34.8)		526.11 Counterclockwise ; 536.11 Clockwise	
34	Radial stress (N)		0	
35	Axial stress (N)		0	
36	Efficiency (% of nominal power)		(25)	(50) 92.7 (75) 93.6 (100) 93.6
37	Cos phi (% of nominal power)		(25)	(50) 0.65 (75) 0.76 (100) 0.80
38	Rotor inertia (m.R2) (Kg.m2)		12,8	
39	** Starting cos phi			
40	Winding insulation class I.E.C 34.1		F	
41	Winding temperature insulation class I.E.C 34.1		B	
42	Type of construction I.E.C 34.7		IM1001	
43	Service I.E.C 34.1		Continuous	
44	Protection Degree I.E.C 34.5		IP55	
45	Cooling mode I.E.C 34.6		IC01 A51	
46	Bearings	shaft side	6220 C3	
47		no shaft side	NU 218	
48		** maintenance operation	every:..... Hours	
49	Starting mode			
50	Starting current		4.8 nominal current	
51	Rotoric voltage (Volts)			
52	Rotoric current (Amp)			
53	Nbr of consecutive start up	from a cold state	3	
54		from a warm state	2	
55	Nbr of start up in an hour		3	
56	Temperature sensors	windings	Nbr:6	Type PT100
57		bearings	Nbr:2	Type PT100
58	Motor weight (Kg)		2300	
59	** Rotor weight (Kg)		659	
60	Type of installation		Horizontal	
61	Type of coupling		Direct (semi Elastic)	
62	Terminal box position stator (according to IEC 34.8)		Left	
63	Terminal box position rotor (according to IEC 34.8)		Left	
64	Cable glands stator		For 1 cable 3 x 120 Sqmm 6/10 Kv	
65				
66	Accessories (optional)		Key	Yes
67			Heater	Yes
68			base with anchor,bolts,and liner.	No
69			Vibration sensors	No
70			Speed sensors	No
71				
72				
73	NOTE: Torque curve hereafter enclosed			
74	IEC 34.8: facing the motor shaft end			
75	The direction of rotation for these motors is reversible			
76				
77				

MOTOR			Item : 357.03					
33	Direction of rotation (according to IEC 34.8)			Clockwise				
34	Radial stress (N)			31000				
35	Axial stress (N)			0				
36	Efficiency (% of nominal power)			(25)	(50) 93.1	(75) 94.5	(100) 94.8	
37	Cos phi (% of nominal power)			(25)	(50) 0.72	(75) 0.81	(100) 0.85	
38	Rotor inertia (m.R2) (Kg.m2)			42,7				
39	**	Starting cos phi						
40	Winding insulation class I.E.C 34.1			F				
41	Winding temperature insulation class I.E.C 34.1			B				
42	Type of construction I.E.C 34.7			IM1001				
43	Service I.E.C 34.1			Continous				
44	Protection Degree I.E.C 34.5			IP55				
45	Cooling mode I.E.C 34.6			IC 01 A61				
46	Bearings	shaft side		NU 1026 + 6026C3				
47		no shaft side		NU 1022				
48		**	maintenance operation		every:..... Hours			
49	Starting mode			Resistor				
50	Starting current			Following starting equipment				
	Rotoric voltage (Volts)			580				
52	Rotoric current (Amp)			530				
53	Nbr of consecutive start up		from a cold state	3				
54			from a warm state	2				
55	Nbr of start up in an hour			3				
56	Temperature sensors		windings	Nbr:6		Type	PT100	
57			bearings	Nbr:2		Type	PT100	
58	Motor weight (Kg)			5200				
59	**	Rotor weight (Kg)			1511			
60	Type of installation			Horizontal				
61	Type of coupling			Pulley and belt				
62	Terminal box position stator (according to IEC 34.8)			Right				
63	Terminal box position rotor (according to IEC 34.8)			Right				
64	Cable glands stator			for 1 cable 3 x 120 Sqmm 6/10 Kv				
65	*	Cable glands rotor			See note			
66	Accessories: (optional)			Key		Yes		
67				Heater		Yes		
68				base with anchor,bolts,and liner.		No		
69				Vibration sensors		No		
70				Speed sensors		No		
71								
72	NOTES: Torque curve hereafter enclose							
73	Low voltage cables are designed and supplied by KHASH CEMENT							
74	IEC 34.8: facing the motor shaft end							
75								
76								
77								

۵- نصب استاندارد موتورهای الکتریکی AC

Mounting arrangements

	Code/CodeII						Product code pos. 12
Foot-mounted motor.	IM B3 IM1001	IM V5 IM1011	IM V6 IM1031	IM B6 IM1051	IM B7 IM1061	IM B8 IM1071	A = foot-mounted, term.box top R = foot-mounted, term.box RHS L = foot-mounted, term.box LHS
							
Flange-mounted motor, large flange	IM B5 IM3001	IM V1 IM3011	IM V3 IM3031	*) IM3051	*) IM3061	*) IM3071	B = flange mounted, large flange
							
Flange-mounted motor, small flange	IM B14 IM3601	IM V19 IM3611	*) IM3631	*) IM3651	*) IM3661	*) IM3671	C = flange mounted, small flange
							
Foot- and flange-mounted motor with feet, large flange	IM B35 IM2001	IM V15 IM2011	IM V36 IM2031	*) IM2051	*) IM2061	*) IM2071	H = foot/flange-mounted, term.box top S = foot/flange-mounted, term.box RHS T = foot/flange-mounted, term.box LHS
							
Foot- and flange-mounted motor with feet, small flange	IM B34 IM2101	IM2111	IM2131	IM2151	IM2161	IM2171	J = foot/flange-mounted, small flange
							
Foot-mounted motor, shaft with free extensions	IM1002	IM1012	IM1032	IM1052	IM1062	IM1072	
							

*) Not stated in IEC 34-7.

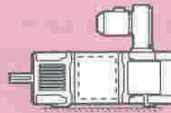
شرح	شکل	علامه IEC -	شرح	شکل	علامه IEC -
ماشین برای وضعیت عمودی			ماشین با یاتاقان سپری		
مانند V3، اما سر آزاد محور در سمت پایین		V4	با دو یاتاقان سپری و طوق (فلانچ) نصب		B5
IM 3211			IM 3001		
با دو یاتاقان نمونه، پایه برای نصب روی دیوار، سر آزاد محور در سمت پایین		V5	با دو یاتاقان سپری و یک سر آزاد محور، برای نصب روی دیوار		B6
IM 1011			IM 1051		
با دو یاتاقان سپری، طوق نصب و سر آزاد محور در سمت پایین		V10	مانند B6، اما سر آزاد محور در سمت چپ		B7
IM 4011			IM 1061		
مانند V10، اما سطح نصب بر روی طرف پیشانی (جلو)		V18	مانند B6، اما برای نصب از سقف		B8
IM 3611			IM 1071		
ماشین بدون یاتاقان و با یاتاقان مجزا			ماشین برای وضعیت عمودی		
بدون محور، بدنه دارای پایه		A2	با دو یاتاقان سپری و طوق (فلانچ) نصب		B10
IM 5510			IM 4001		
با دو یاتاقان سپری و یک یاتاقان مجزا		C2	با دو یاتاقان سپری و سطح نصب بر روی سمت پیشانی (جلو)		B14
IM 6010			IM 3601		
با یک یاتاقان مجزا و محور طوق دار		D1	با دو یاتاقان نمونه و طوق نصب، سر آزاد محور در سمت پایین		V1
IM 7005			IM 3011		
با دو یاتاقان مجزا، سر محور آزاد		D9	مانند V1، اما سر آزاد محور در سمت بالا		V2
IM 7201			IM 3231		
یاتاقان عرضی در بالا، طوق اتصال در پایین، نصب بر روی ستون حامل، الوارچوبی، حلقه چاه		W1	مانند V1، اما طوق نصب و سر آزاد محور در سمت بالا		V3
IM 8015			IM 3031		

۶- روش های نصب موتورهای DC

Mountings and positions (IEC standard 34-7)

Foot mounted motors

IM 1001 (IM B3)
- Horizontal shaft
- Feet on floor



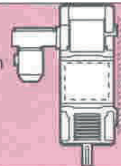
IM 1071 (IM B8)
- Horizontal shaft
- Feet on ceiling



IM 1051 (IM B6)
- Horizontal shaft
- Foot wall mounted with feet on left hand side when viewed from drive end



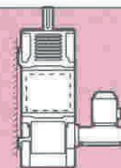
IM 1011 (IM V5)
- Vertical shaft facing down
- Feet on wall



IM 1061 (IM B7)
- Horizontal shaft
- Foot wall mounted with feet on right hand side when viewed from drive end

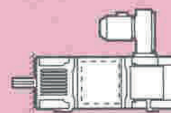


IM 1031 (IM V6)
- Vertical shaft facing up
- Feet on wall

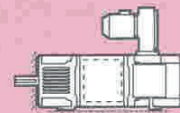


(FF) flange mounted motors Foot and (FF) flange mounted motors

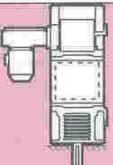
IM 3001 (IM B5)
- Horizontal shaft



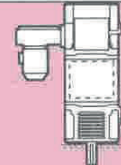
IM 2001 (IM B35)
- Horizontal shaft
- Feet on floor



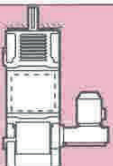
IM 3011 (IM V1)
- Vertical shaft facing down



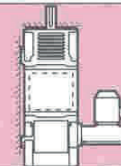
IM 2011 (IM V15)
- Vertical shaft facing down
- Feet on wall



IM 3031 (IM V3)
- Vertical shaft facing up



IM 2031 (IM V36)
- Vertical shaft facing up
- Feet on wall



Mounting options according to the frame size

Some operating positions are not permitted for motors in the standard range.

Select the possible configurations for installation in the machine from the table below. In case of difficulty, please consult Leroy-Somer.

Frame size	Mounting position											
	IM 1001	IM 1051	IM 1061	IM 1071	IM 1011	IM 1031	IM 3001	IM 3011	IM 3031	IM 2001	IM 2011	IM 2031
112	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
132	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
160	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
180	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
200	●						●	●		●	●	
225	●							●		●	●	
250	●							●		●	●	
280	●							●		●	●	

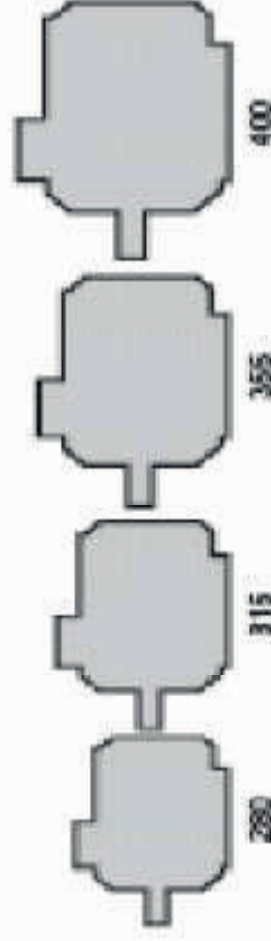
● possible positions. Please consult Leroy-Somer about any other positions.

STANDARD MOTORS

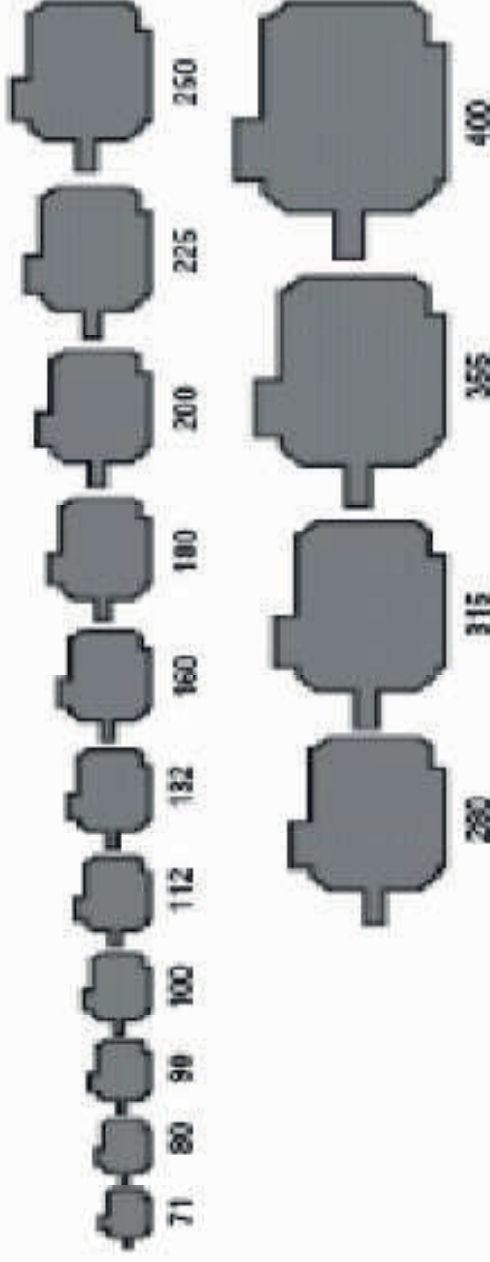
Aluminum motors



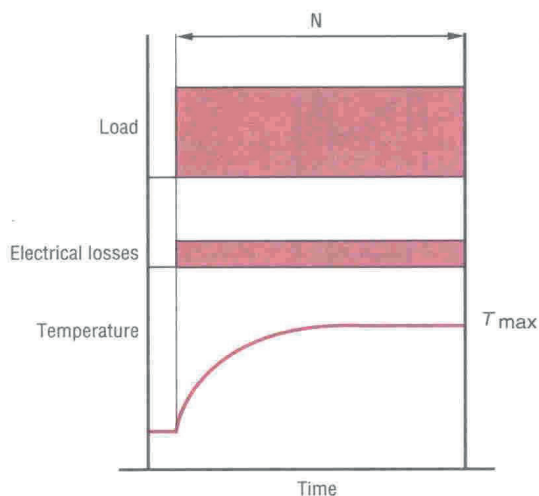
Steel motors



Cast iron motors



۸- رژیم های کاری الکتروموتورهای AC و DC



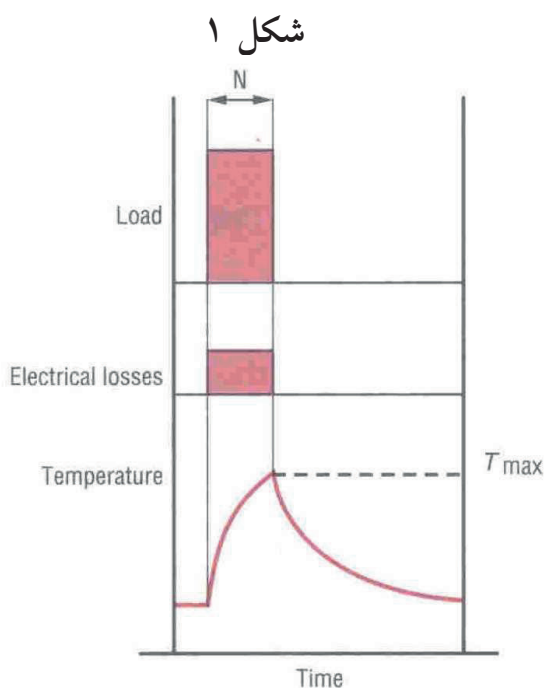
N = operation at constant load

T_{max} = maximum temperature attained

رژیم کاری S1

شکل ۱ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S1 را نشان می دهد. الکتروموتور تحت بار نامی به درجه حرارت پایدار و ثابت می رسد. در رژیم S1 الکتروموتور بدون وقفه کار می کند، بدون آنکه دمای آن از دمای مجاز تجاوز کند.

P_L توان بار، P تلفات الکتریکی و دمای الکتروموتور است.



شکل ۱

رژیم کاری S2

شکل ۲ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S2 را نشان می دهد. زمان کار الکتروموتور کوتاه است.

زمان های بارگذاری استاندارد :

۱۰، ۳۰، ۶۰ و ۹۰ دقیقه است.

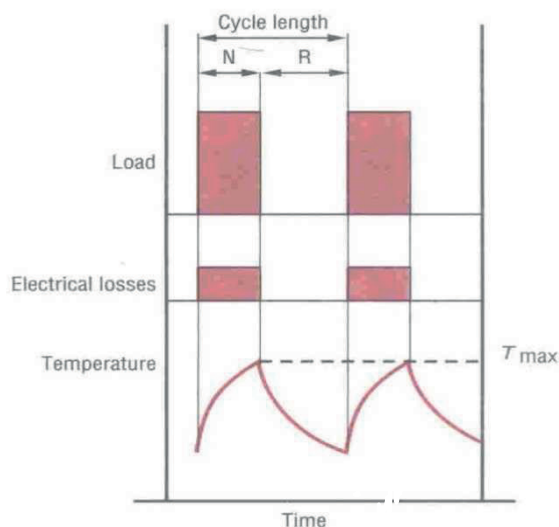
N = operation at constant load

T_{max} = maximum temperature attained

P_L توان بار، P تلفات الکتریکی و دمای

الکتروموتور است.

شکل ۲

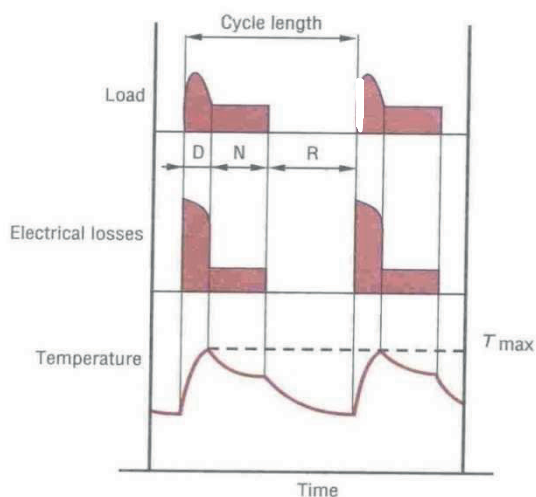


N = operation at constant load

R = rest

T_{max} = maximum temperature attained

شکل ۳



D = starting

N = operation at constant load

R = rest

T_{max} = maximum temperature attained during cycle

$$\text{Duty cycle (\%)} = \frac{D + N}{N + R + D} \cdot 100$$

شکل ۴

رژیم کاری S3

شکل ۳ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S3 را نشان می دهد.

ضریب کاری یا ED های استاندارد :

۱۵ ، ۲۵ ، ۴۰ و ۶۰٪ است.

اگر مدت زمان سیکل معلوم نباشد آن را ۱۰ دقیقه در نظر می گیرند.

$$\text{ED} = \text{Duty cycle (\%)} = \frac{N}{N + R} \cdot 100$$

رژیم کاری S4

شکل ۴ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S4 را نشان می دهد.

در S4 کار شبیه S3 است ، در این حالت جریان راه اندازی ، الکتروموتور را بیشتر گرم می کند.

D = مدت زمان راه اندازی

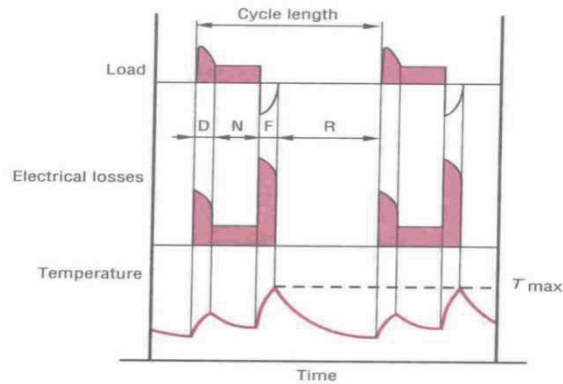
N = مدت زمان کارکرد در بار ثابت

R = مدت زمان استراحت و قطع از منبع

رژیم کاری S5

شکل ۵ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S5 را نشان می دهد.

در S5 کار شبیه S4 است، در این حالت یک نوع ترمز الکتریکی (ترمز جریان مستقیم، ترمز جریان معکوس) در نشر گرفته شده است که الکتروموتور را بیشتر



D = starting

N = operation at constant load

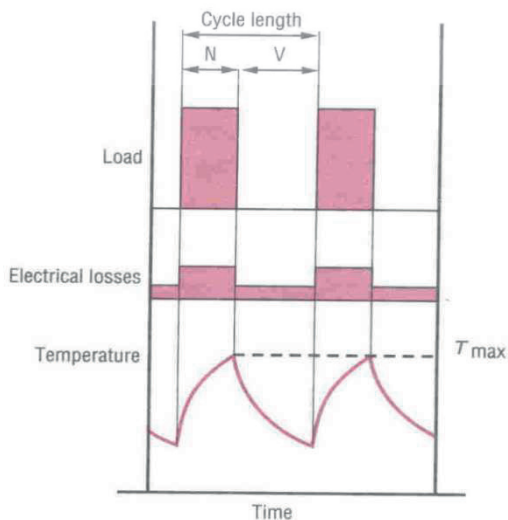
F = electrical braking

R = rest

T_{max} = maximum temperature attained during cycle

$$\text{Duty cycle (\%)} = \frac{D + N + F}{D + N + F + R} \cdot 100$$

شکل ۵



N = operation at constant load

V = no-load operation

T_{max} = maximum temperature attained during cycle

$$\text{Duty cycle (\%)} = \frac{N}{N + V} \cdot 100$$

شکل ۶

رژیم کاری S6

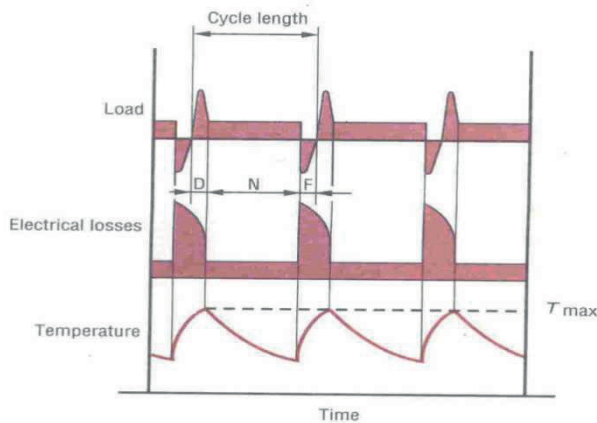
شکل ۶ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S6 را نشان می دهد.

در S6 کار شبیه S3 است، در زمان وقفه یا استراحت، الکتروموتور در حالت بدون بار قرار می گیرد و خاموش نمی شود.

مدت زمان کارکرد در بار ثابت N =
مدت زمان کارکرد در بی باری V =

رژیم کاری S7

شکل ۷ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S7 را نشان می دهد. در S7 الکتروموتور بدون وقفه کار می کند. بلحاظ راه اندازی مداوم و ترمز الکتریکی، الکتروموتور بیش از حد معمول گرم می شود. ترمز با جریان مستقیم

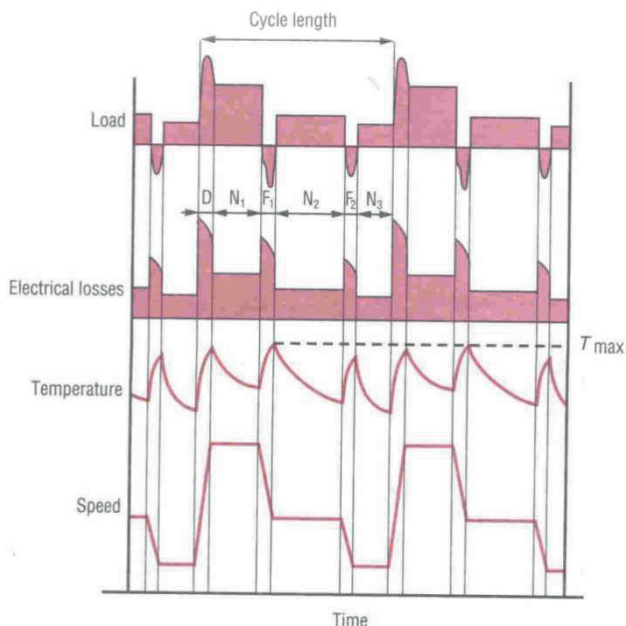


D = starting
N = operation at constant load
F = electrical braking
 T_{max} = maximum temperature attained during cycle
Duty cycle = 1

شکل ۷

رژیم کاری S8

شکل ۸ نمودار بار، تلفات الکتریکی و اشباع حرارتی الکتروموتور با نوع کار S8 را نشان می دهد. در S8 کار شبیه S7 است، فقط تغییر دور به وسیله تغییر قطب ها انجام می شود.



F1F2 = electrical braking
D = starting
N1N2N3 = operation at constant loads
 T_{max} = maximum temperature attained during cycle

$$\text{ضریب کاری} = \frac{D + N_1}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \times 100$$

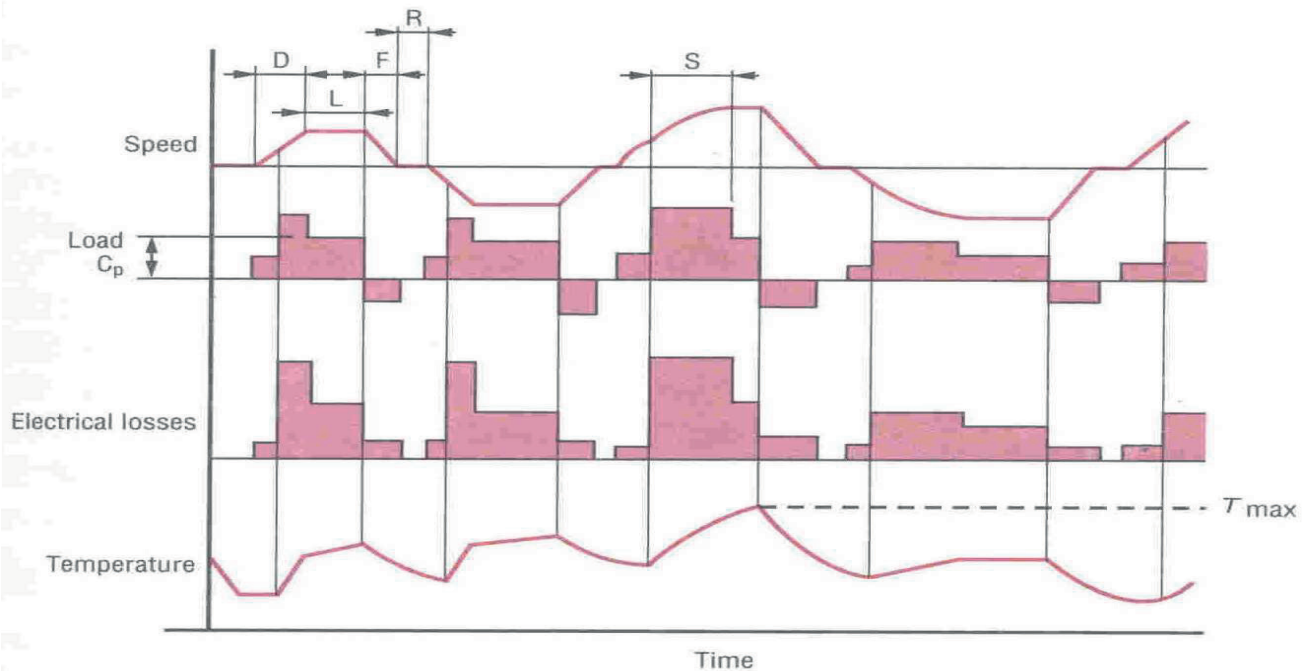
$$\frac{F_1 + N_2}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \times 100$$

$$\frac{F_2 + N_3}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \times 100$$

شکل ۸

۹- ماشین‌های الکتریکی از نوع کار غیر پریودیک (S9)

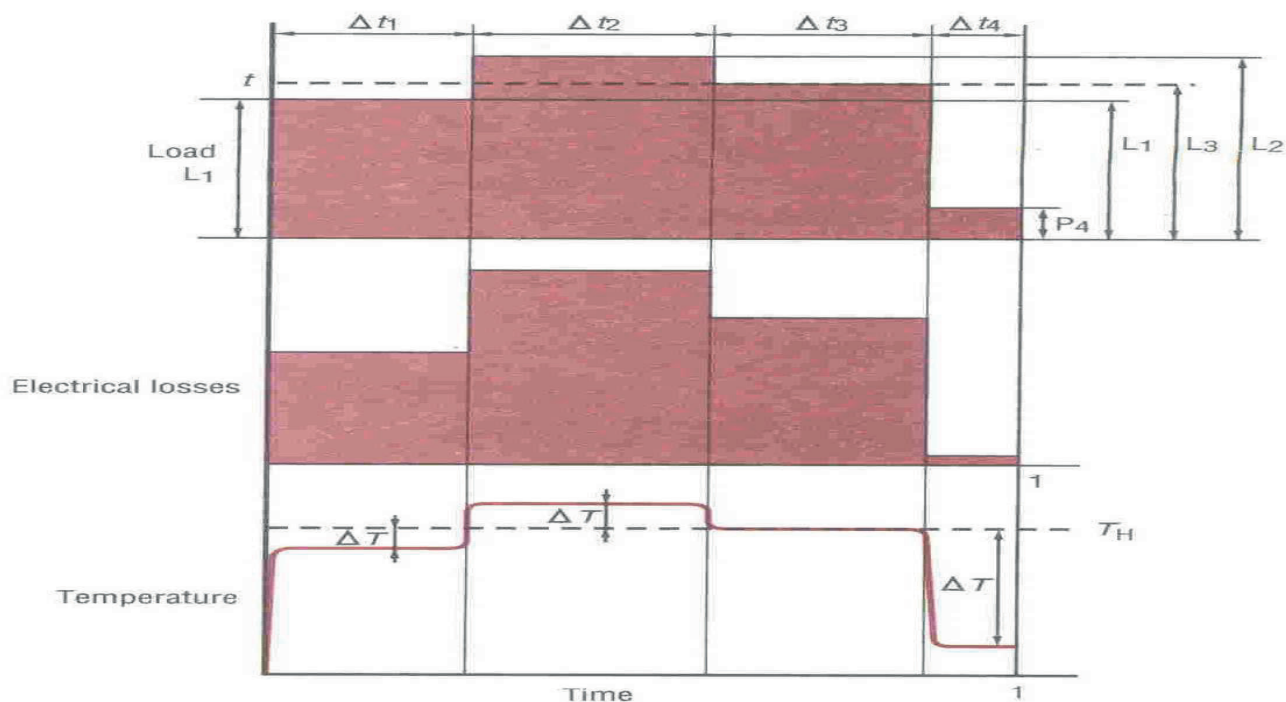
در این نوع ماشین‌های الکتریکی در مدت یک سیکل کاری تغییرات سرعت و بار برحسب تغییرات بار وارده از طرف سیستمی که به ماشین بار وارد می‌نماید. پریودهای مختلفی اعم از حالت قطع، استراحت R ، راه‌اندازی D ، بی‌باری V ، بارهای مختلف N ، بیش از حد نامی S ، پریودهای مختلف ترمز و همچنین سرعت‌های مختلف وجود داشته باشد. نوع کار در پلاک نامی ماشین‌ها تنها بصورت S9 مشخص گردیده است.



- D = starting
- L = operation at variable loads
- F = electrical braking
- R = rest
- S = operation at overload
- C_p = full load
- T_{max} = maximum temperature attained

شکل ۹

رژیم کاری S10



L_i = loads

N = power rating for duty type S1

p = $p / \frac{L}{N}$ = reduced load

t = time

T_p = total cycle time

t_i = discrete period within a cycle

Δt_i = t_i / T_p = relative duration of period within a cycle

P_u = electrical losses

H_N = temperature at power rating for duty type S1

ΔH_i = increase or decrease in temperature rise at the i^{th} period of a cycle

شکل ۱۰

۹- آشنایی با روش های نقشه خوانی نقشه های مدارات فرمان ، قدرت ، مونتاژ ، ترمینالی و مسیر جریان در برق صنعتی

کتاکتور یکی از اجزای مهم مدار الکتریکی بشمار می رود. مشخصات هر کتاکتور به شرح زیر

است:

- مشخصات الکتریکی، حرارتی و مکانیکی هر کتاکتور را می توان به ترتیب زیر دسته بندی نمود:
- ۱- ولتاژ نامی
 - ۲- جریان نامی
 - ۳- انرژی مصرفی
 - ۴- درجه حرارت کار
 - ۵- جریان حرارتی
 - ۶- تعداد تیغه ها
 - ۷- زمان قطع و وصل
 - ۸- عمر مکانیکی
 - ۹- نرم (استاندارد)

الف - ولتاژ نامی

هر کتاکتور ممکن است در شبکه های مختلف ولتاژ و فرکانس کار کند، لذا باید قطعات آن از نظر عایق تحمل ولتاژ و فرکانس شبکه مزبور را داشته باشد.

ب - جریان نامی

حجم و شکل هر کتاکتور مانند هر کلید دیگر باید متناسب باشد با جریانی که آنرا قطع و وصل می کند و نیز نوع بار مهم است. به عنوان مثال کتاکتور ۲۳ آمپری برای یک بار القایی (موتور رتور قفسی) می تواند جریان بیشتری را برای یک بار اهمی مثلاً روشنایی تحمل کند (حدود ۸۰ آمپر) به همین جهت شرایط کار در ۴ حالت Ac_1, Ac_2, Ac_3, Ac_4 استاندارد شده است.

الف - نوع Ac_1

این نوع شامل کلیه دستگاه های مصرف غیر القایی می باشد.

جریان متناوب با ضریب توان 0.95 ($\cos \varphi = 0.95$)

ب - نوع Ac_2

این حالت برای راه اندازی الکتر موتور با رتور سیم پیچی (موتور رینگ) می باشد. جریان راه اندازی تقریباً دو برابر جریان نامی موتور است. البته مقدار دقیق جریان بستگی به مقاومت مدار رتور (مقاومت سیم پیچی به علاوه مقاومت رتوستای راه اندازی) دارد، در حالت باز شدن، تیغه ها جریان نامی موتور را قطع می کنند. و آثاری که در دوسر آنها بوجود می آید، تابعی است از نیروی ضد محرکه موتور، حالت قطع به آسانی انجام می گیرد.

ب- نوع Ac_3

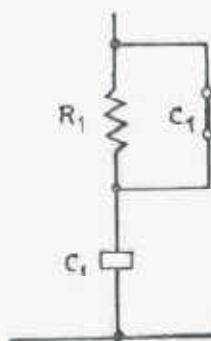
این حالت برای راه اندازی الکتروموتورهای القایی رتور قفسی می باشد. در حالت بسته شدن کنتاکتور جریان راه اندازی در حدود ۵ تا ۷ برابر جریان نامی، الکتروموتور را تحمل می کند و در زمان باز شدن (قطع مدار) جریان نامی که توسط الکتروموتور از شبکه کشیده می شود را قطع می کند. در این حالت (Ac_3) تعداد دفعات قطع و وصل در ساعت می تواند زیاد باشد. قطع نیز در این نوع آسان است.

ت- نوع Ac_4

این حالت شامل راه اندازی، ترمز، تغییر جهت جریان در الکتروموتورهای رتور قفسی می باشد. در این حالت نیز جریان در زمان بسته شدن کنتاکتور جریان راه اندازی ۵ تا ۷ برابر جریان موتور است و زمانیکه تغه ها باز می شوند (زمان قطع) جریانی برابر با جریان راه اندازی را تحت ولتاژ شبکه باید قطع نماید. تعداد ولتاژها به نسبت علی سرعت موتور می تواند زیاد شود. قطع در این نوع تقریباً مشکل است.

۳- انرژی مصرفی :

سیم پیچ بوبین هر کنتاکتور را می توان برای کار با ولتاژهای مختلف طراحی نمود. از ۱۲ ولت جریان مستقیم تا ۵۰۰ ولت جریان متناوب. البته اگر جریان مستقیم به سیم پیچ وارد شود، بهتر است به همین علت در بعضی از کنتاکتورها با استفاده از بکس کوکند، جریان متناوب شبکه را برای مصرف سیم پیچ کنتاکتور یکسو می کنند. به جهت عبور جریان از سیم پیچ بوبین، کنتاکتور بصورت بک مصرف کننده مقداری توان مصرف کرده و گرم می شود. بک کنتاکتور خوب باید دارای مصرف را خیلی کمی باشد. برای کم کردن مصرف کنتاکتور



شکل ۱

می توان از بک مقاومت که بعد از عمل کردن کنتاکتور با سیم پیچ بوبین سری می شود، استفاده کرد. به دوسر این مقاومت نیجه ای از خود کنتاکتور وصل می گردد. بعد از اینکه جریان وارد سیم پیچ شد، تغه که قبلاً بسته بود، باز شد و مقاومت سر راه بوبین قرار گرفته و با آن سری می شود. شکل ۱ اتصال اقتصاری را نمایش می دهد.

۴- درجه حرارت کار :

کناکتور نیز مانند دیگر وسایل ، در درجه حرارت معینی از محیط باید کار کردن باشد . معمولاً درجه حرارت کار کناکتور از 20° - تا 60° + سانتی گراد است .

۵- جریان حرارتی :

حد اکثر جریانی که در اثر عبور آن کناکتور خواب می شود را جریان حرارتی کناکتور می نامند و این جریان غیر از جریان نامی کناکتور می باشد . جریان مزبور نیز در روی کناکتها نوشته می شود .

۶- تعداد تیغه :

معمالاً هر کناکتور دارای دو قسمت تیغه (کنالیت) می باشد . تیغه های اصلی که معمولاً سه تیغه باز برای قطع و وصل مدار قدرت (مانند هر کلید سه فاز) و تعدادی تیغه های فرعی باز و بسته که در اصطلاح به آن تیغه های فرمان یا عملی می گویند . جمع تیغه های اصلی و فرعی بر یک کناکتور باید مشخص باشد . در بعضی از انواع کناکتورها ، تیغه های فرعی قابل تغییر یعنی کم و زیاد شدن می باشد توضیح اینکه تیغه های عملی کناکتور ، ظرفیت از تیغه های اصلی بوده و فقط تحمل جریان مدار فرمان را دارد .

۷- زمان قطع و وصل :

زمان قطع و وصل یا بطور کلی زمان عمل هر کناکتور ، زمانی است که پس از سپری شدن آن تیغه ها باز و یا بسته می شوند . این زمان در کناکتور و رله ها طوری تنظیم می شوند که عمل قطع و وصل در زمان معینی اتفاق بیفتد . این زمان در حدود 20 میلی ثانیه می باشد .

۸- عمر مکانیکی :

هر کناکتور پس از زمان معینی فرسوده و غیر قابل استفاده می گردد . این زمان را عمر مکانیکی کناکتور می نامند . زمان مزبور بر حسب مقدار دفعات قطع و وصل کناکتور مشخص می شود . معمولاً مقدار دفعات قطع و وصل کناکتورها بین 2 تا 4 میلیون بار تغییر می کند . متعناً مقدار ولتاژ و جریان کناکتور نیز در

این امر مؤثر می باشد.

۹- نرم (استاندارد) کنتاکتور:

کنتاکتورها با استانداردهای مشخصی ساخته می شوند که استانداردهای بصورت زیر، با علائمتهای اختصاری آمده است.

VDE - DIN

UTE - NF

B.S

G.S.A

I.E.C

۱- نرم های آلمانی

۲- نرم های فرانسوی

۳- نرم های انگلیسی

۴- نرم های کانادایی

۵- نرم های اشارات کمیسیون بین المللی الکتروتکنیک

علامت اختصاری

علامت اختصاری کنتاکتور، شباهت زیادی به علائم اختصاری کلیدهای اهرمی سه فاز دارد و تفاوت آن وجود بوبین و تیغه های کمکی (فرمان) می باشد.

علت استفاده از کنتاکتور در صنعت به جهت نوع در کنترل ماشین های صنعتی و فرمان از چند محل فرمانهای اتوماتیک کنترل از راه دور (کنترل ماهواره از روی زمین) و غیره می باشد که کنترل های گفته شده توسط کلیدهای اهرمی امکان پذیر نیست.

مدار هر کنتاکتور از دو مدار کاملاً جداگانه تشکیل می شود. مدار قدرت - مدار فرمان

الف - مدار قدرت؛ که مانند هر کلید سه فاز دیگر (اهرمی - چاقویی - زیانه ای - مگنوری ...) جریان سه فاز را به مصرف کننده می رساند. می بینیم که پلاتین و کنتاکتهایی که برای انتقال جریان در مدار قدرت بکار می روند باید تحمل جریان راه اندازی را داشته باشند.سیم ها و کابلها در این مدار باید متناسب با جریان مصرف کننده تعیین شود.

ب - مدار فرمان؛ این مدار هیچ رابطه ای با مدار قدرت ندارد. توسط این مدار جریان به بوبین (سیم پیچ کنتاکتور) می رسد. پلاتین و کنتاکتهای مدار فرمان (تیغه های کمکی) برای جریانهای کم ساخته می شوند.

Contactors utilization categories (IEC 947- 4 - 1)

Utilization categories: AC

- ✓ AC-1 Non-inductive or slightly inductive loads, resistance ovens.
- ✓ AC-2 Slip-ring motors: starting, disconnection.
- ✓ AC-3 Cage motors: starting, disconnection of running motors.
- ✓ AC-4 Cage motors: starting, reversal of direction, inching.
- ✓ AC-5a Control of discharge lamps.
- ✓ AC-5b Control of incandescent lamps.
- ✓ AC-6a Control of transformers.
- ✓ AC-6b Control of capacitor banks.
- ✓ AC-8a Control of sealed compressor motors for refrigeration with manual reset of overload trip.
- ✓ AC-8b Control of sealed compressor motors for refrigeration with automatic reset of overload trip.

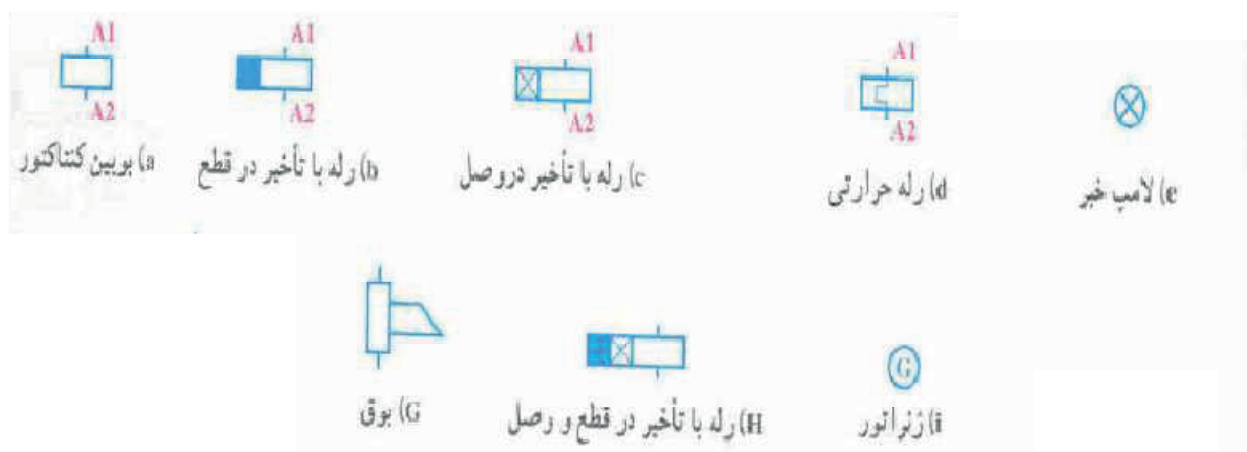
Note: AC-8 (a&b): American influence

Contactors utilization categories (IEC 947- 4 - 1)

Utilization categories: DC

- ✓ DC-1: Non-inductive or slightly inductive loads, resistance ovens
- ✓ DC-3: Shunt motors: starting, current reversal, inching. Dynamic motor disconnection
- ✓ DC-5: Series motors: starting, current reversal, inching. Dynamic motor disconnection
- ✓ DC-6: Control of incandescent lamps

علائم اختصاری اجزا و تجهیزات در مدارات فرمان الکتریکی

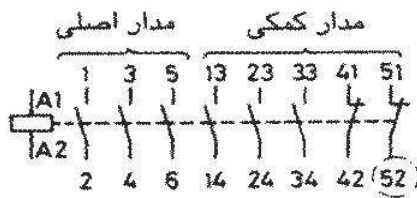


علامت کنتاکتورها، کلیدها، شستیها

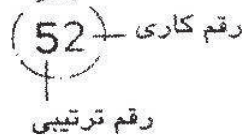
علامت مشخصه عناصر سوئیچینگ

رقم ترتیبی عناصر سوئیچینگ کمکی را شماره گذاری می کنند، رقم کاری وظیفه و کار آن را بیان می کند.

عناصر سوئیچینگ برای



جزء



اتصالات

اتصال با رقم ترتیبی

اتصال با رقم کاری

1-2, 3-4, 5-6, ... عناصر سوئیچینگ (اکثرا وصل کننده) برای مدار جریان اصلی.
1, 2, 3, ... مثل 13-14, 41-42 عناصر سوئیچینگ کمکی.
1, 2, 3, ... عناصر سوئیچینگ کمکی پشت سر هم به ترتیب.
9, مثلا عناصر سوئیچینگ کمکی برای دستگاه ایمنی بار اضافی.

1, 2 قطع کننده - عنصر سوئیچینگ کمکی

3, 4 وصل کننده - عنصر سوئیچینگ کمکی

5, 6 قطع کننده - عنصر سوئیچینگ کمکی با عملکرد ویژه

7, 2 وصل کننده - عنصر سوئیچینگ کمکی با عملکرد ویژه

امپدانسهای (مقاومت های ظاهری بار) دستگاه های مدار ولتاژ پایین

نوع	اتصالات	نوع	اتصالات
آهنربای قفل کننده	E1 E2	سیم پیچ کنتاکتور	A1 A2
موتور	U1 U2	سیم پیچ دوم یک سیم پیچ کنتاکتور	B1 B2
خبر دهنده نوری	X1 X2	آزاد کننده جریان کار	C1 C2
		آزاد کننده ولتاژ پائین	D1 D2

1 آغاز را نشان می دهد، 2 پایان را. 1 و 2 می توانند معادل باشند

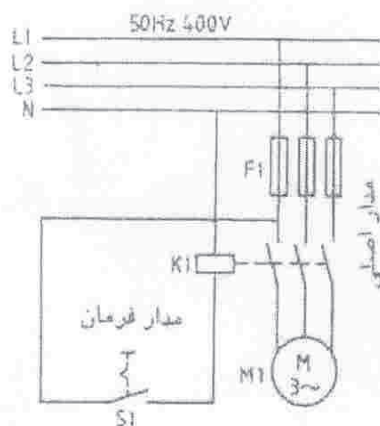
اعداد کد کنتاکتورها، شستیها و آزادکننده ها

علامت سوئیچینگ	معنی	عدد کد	علامت سوئیچینگ	معنی	عدد کد
	شستی با 2 وصل کننده و 1 قطع کننده	21		کنتاکتور موتور با 3 عناصر سوئیچینگ اصلی و 1 عنصر سوئیچینگ کمکی (وصل کننده)	10
	شستی با 1 وصل کننده و 1 خبر دهنده لامپی با لامپ ترانسفورماتور	10		کنتاکتور موتور با 3 عناصر سوئیچینگ اصلی و 3 عنصر سوئیچینگ (1 وصل کننده با تاخیر)	12
	شستی لامپ دار 1 وصل کننده و 1 قطع کننده	11		کنتاکتور کمکی با 2 وصل کننده و 2 قطع کننده	22
	آزاد کننده ولتاژ پایین با 1 تبدیل کننده و 1 وصل کننده	21		کنتاکتور موتور با رله ایمنی موتور و 1 وصل کننده اصلی	10

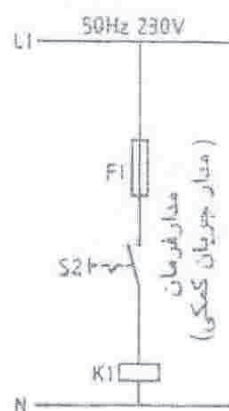
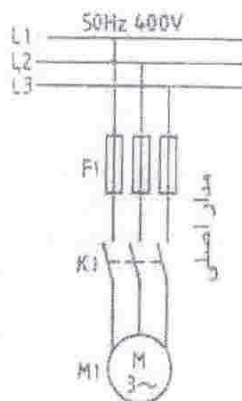
مدارات فرمان الکتریکی

مداراتی که با استفاده از کنتاکتور طراحی و مورد استفاده قرار می گیرند ، شامل مدارهای فرمان و اصلی است.

نقشه مدار جریان با نمایش مرکب



نقشه مدار جریان در حالت باز

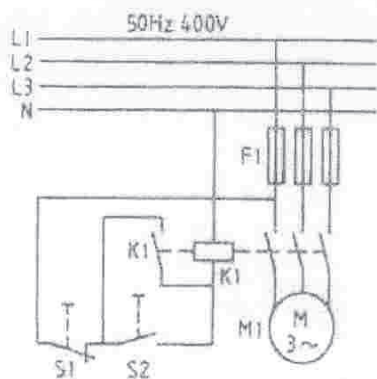


نحوه کار : با فعال شدن S1 مدار فرمان بسته می شود . به این علت کنتاکتور K1 فعال و موتور M1 به کار می افتد . هنگام باز شدن S1 ، K1 قطع شده و موتور متوقف می شود .

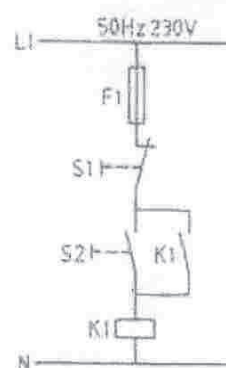
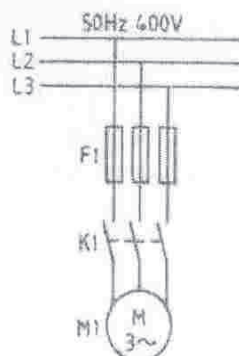
توابع اتصال : برای M1 : $y_{M1} = k_1$ ، برای K1 : $y_{K1} = s_1$

مدار کنتاکتور با کنتاکت خودنگهدار (کنترل از طریق کلید)

نقشه مدار جریان با نمایش مرکب



نقشه مدار جریان در حالت باز



نحوه کار : فعال شدن (بستن) S2، K1 را فعال می کند . بدین ترتیب M1 وصل می شود . به علاوه کنتاکت خودنگهدار K1، حتی وقتی که دوباره S2 قطع شود، K1 را فعال نگه می دارد . هنگام فعال شدن (باز کردن) S1، K1 غیرفعال و M1 قطع می شود .

برای K1 : $y_{K1} = (s_2 \wedge \bar{s}_1) \vee (k_1 \wedge \bar{s}_1) = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1)$

توابع اتصال : برای M1 : $y_{M1} = k_1$

جبر سوئیچینگ برای توضیح مدارهای کنتاکتور (کنتاکتورهای تغییر جهت)

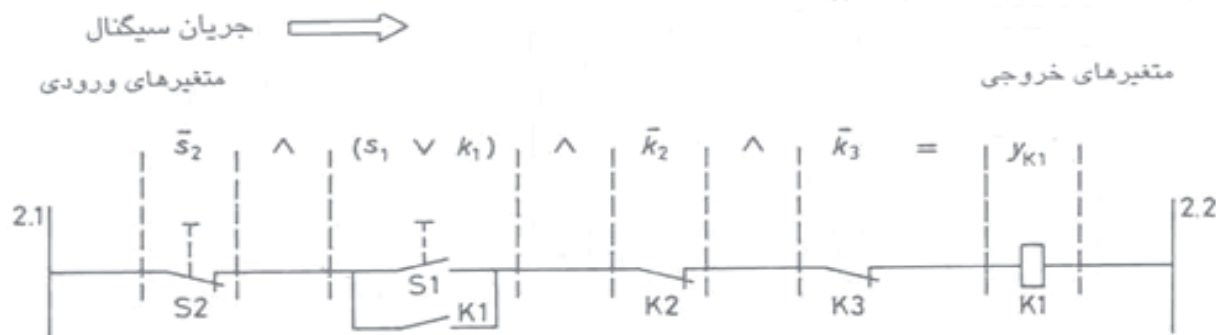
در همه مدارهای این صفحه سیم ایمنی PE را باید وصل کرد .

به کمک معادلات جبری اتصال می توان مدار کنتاکتور یا مدار رله را نمایش یا توضیح داد . این معادله را تابع سوئیچینگ نامند . در سمت چپ تابع سوئیچینگ متغیرهای خروجی مانند Y و در سمت راست متغیرهای ورودی منطقی مانند S و K قرار دارند . تابع سوئیچینگ جریان سیگنال را در یک مدار توصیف می نماید . به مفاهیم زیر توجه کنید :

1. y_{K1} (یا x_{K1}) . سیگنال خروجی مدار، که بیانگر فعال شدن K1 است .
2. s_1 و k_1 سیگنالهایی که هنگام فعال شدن بسته کننده s_1 و k_1 به وجود می آیند .
3. $\bar{s}_2$ و $\bar{k}_2$ (بخوانید: s_2 نه) سیگنالهایی که در حالت فعال نشدن باز کننده s_2 و k_2 ایجاد می شوند .
4. $\wedge$ (بخوانید: و) نمادی برای مدار سری (AND منطقی)
5. $\vee$ (بخوانید: یا) نمادی برای مدار موازی (OR منطقی)

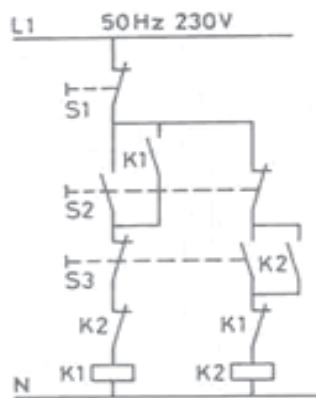
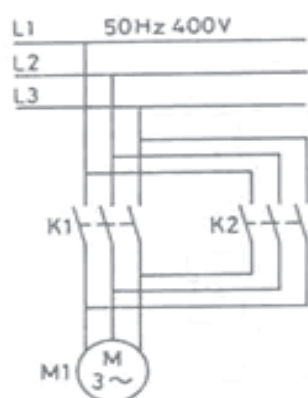
برای توصیف مدار تابع سوئیچینگ قوانین و قواعد جبر سوئیچینگ وجود دارند . مخصوصاً عبارت OR در پراستز قرار می گیرد، وقتی که عبارت AND قبل یا بعد از آن قرار گیرد .

مثال 1 : در مدار کنتاکتور قفل شده، بوبین کنتاکتور K_1 از طریق باز کننده K_2 و K_3 قابل قفل است . تابع سوئیچینگ y_{K1} برای بوبین کنتاکتور K_1 به چه صورت است؟



$$\text{حل: } y_{K1} = \bar{s}_2 \wedge (s_1 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2 \wedge \bar{k}_3$$

مثال 2 : یک کنتاکتور تغییر جهت از کنتاکتور K_1 برای راست گرد و K_2 برای چپ گرد تشکیل می شود . تابع سوئیچینگ (a) مدار جریان اصلی، (b) مدار جریان فرمان چیست؟



- | | |
|----|-----------------------------|
| S1 | کلید قطع |
| S2 | کلید دوتایی روشن - راست گرد |
| S3 | کلید دوتایی روشن - چپ گرد |
| K1 | کنتاکتور راست گرد |
| K2 | کنتاکتور چپ گرد |

مدار کنتاکتور تغییر جهت برای تغییر مستقیم و با قفل دابل توسط کلیدهای چند تایی.
برای تغییر مدار از طریق خاموش (AUS) به تابع سوئیچینگ ر.ک.

(b) در حالت تغییر :

$$\text{حل: (a) راست گرد } y_{M1} = k_1$$

$$\begin{aligned} y_{K1} &= \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{s}_3 \wedge \bar{k}_2 \\ y_{K2} &= \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge \bar{s}_2 \wedge \bar{k}_1 \\ y_{K1} &= \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2 \\ y_{K2} &= \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge \bar{k}_1 \end{aligned}$$

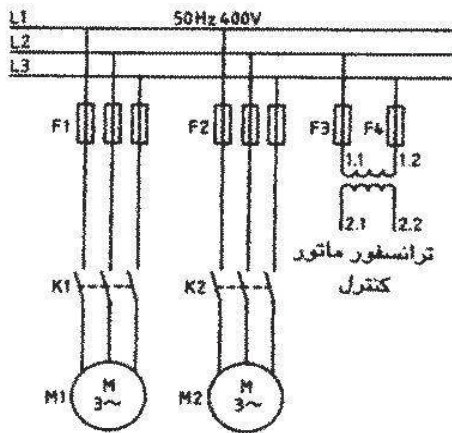
در حالت تغییر از طریق خاموش (AUS) :

$$\text{چپ گرد، چپ گرد } y_{M2} = k_2$$

قفل و آزاد شدن کنتاکتور

در همه مدارهای این صفحه سیم ایمنی PE را باید وصل کرد.

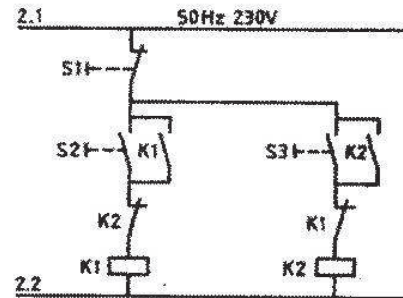
مدار اصلی (مدار قدرت) برای همه مدارهای این صفحه



توابع سونچینگ: $y_{M1} = k_1$ $y_{M2} = k_2$
 برای مدارهای کنتاکتور با بیش از یک مصرف کننده ترانسفورماتور کنترل جهت تولید ولتاژ کنترل استفاده می شود. ولتاژ خروجی اکثراً 230 V است. اتصال سیم پیچ خروجی از طریق سیم PEN اتصال زمین می شود. هنگام عیب یابی، اتصال با PEN جدا می شود، به طوریکه در مقابل زمین هیچگونه ولتاژی وجود نداشته باشد.

قفل متقابل با کنتاکت

M1 فقط وقتی کار می کند که M2 وصل نباشد.
 1. هیچ کنتاکتوری اولویت ندارد.



مدار فقط برای مورد 1

$$y_{K1} = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2$$

$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge \bar{k}_1$$

2. کنتاکتور K1 اولویت دارد (K2 را قطع می کند)

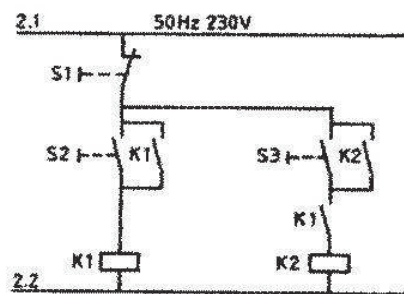
$$y_{K1} = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2$$

$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge k_1$$

همچنین قابل قطع با کلیدهای چند تایی

آزاد شدن کنتاکتور

M2 فقط وقتی کار می کند که M1 هم وصل باشد.
 1. کنتاکتور K1، K2 را آزاد می کند، K1 می تواند به تنهایی کار کند.



مدار فقط برای مورد 1

$$y_{K1} = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1)$$

$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge k_1$$

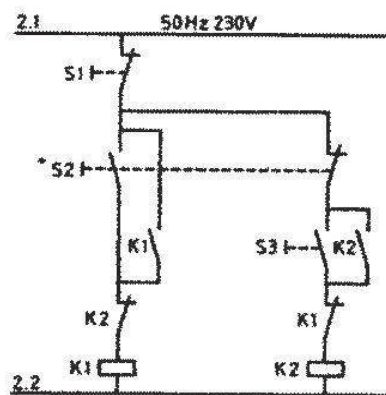
2. وصل کردن K1، K2 را هم وصل می کند.

$$y_{K1} = \bar{s}_1 = (s_2 \vee k_1)$$

$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge k_1$$

قفل شدن با کنتاکت کلید

1. کنتاکتور K1 اولویت دارد، K2 قطع می شود.



مدار فقط برای مورد 1

$$y_{K1} = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2$$

$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge \bar{s}_2 = (s_3 \vee k_2) \wedge \bar{k}_1$$

2. هر کنتاکتور، دیگری را قطع می کند.

$$y_{K1} = \bar{s}_1 \wedge (s_2 \vee k_1) \wedge \bar{k}_2$$

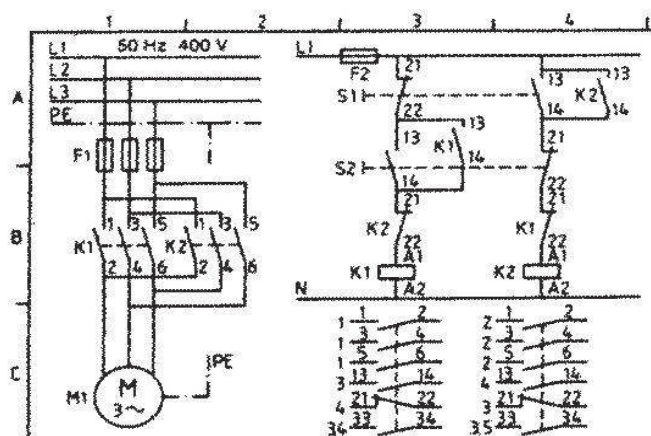
$$y_{K2} = \bar{s}_1 \wedge \bar{s}_2 \wedge (s_3 \vee k_2) \wedge \bar{k}_1$$

مشخص کردن کنتاکتها در نقشه‌های برق دارای کنتاکتور

خلاصه نقشه سیم کشی با مشخص کردن کنتاکتها

توضیح

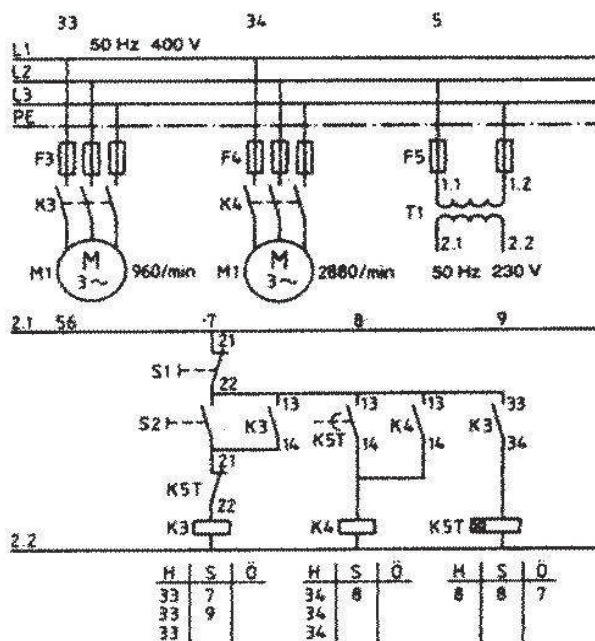
مشخص کردن کنتاکتها از طریق نقشه سیم کشی کنتاکتور



مدار کنتاکتور تغییر جهت گردش در هر لحظه

در بیشتر نقشه‌های برق، نماد کلیدزنی کامل کنتاکتور به کار برده شده در زیر سیم پیچ کنتاکتور درج می‌شود (شکل ۱). در نماد کلیدزنی مشخصات اتصال کنتاکتهای کنتاکتور در حالت معمول و اضافه بر آن شماره ستونهای سمت راست نقشه سیم کشی (مسیر جریان) ذکر می‌شود. عدد ۱ قبل از کنتاکت کنتاکتور بدین معنی است که این کنتاکت در مسیر جریان ستون ۱ نقشه سیم کشی قرار دارد. کنتاکتهایی که در یک نقشه دیگر سیم کشی وجود دارند، شماره نقشه را قبل از مسیر جریان می‌گیرند. مفهوم ۳.۴ این است که کنتاکت در مسیر جریان ۴ از نقشه سیم کشی ۳ قرار دارد. این نوع ذکر کنتاکت استاندارد است.

مشخص کردن کنتاکتها از طریق جدول کنتاکتها



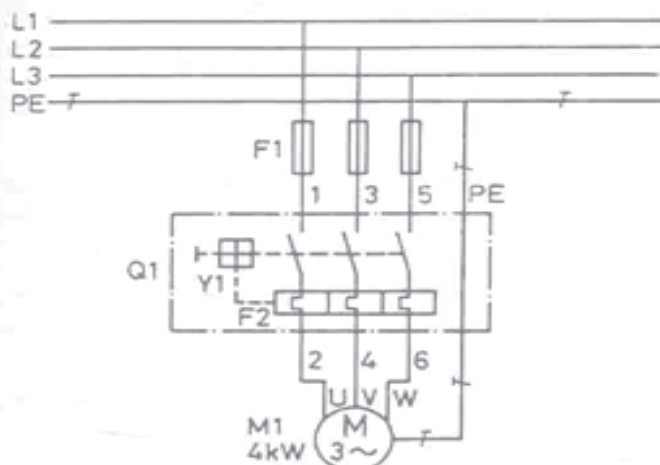
مدار راه‌انداز خودکار برای موتور دستگاه هم زن با راه‌اندازی در سرعت پایین

درج جدول کنتاکتها در زیر سیم پیچ هر کنتاکتور استاندارد نیست، ولی در عمل استفاده می‌شود (شکل ۲). مسیر جریان بدون استفاده از خطوط بخصوصی در بالای سیم پیچ کنتاکتور با ۱، ۲، ۳، ... شماره گذاری می‌شود. در مدار اصلی قبل از شماره مسیر جریان، تعداد کنتاکتهای اصلی ذکر می‌شود. معنی ۳۴ این است که در مسیر جریان ۴ تعداد ۳ کنتاکت اصلی قرار دارند. در مدار کمکی این اطلاعات اضافی حذف می‌شود (شکل ۳).

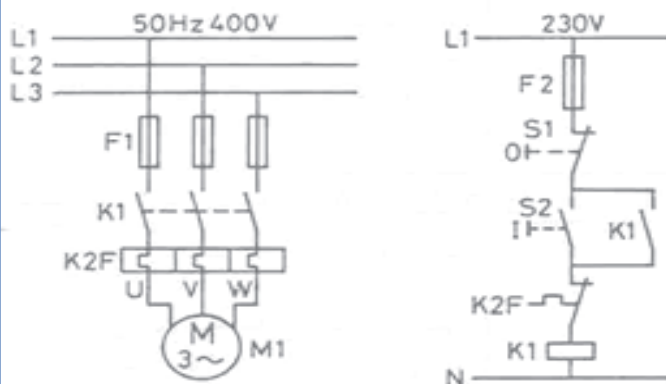
به کمک جدول کنتاکتها می‌توان تعداد کنتاکتهای اصلی (H)، وصل کننده (S) و قطع کننده (O) را شمارش کرد. در مدار شکل مقابل توسط K3، سه کنتاکت اصلی در مسیر جریان ۳ یا ۳۳ و دو وصل کننده در مسیر جریان ۷ و ۹ وصل می‌شوند. تعداد کنتاکتهای استفاده نشده با نشانه‌هایی مشخص می‌شوند.

راه‌نمایی: در انشعاب سیم با توجه به DIN 40 900 نقطه اتصال را می‌توان حذف کرد.

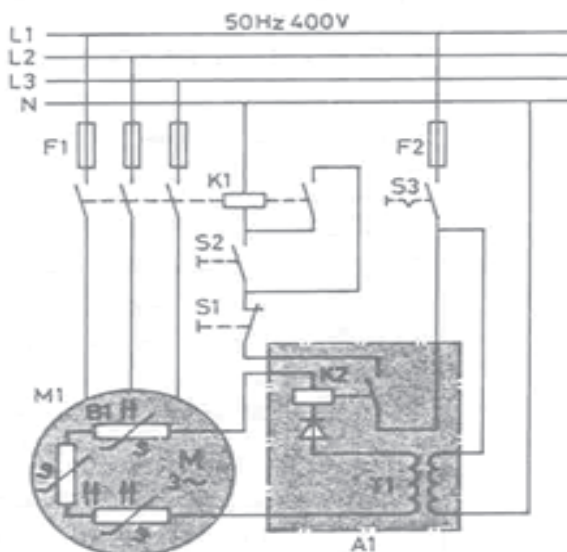
انواع محافظهای موتور



کلید محافظ موتور با قطع کننده حرارتی F2



کنتاکتور با رله محافظ موتور K2F



محافظ کامل موتور با حسگر حرارتی B1

موتورها قابلیت بار دارند و داغ می‌شوند، به طوریکه عایق بندی آنها صدمه می‌بیند. فیوز سیمی که قبل از آنها وصل شده، حفاظت از این بار اضافی را انجام نمی‌دهد، چون برای جریان راه اندازی بالاتری در نظر گرفته شده است.

همراه کلید محافظ موتور کلید حرارتی قابل تنظیم F2 (کلید بی‌متال) به طور سری به سیم‌پیچ موتور محافظت شونده وصل می‌شود. با عبور جریان زیاد از سیم‌پیچ، نوار بی‌متال موجود در F2 به قدری خم می‌شود که کلید ضربه‌ای Y1 را وصل می‌نماید. بدین وسیله مدار قطع می‌شود. تقریباً همه کلیدهای محافظ موتور دارای یک قطع کننده سریع الکترو مغناطیسی اضافی نیز هستند.

اشکال: جریان عبوری کنترل می‌شود نه دمای موتور.

در کنتاکتور دارای رله محافظ موتور نوار بی‌متال یک رله حرارتی قابل تنظیم K2F به طور سری به سیم‌پیچ موتور محافظت شونده وصل می‌شود. رله حرارتی در زمان اضافه بار موتور آنقدر جریان زیادی دریافت می‌کند تا قطع کننده K2F مدار کنترل را قطع کند، در این صورت K1 موتور را قطع می‌کند. برخی از رله‌ها بعد از خنک شدن به طور خودکار و برخی به طور دستی به جای اولیه بر می‌گردند (مانع وصل مجدد). وضعیت برخی رله‌های محافظ موتور قابل تعویض است (خودکار-دستی). در حالت اتصال قفل شونده باید مانع وصل مجدد موجود باشد در غیر این صورت حالت قطع و وصل مکرر پیش می‌آید. اشکال: مانند کلید محافظ موتور.

در محافظ کامل موتور با مقاومت PTC از طریق فعال کردن S3، دستگاه قطع کننده A1 فعال می‌شود. بدین وسیله رله K2 بسته شده و مدار کنترل K1 را آماده می‌کند. مقاومت‌های PTC به عنوان حسگر حرارتی B1، به طور سری به سیم پیچ تحریک K2 وصل می‌شوند. این مقاومتها مستقیماً به سیم‌پیچ موتور متصل‌اند. وقتی سیم‌پیچ موتور خیلی داغ شود، مثلاً در نتیجه بار، مقاومت B1 به شدت افزایش می‌یابد. در نتیجه آن ولتاژ سیم پیچ K2، کاهش می‌یابد و مدار کنترل K1 قطع و موتور متوقف می‌شود.

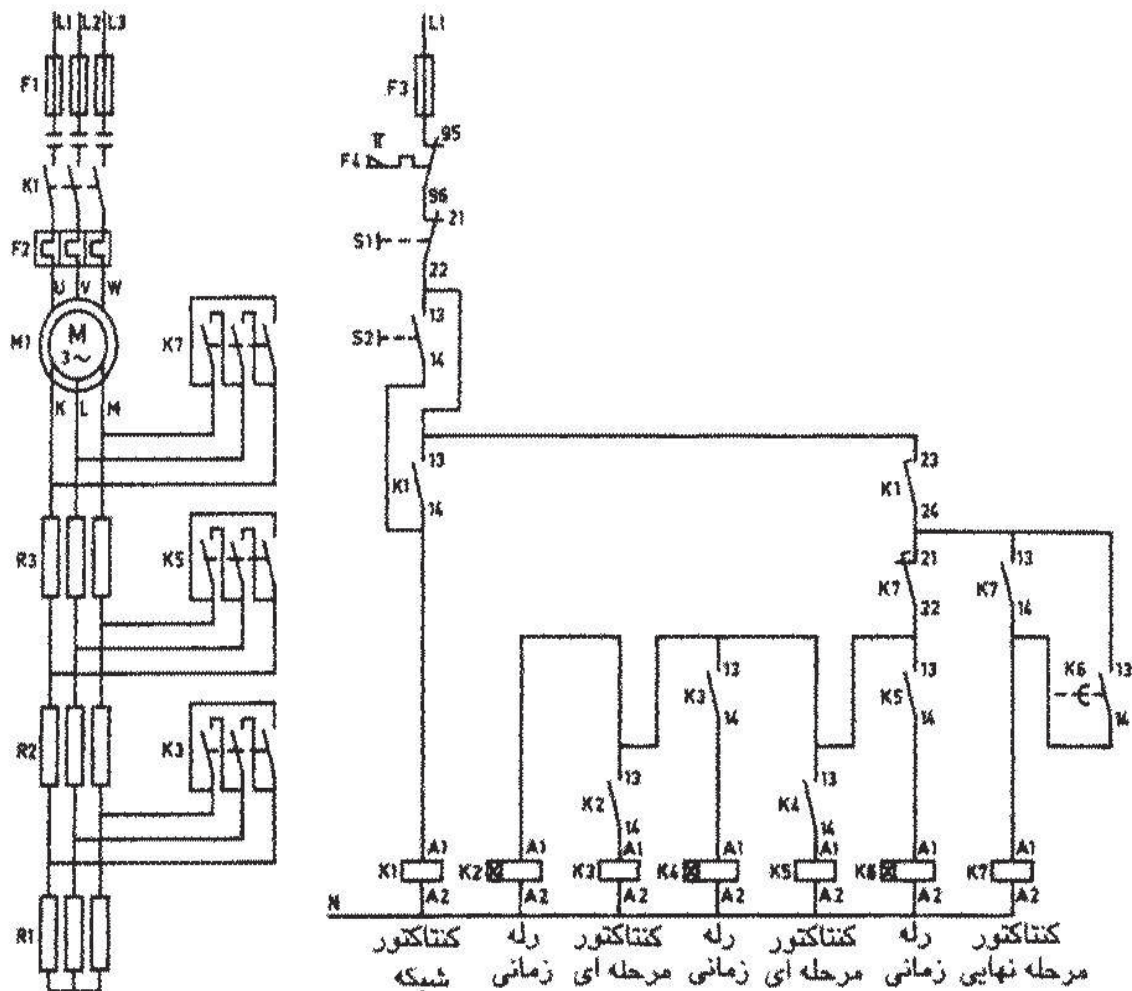
مزیت: حرارت موتور به طور مستقیم کنترل می‌شود.

اشکال: قیمت زیاد.

مدارهای استارت اتوماتیک

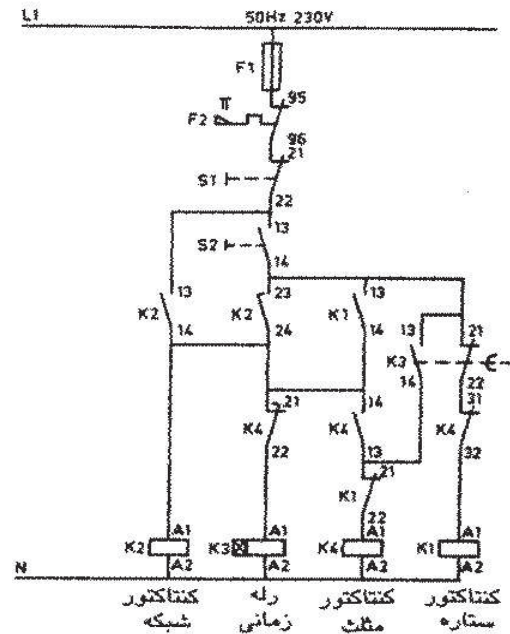
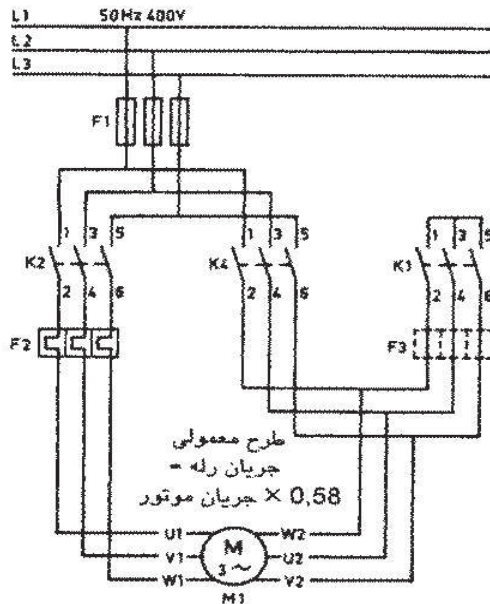
در همه مدارهای این صفحه سیم ایمنی PE را باید وصل کرد.

استارت سرخود روتور با حلقه لغزان سه فاز

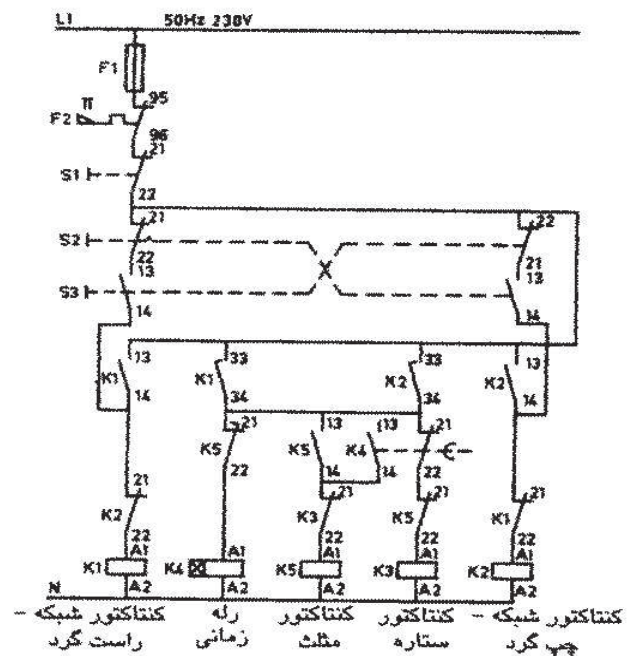
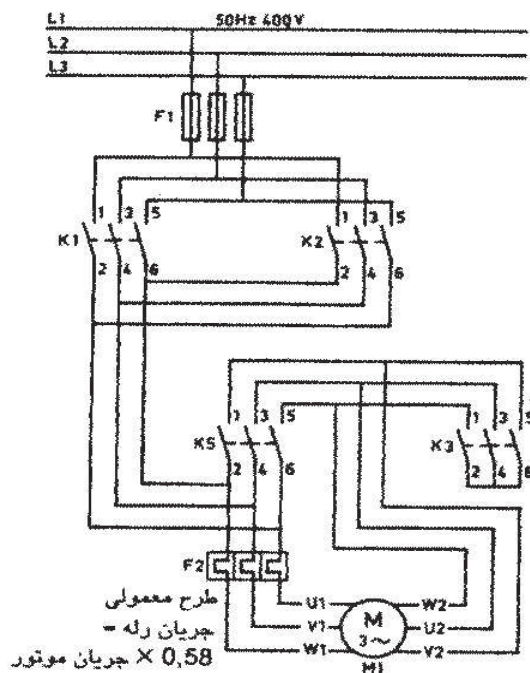


مدار کنتاکتور ستاره - مثلث

در همه مدارهای این صفحه سیم ایمنی PE را باید وصل کرد.



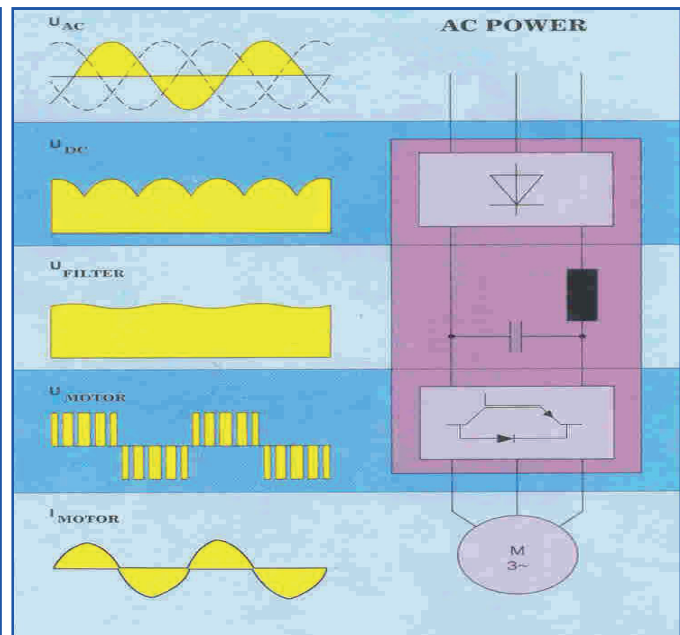
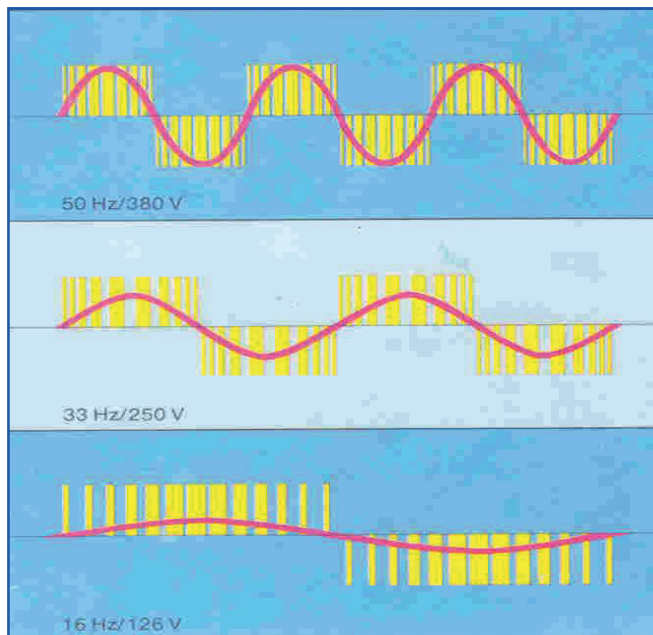
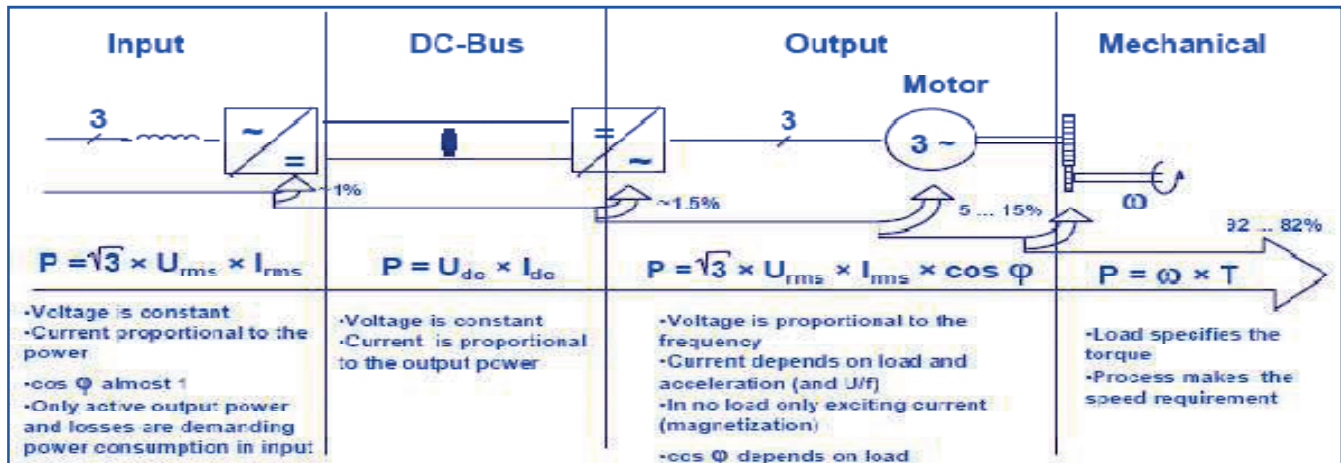
مدار کنتاکتور ستاره - مثلث با رله محافظ موتور. برای استارت طولانی مدت F3، رله اضافی در نقطه ستاره سیم پیچ موتور، روی جریان قطعی تنظیم می شود، بطوری که وقتی که استارت طولانی مدت، از مدت زمان استارت معمولی تجاوز می کند رله عمل می کند.



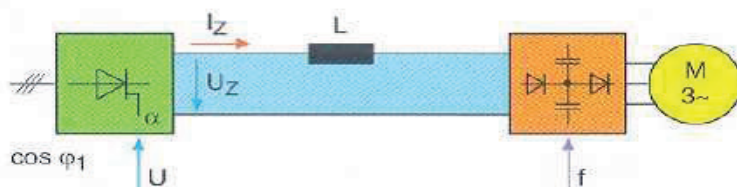
مدار کنتاکتور ستاره - مثلث برگردان، تعویض از طریق قطع

۱۰- راه اندازی نرم و کنترل دور در موتورهای AC به روش V/F

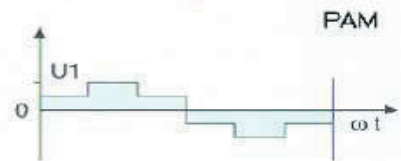
برای راه اندازی نرم و کنترل دور موتورهای AC لازم است که فرکانس و ولتاژ به یک نسبت کاهش یابد تا جریان راه اندازی کاهش یافته و موتور با گشتاور مورد نیاز بار، راه اندازی شود. برای راه اندازی به روش نرم و کنترل دور آنها تکنیک های مختلفی وجود دارد.



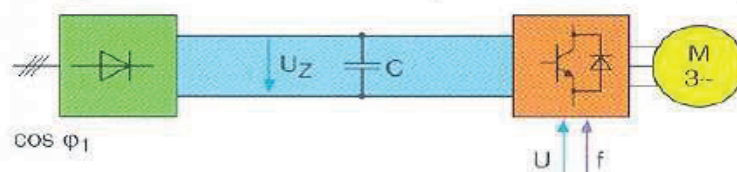
Current Source Converter – PAM (Pulse Amplitude Modulation)



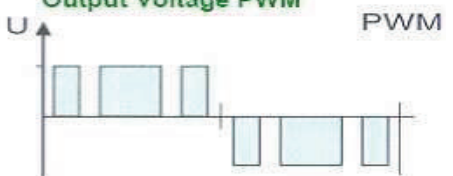
Output Voltage PAM



Voltage Source Converter – PWM (Pulse Width Modulation)

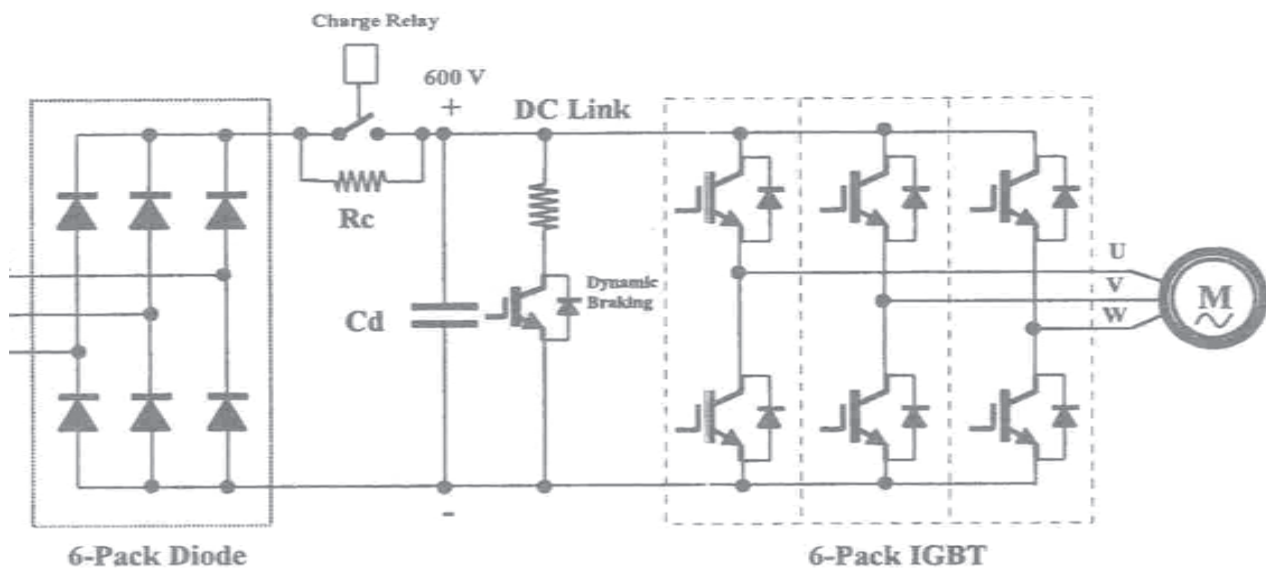
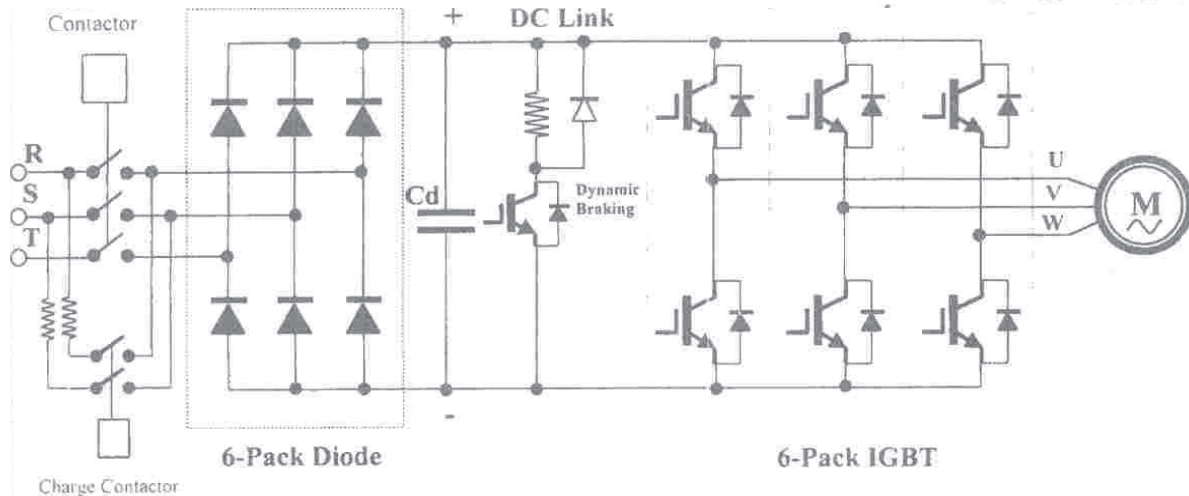


Output Voltage PWM



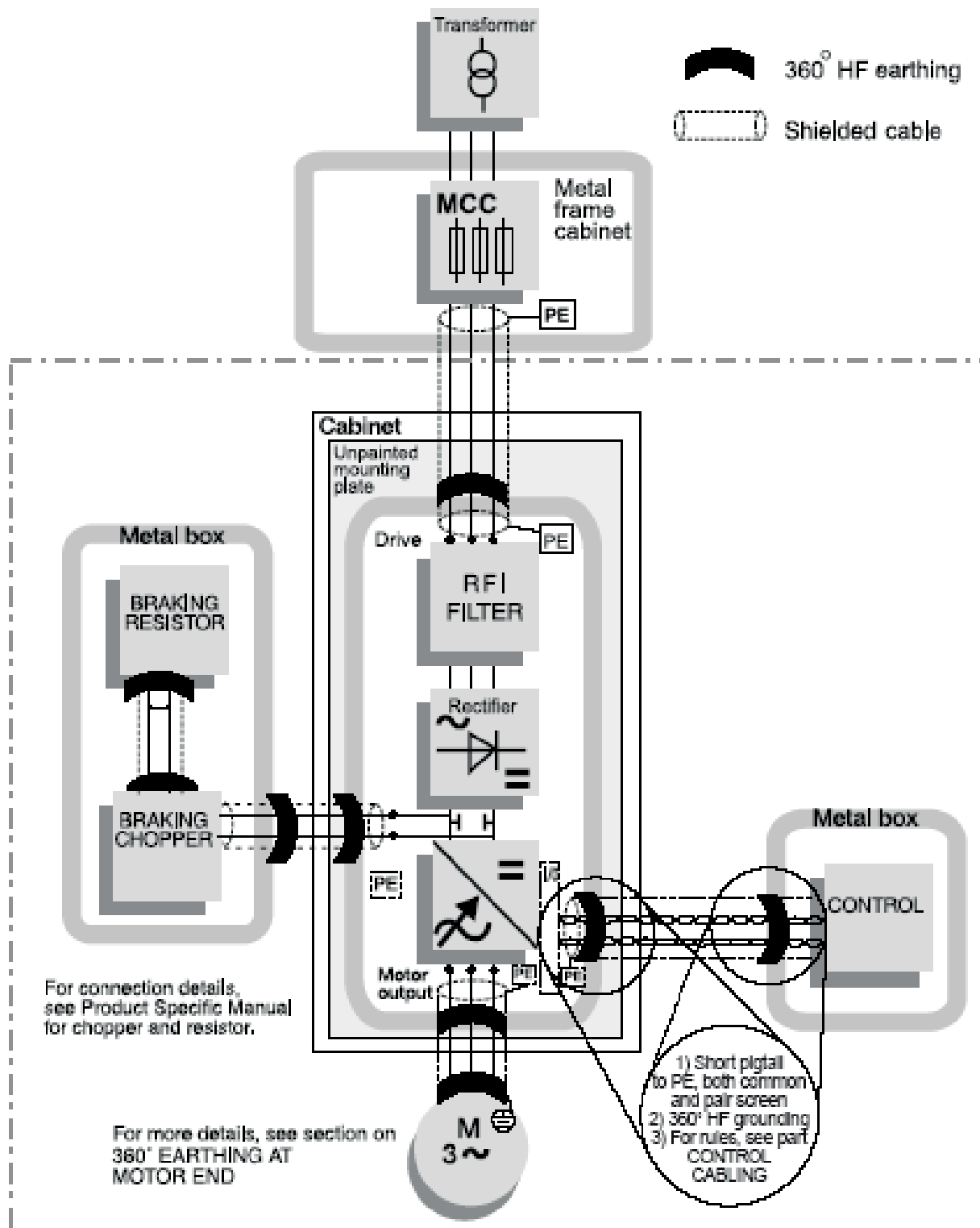
شرح یک دستگاه راه انداز نرم و کنترل دور موتورهای AC

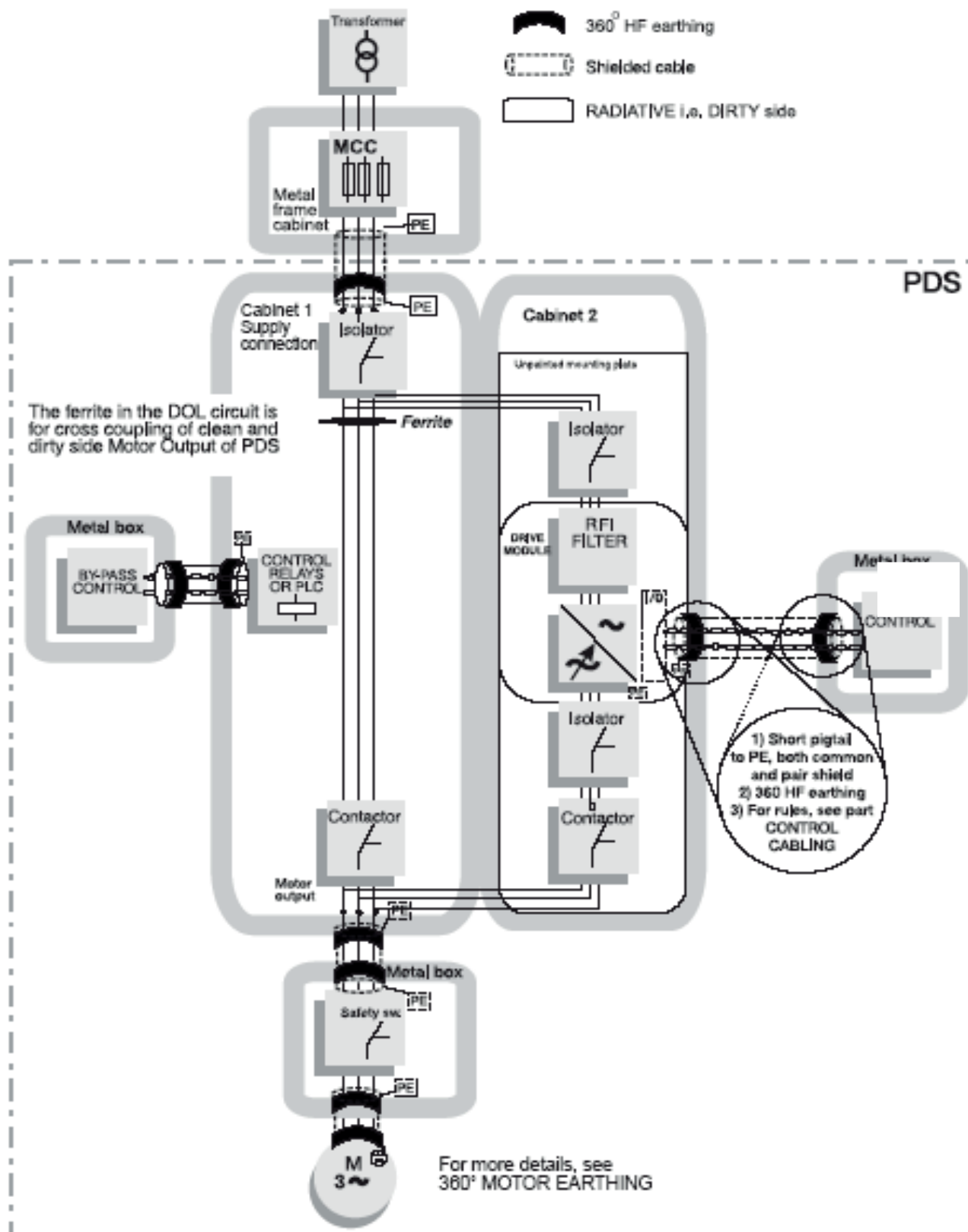
واحد قدرت سیستم شامل یک یکسوساز سه فاز (که از ۶ عدد دیود قدرت تشکیل شده است)، تعدادی خازن لینک DC برای صاف کردن ولتاژ یکسو شده توسط دیودها، یک سیستم شارژ خازنهای Link DC، یک ترانزیستور IGBT برای قرار دادن المنت حرارتی در مدار در زمان ترمز کردن دستگاه، و یک اینورتر که شامل ۶ عدد ترانزیستور قدرت IGBT است، می باشد. با سوئیچینگ ترانزیستورهای قدرت IGBT توسط سیگنالهای ارسالی از واحد کنترل، برق سه فاز با ولتاژ و فرکانس متغیر در خروجی اینورتر تولید می شود، که با اعمال آن به موتور می توان سرعت موتور را کنترل نمود.



سیستم شارژ خازنهای لینک DC :

چون در زمان روشن شدن دستگاه، خازنهای بزرگ لینک DC دشارژ می باشند، بنابراین اگر مستقیماً در مدار قرار گیرند، جریان زیادی کشیده و سیستم آسیب خواهد دید. به این دلیل ابتدا توسط یک مقاومت، این خازنها شارژ می شوند و وقتی ولتاژ لینک به مقدار مورد نظر رسید، با فرمان برد میکرو و از طریق یک کنتاکتور، مقاومت از مدار خارج می شود. اگر سیستم شارژ خازنها درست عمل نکند، دستگاه خطای LUF (Fault) داده و متوقف می شود.



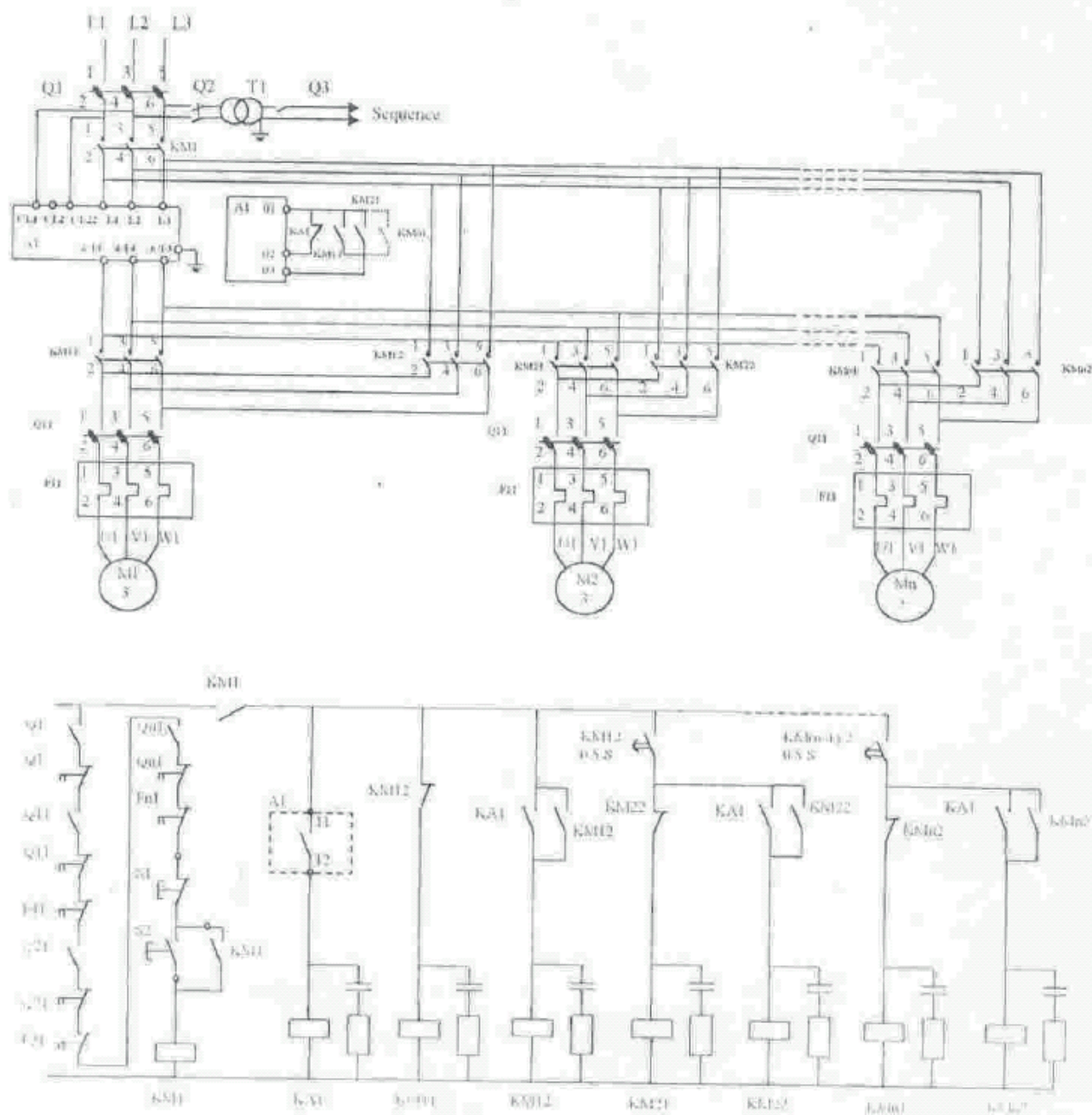


منبع تغذیه: 380/415 V - 50/60 Hz سه فاز

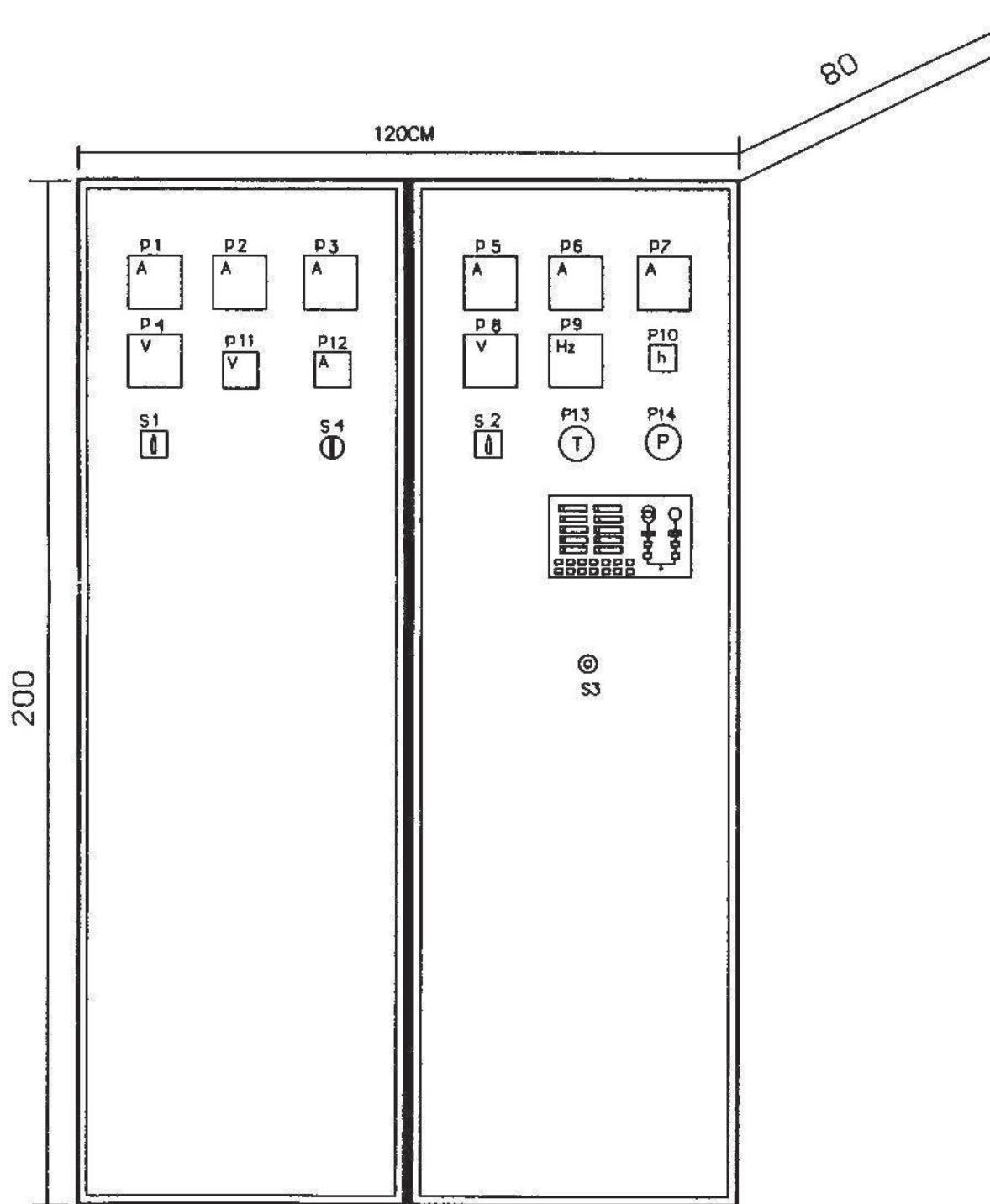
راماندازی چندین موتور توسط یک راماندار

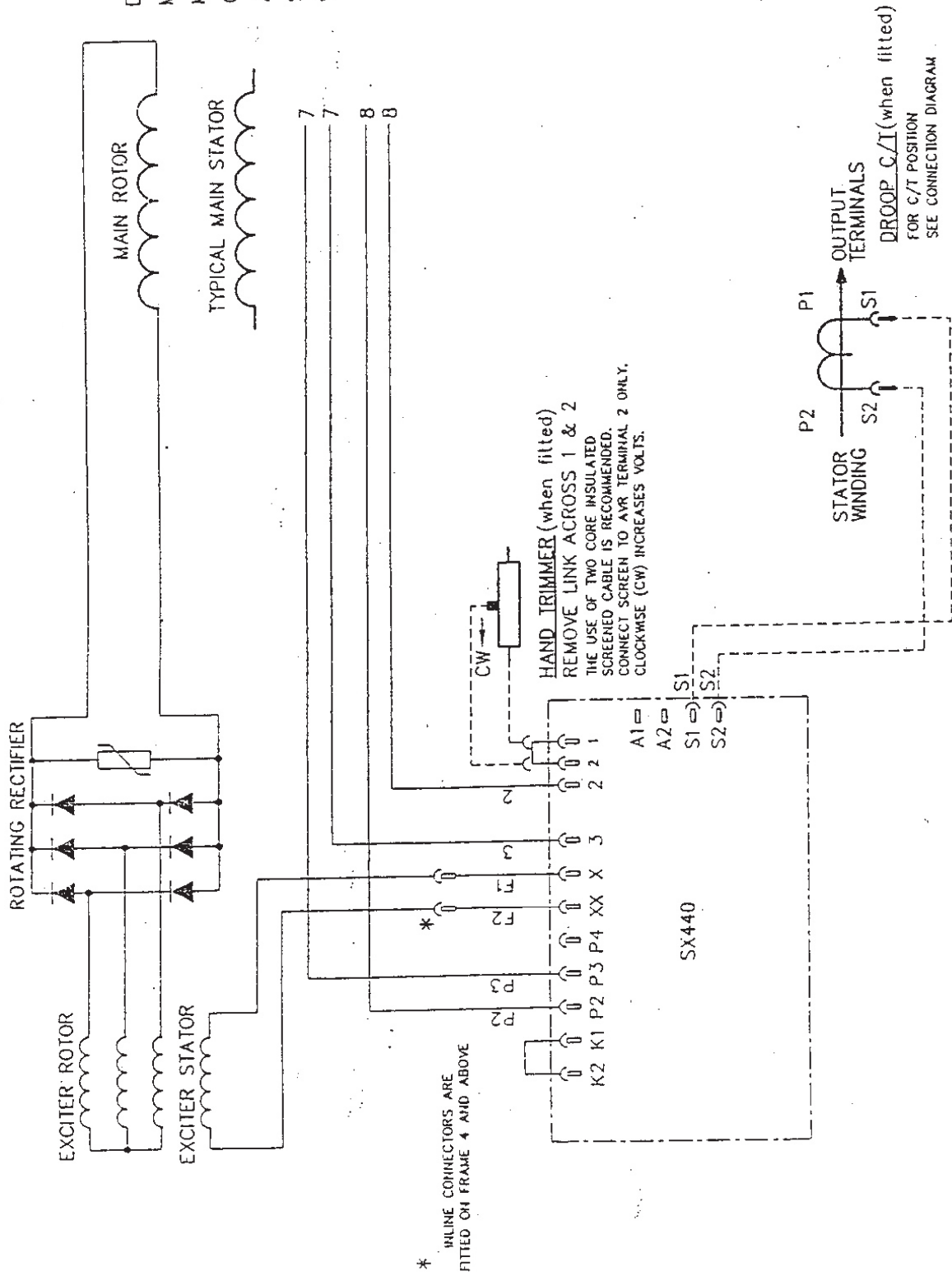
با مدار شکل زیر امکان راماندازی چندین موتور توسط یک راه انداز وجود دارد. البته در این حالت با راماندازی هر موتور راماندار از مدار خارج میشده و هیچگونه حفاظتی از موتور در برابر اضافه بار و اضافه حرارت نخواهد بود.

تست:

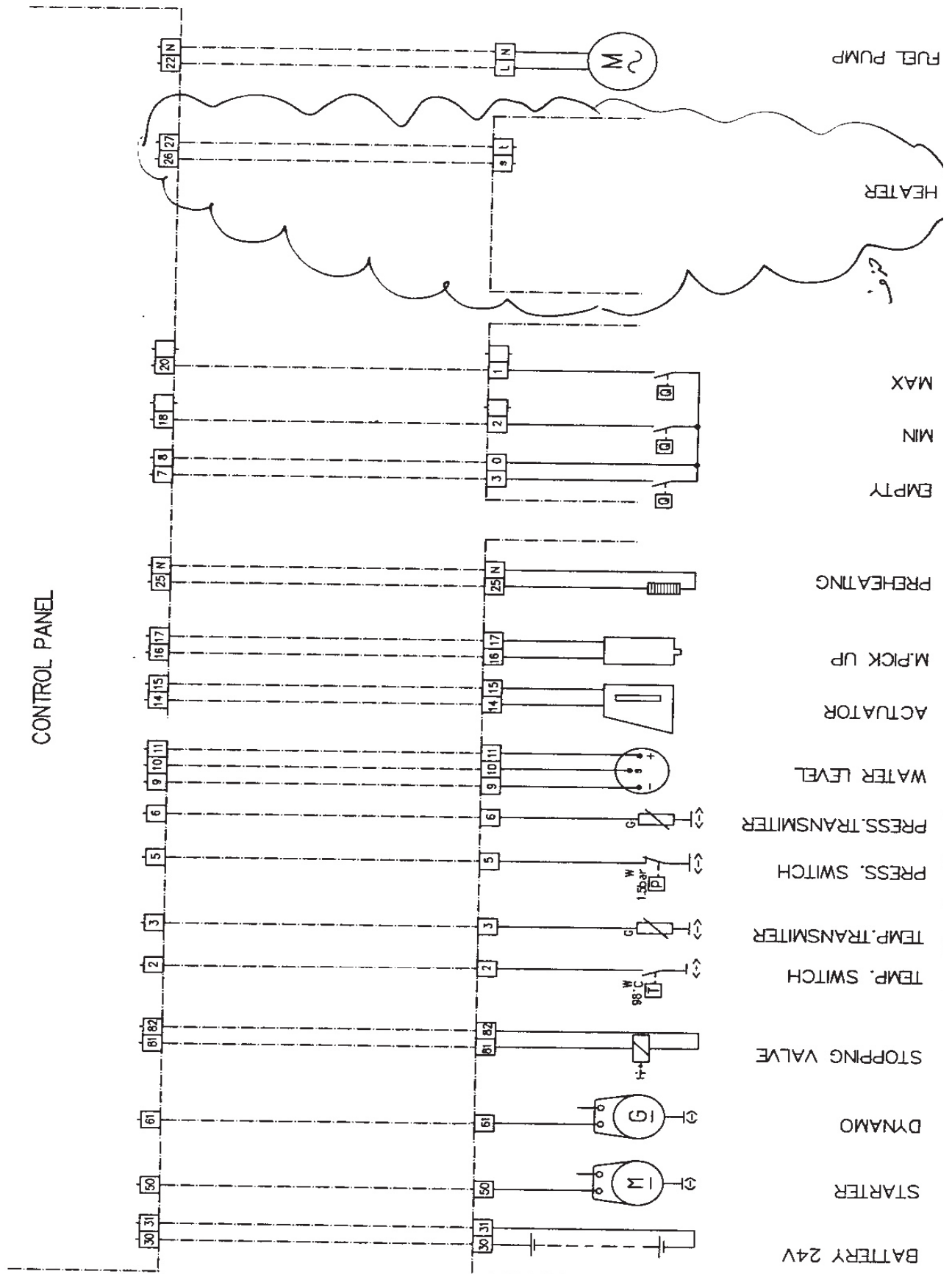


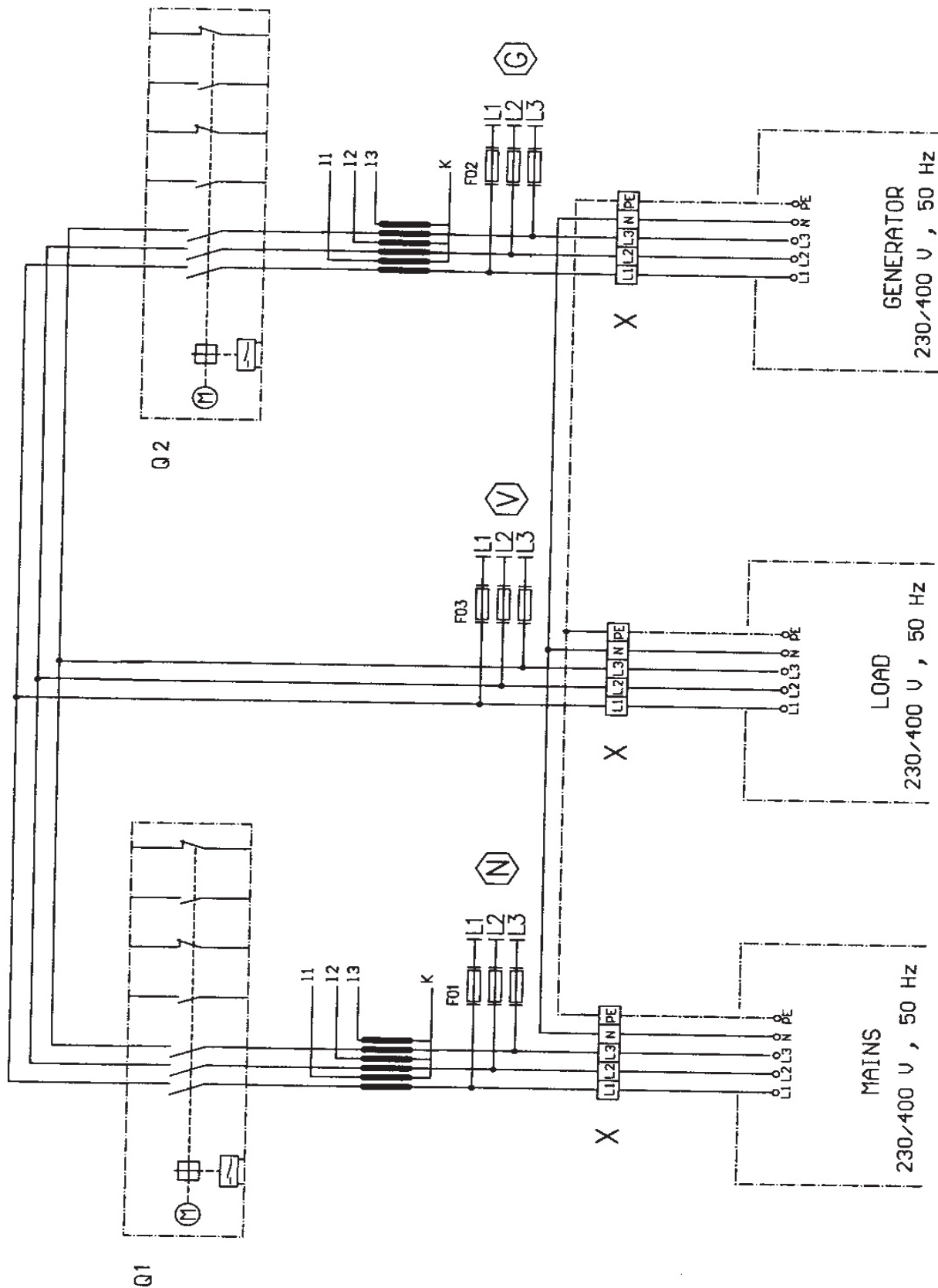
۱۱- مدارات قدرت و فرمان یک دستگاه دیزل ژنراتور اضطراری

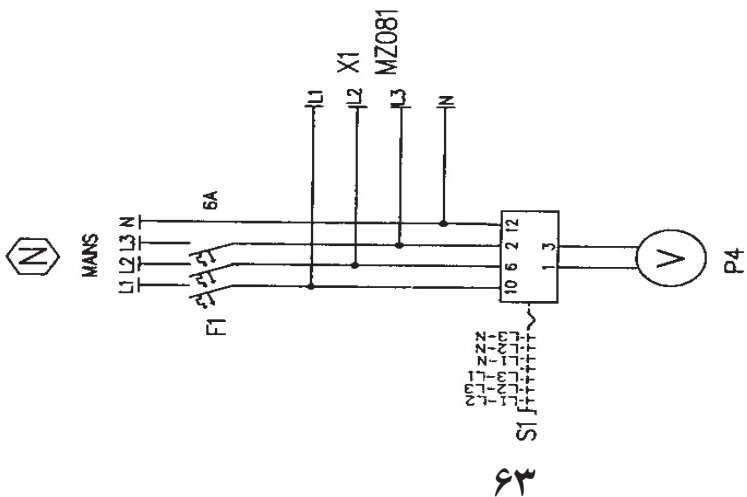




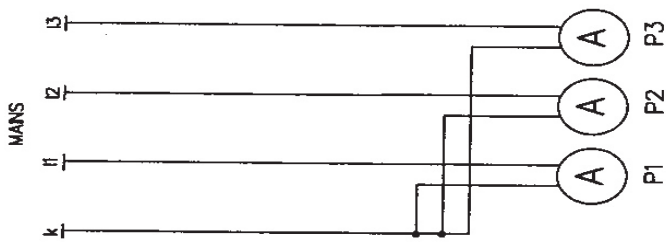
DETAILS OF THE
 MAIN STATOR AND
 MAIN TERMINAL
 CONNECTIONS
 ARE SHOWN ON
 SEPARATE
 WIRING DIAGRAM



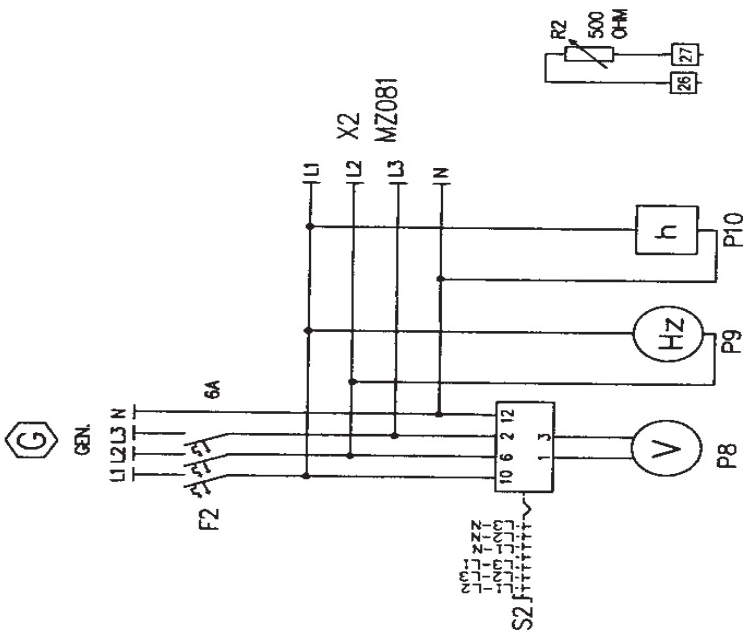




VOLTAGE MEASURING



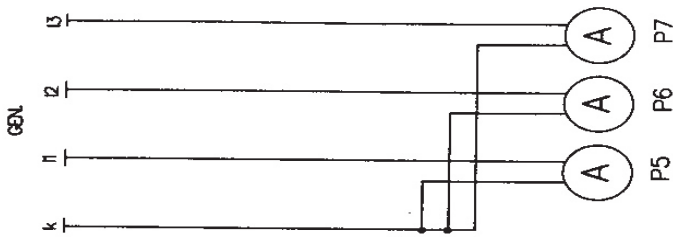
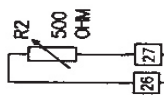
MAINS CURRENT



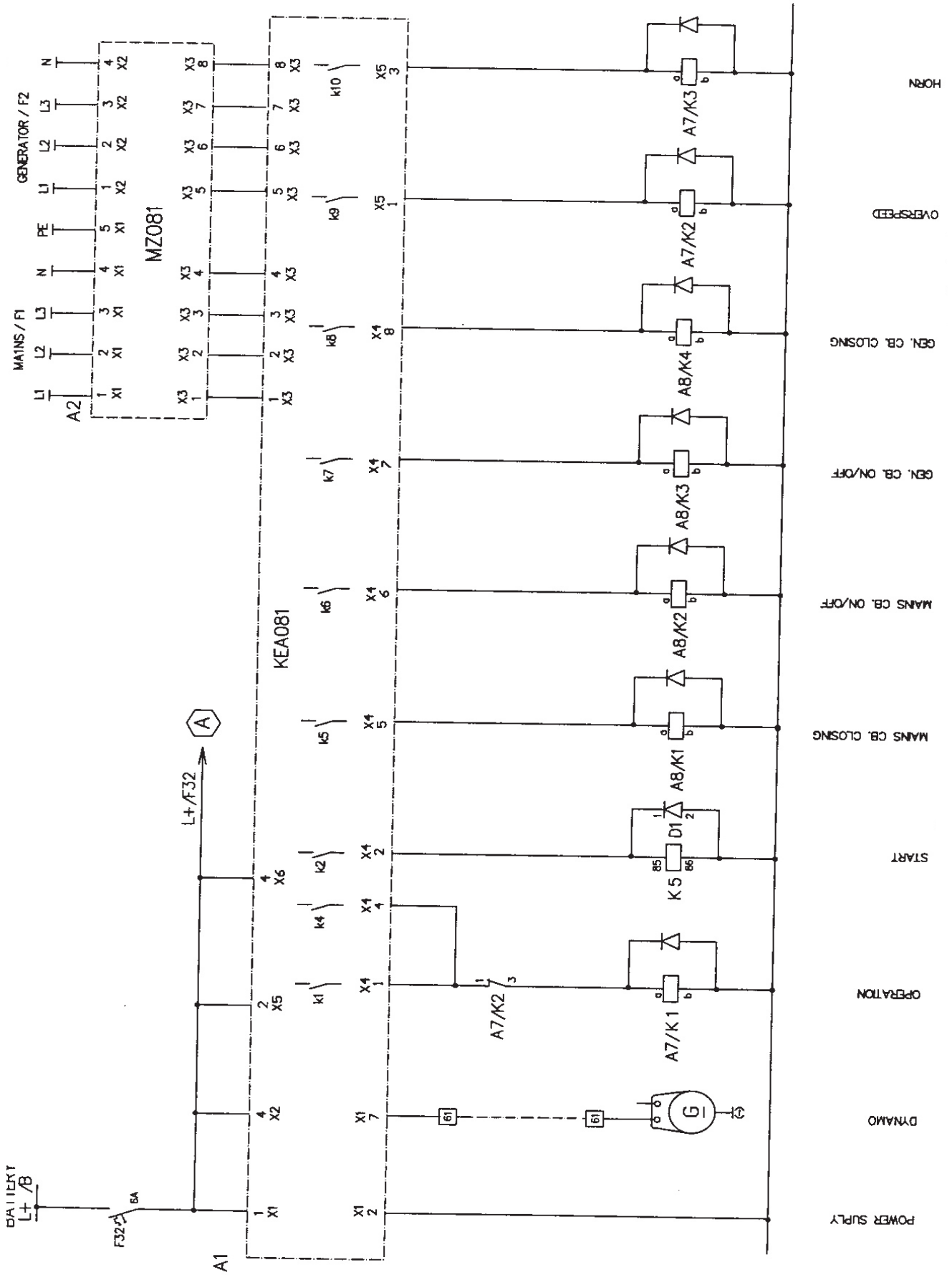
FREQUENCY MEASURING

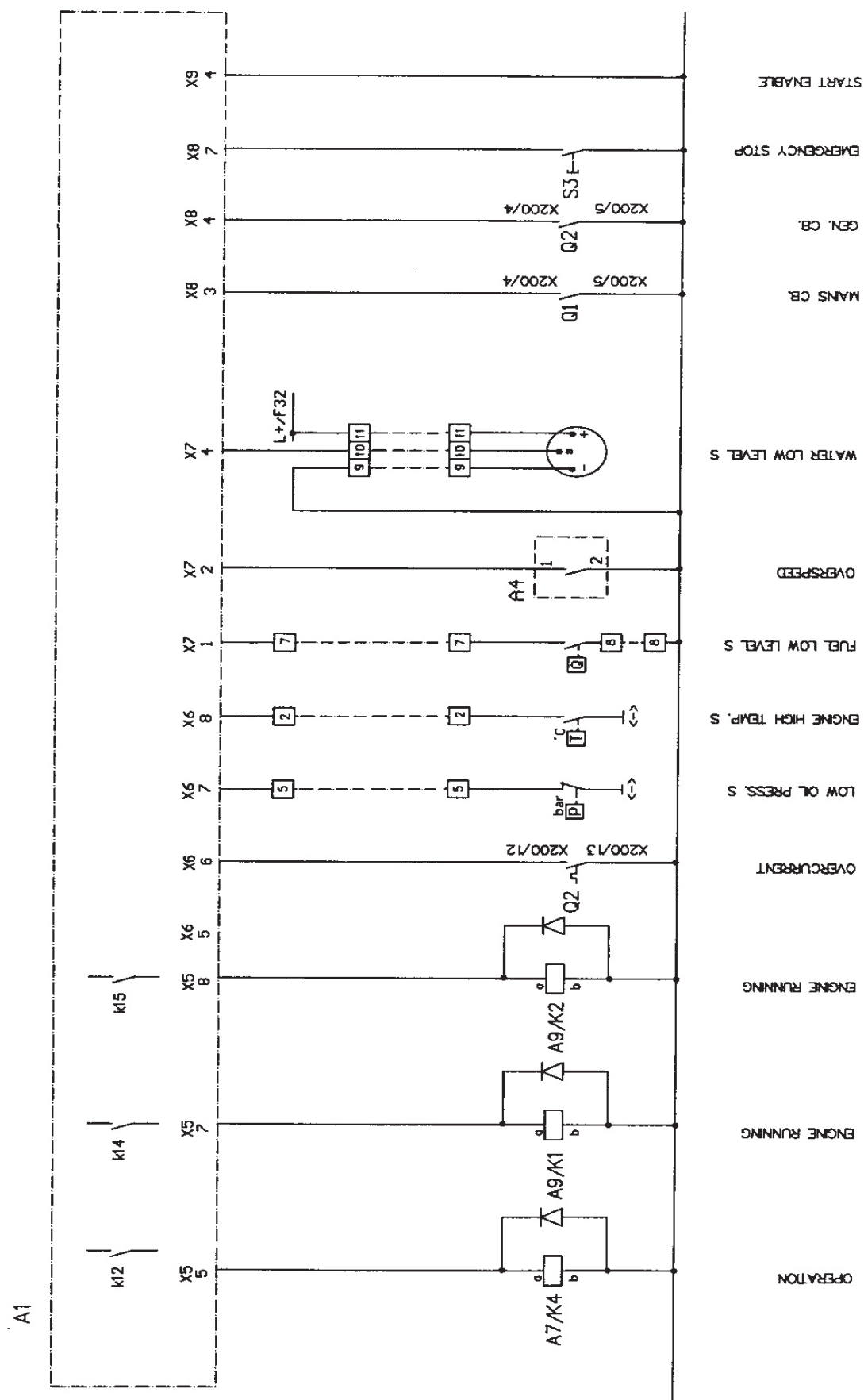
OPERATING HOURS

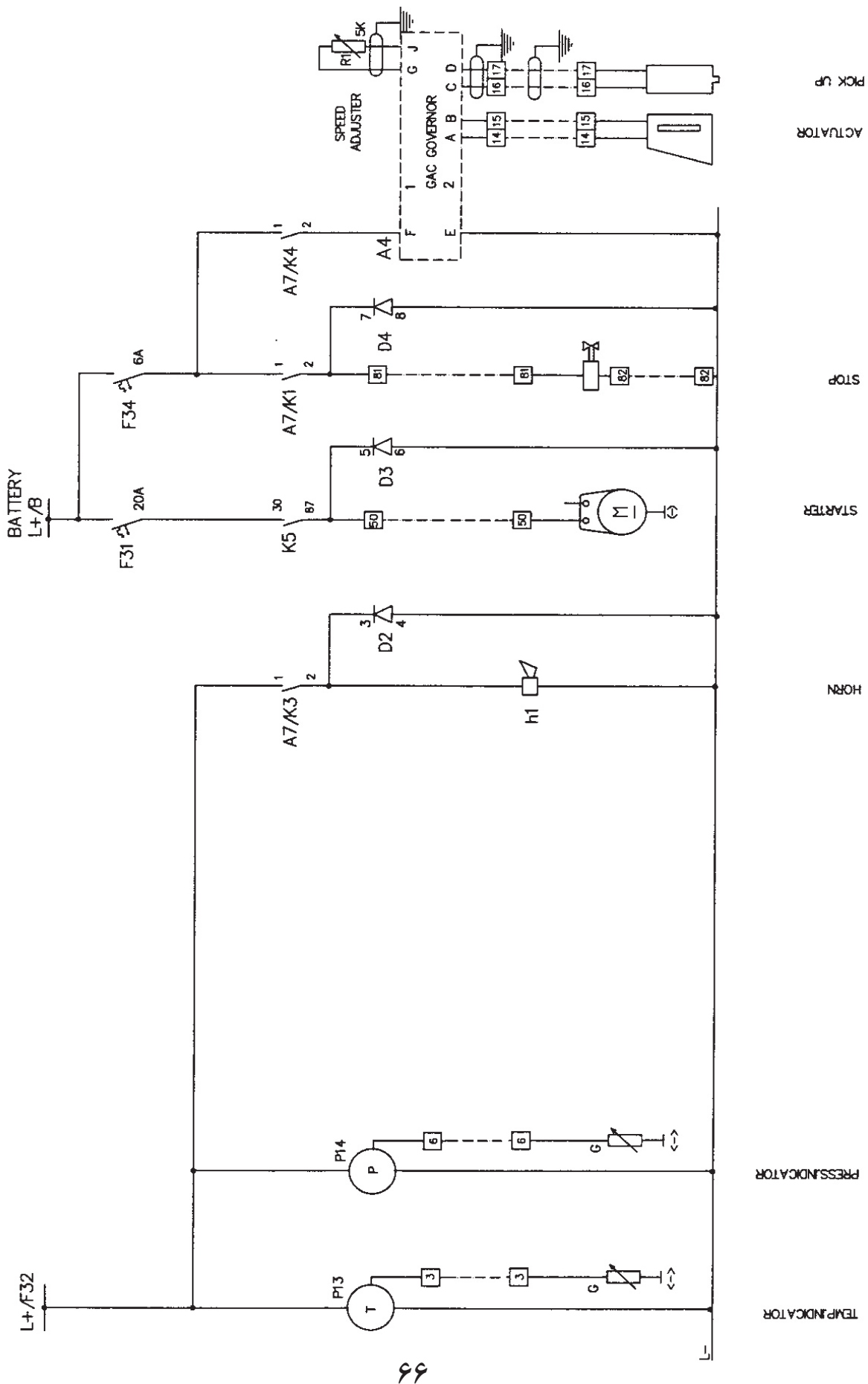
VOLT ADJUST

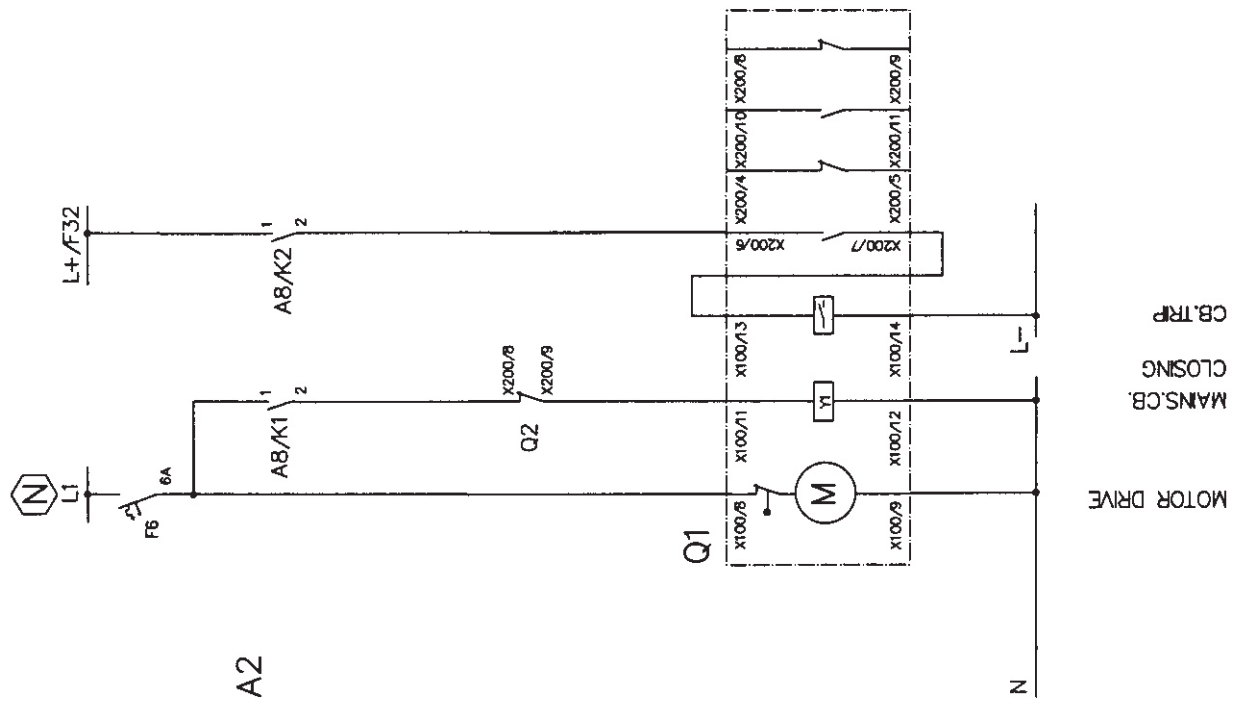
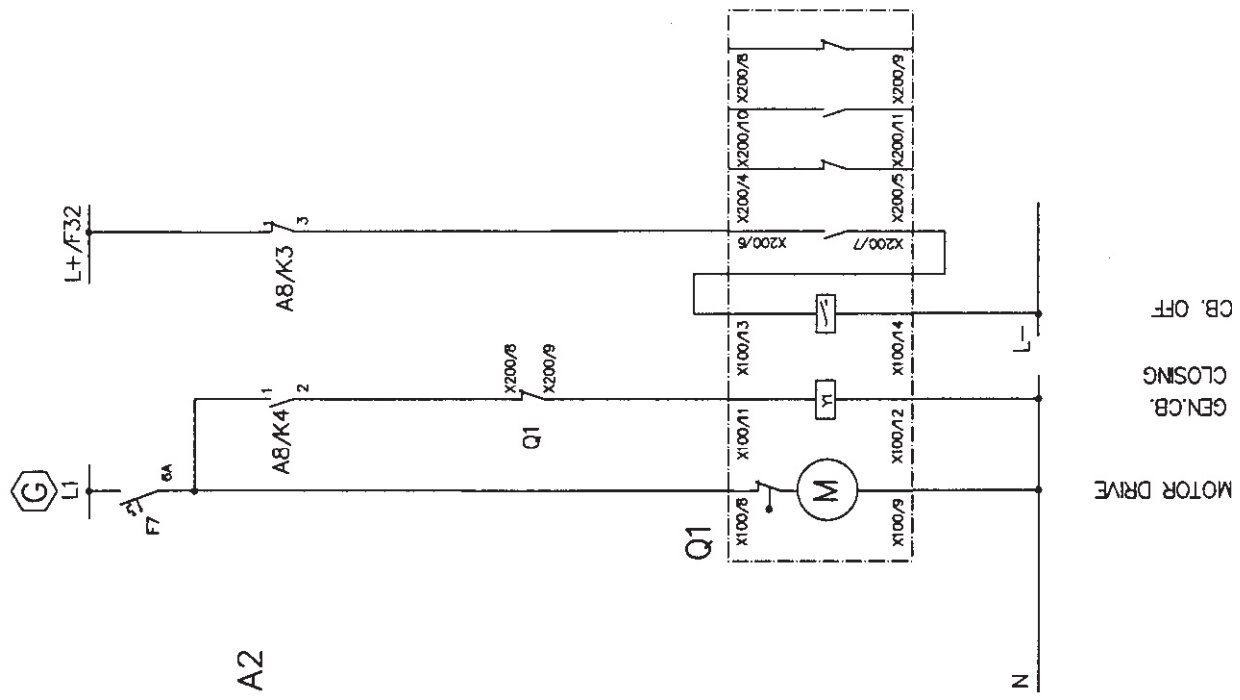


GEN. CURRENT







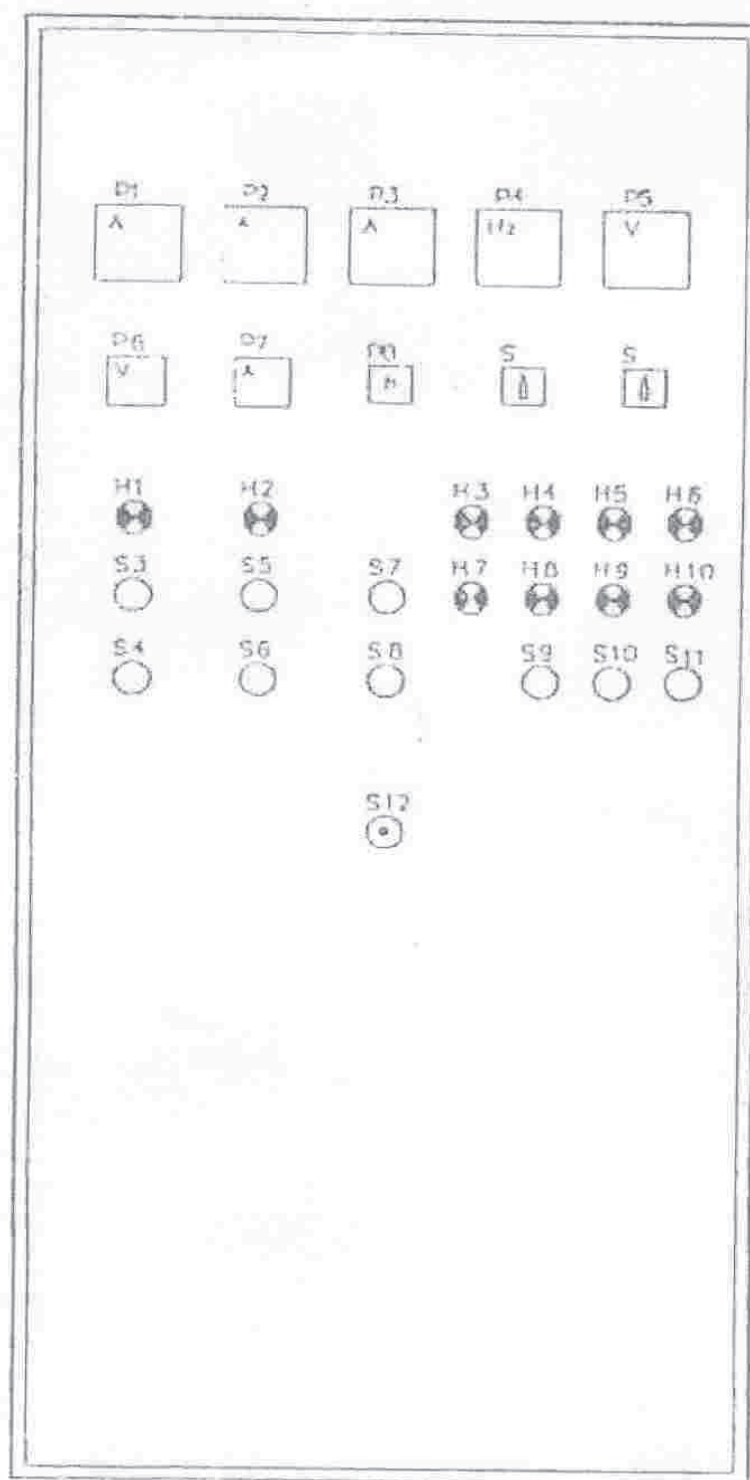


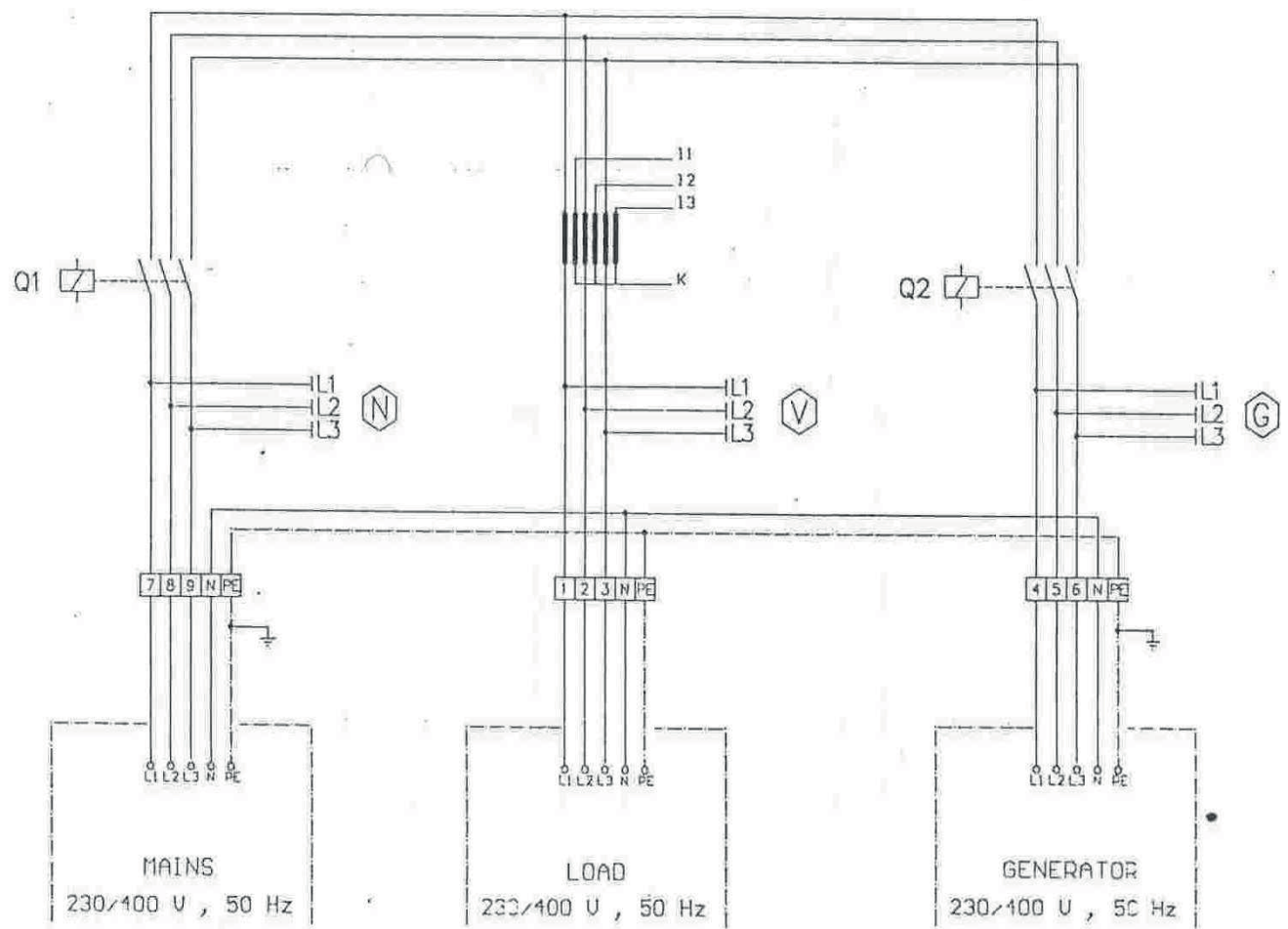
BATTERY CHARGER

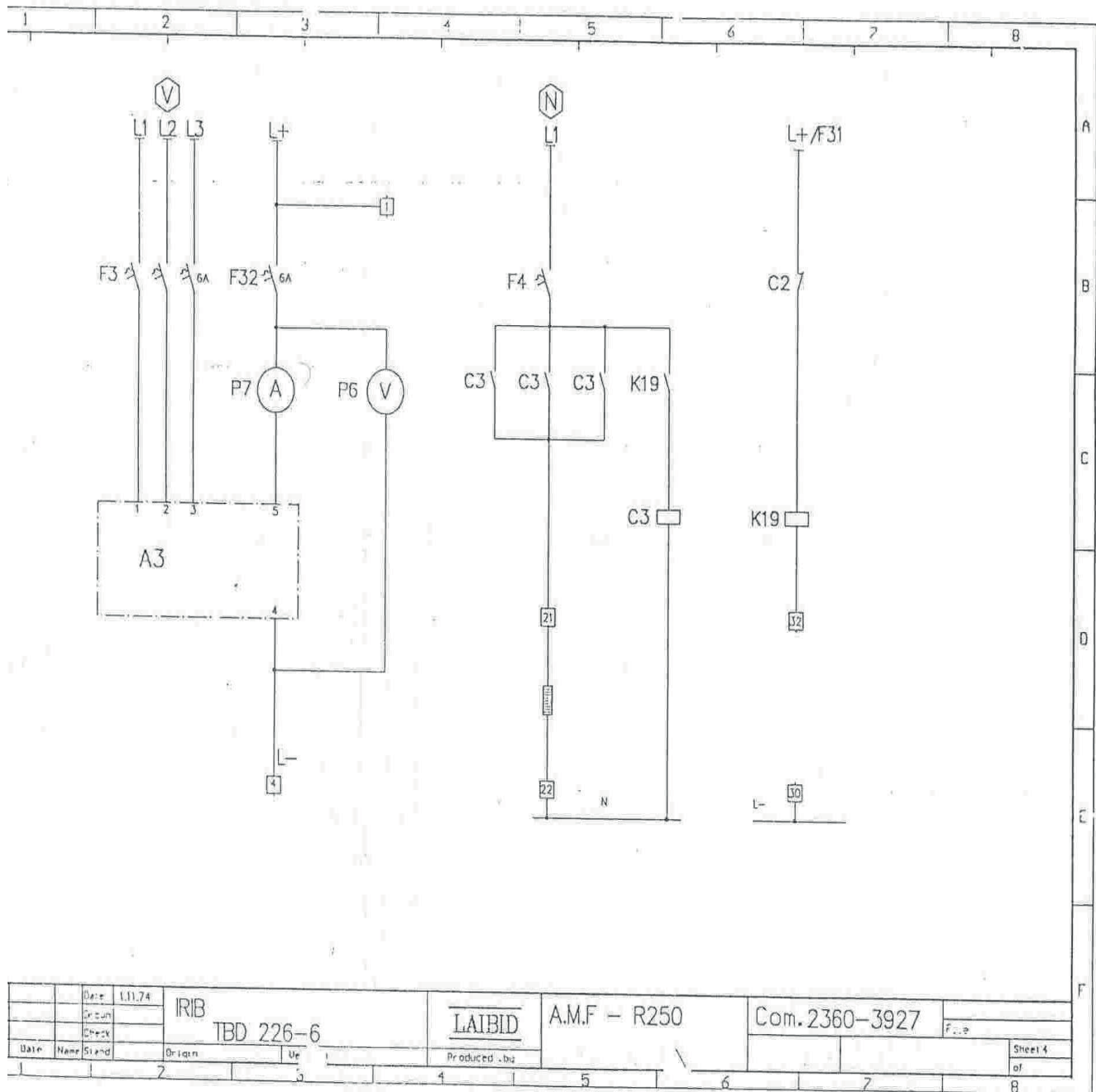
HEATER

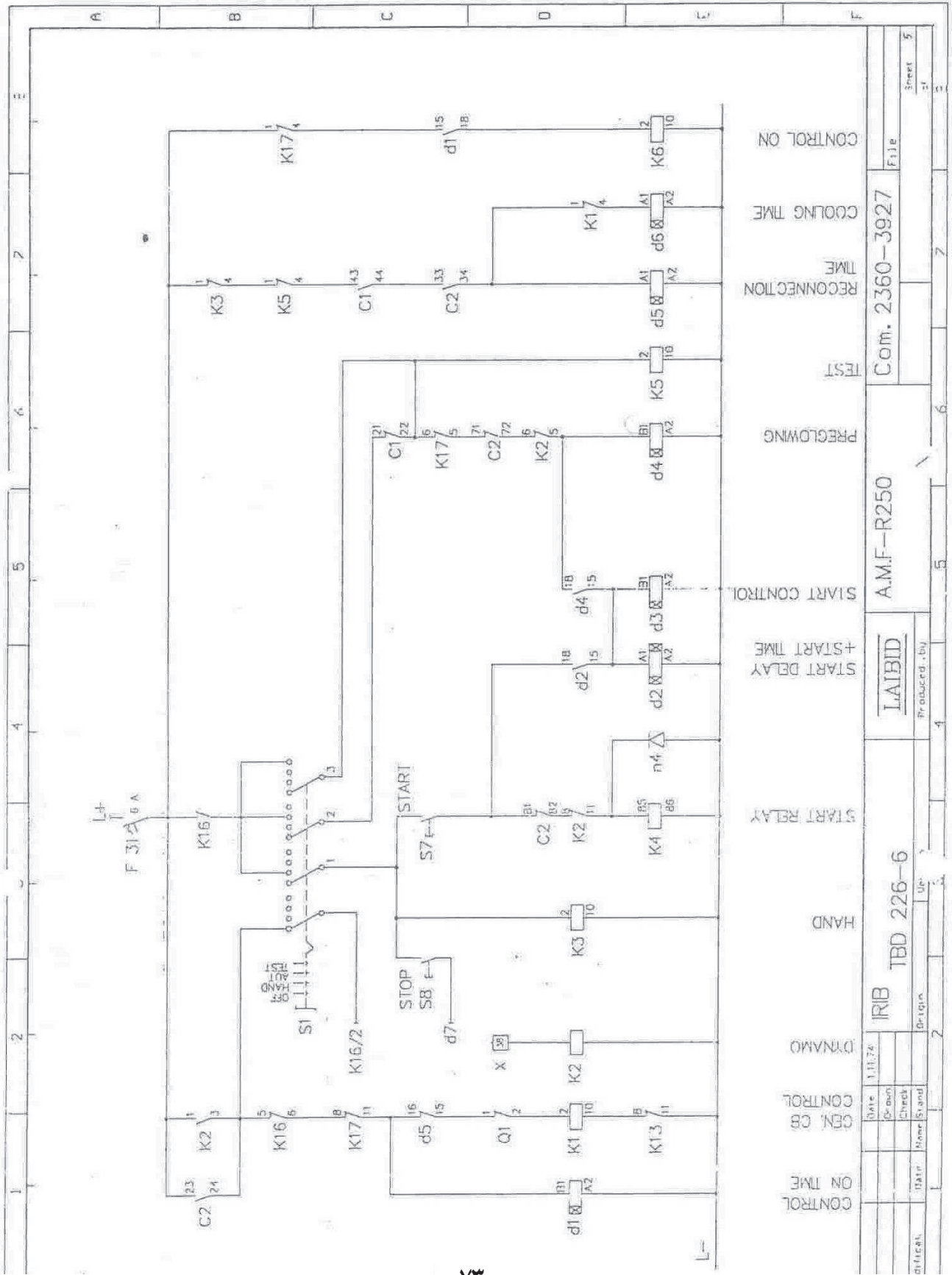
FUEL PUMP

EMERGENCY POWER SWITCHBOARD



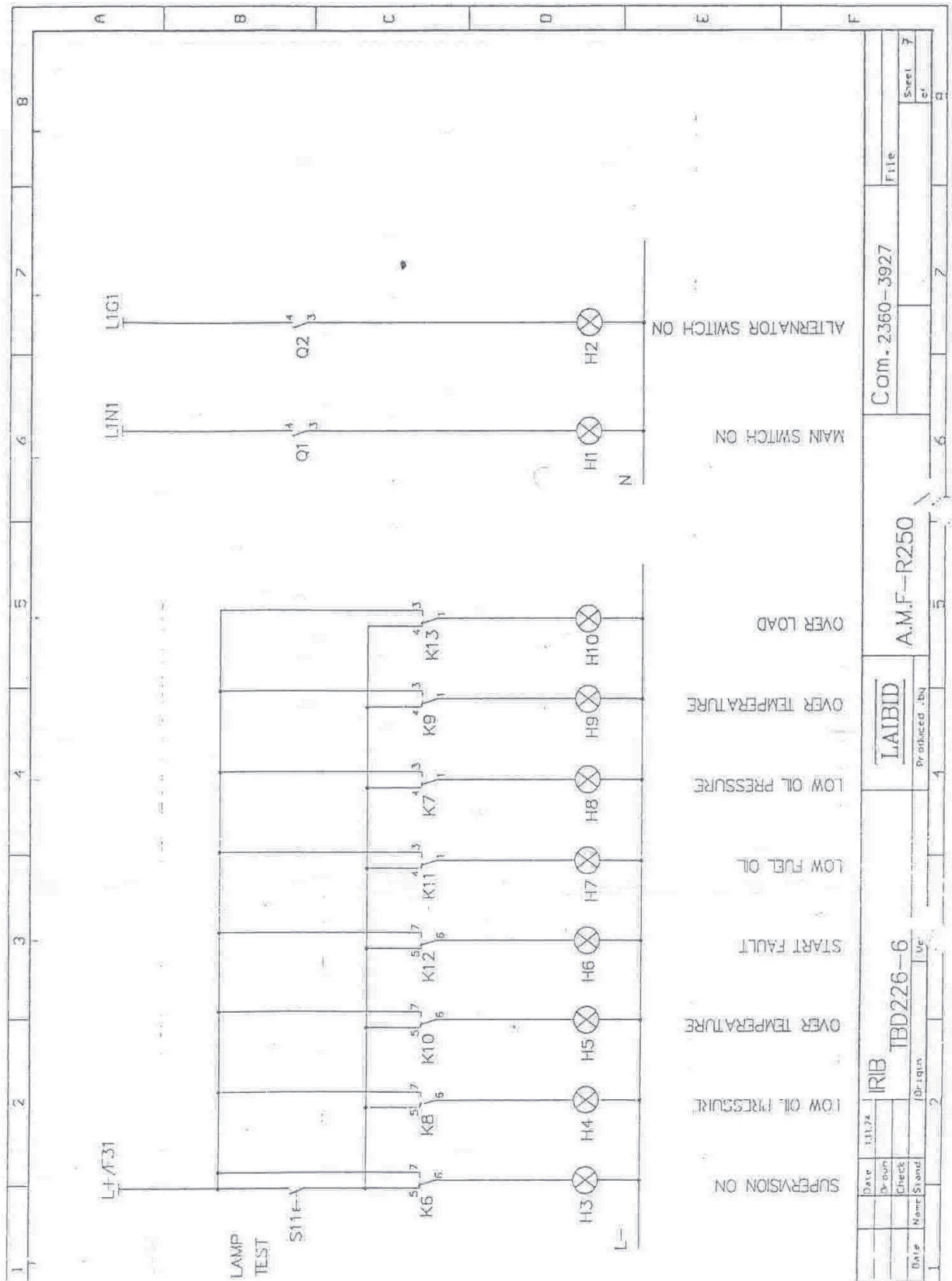


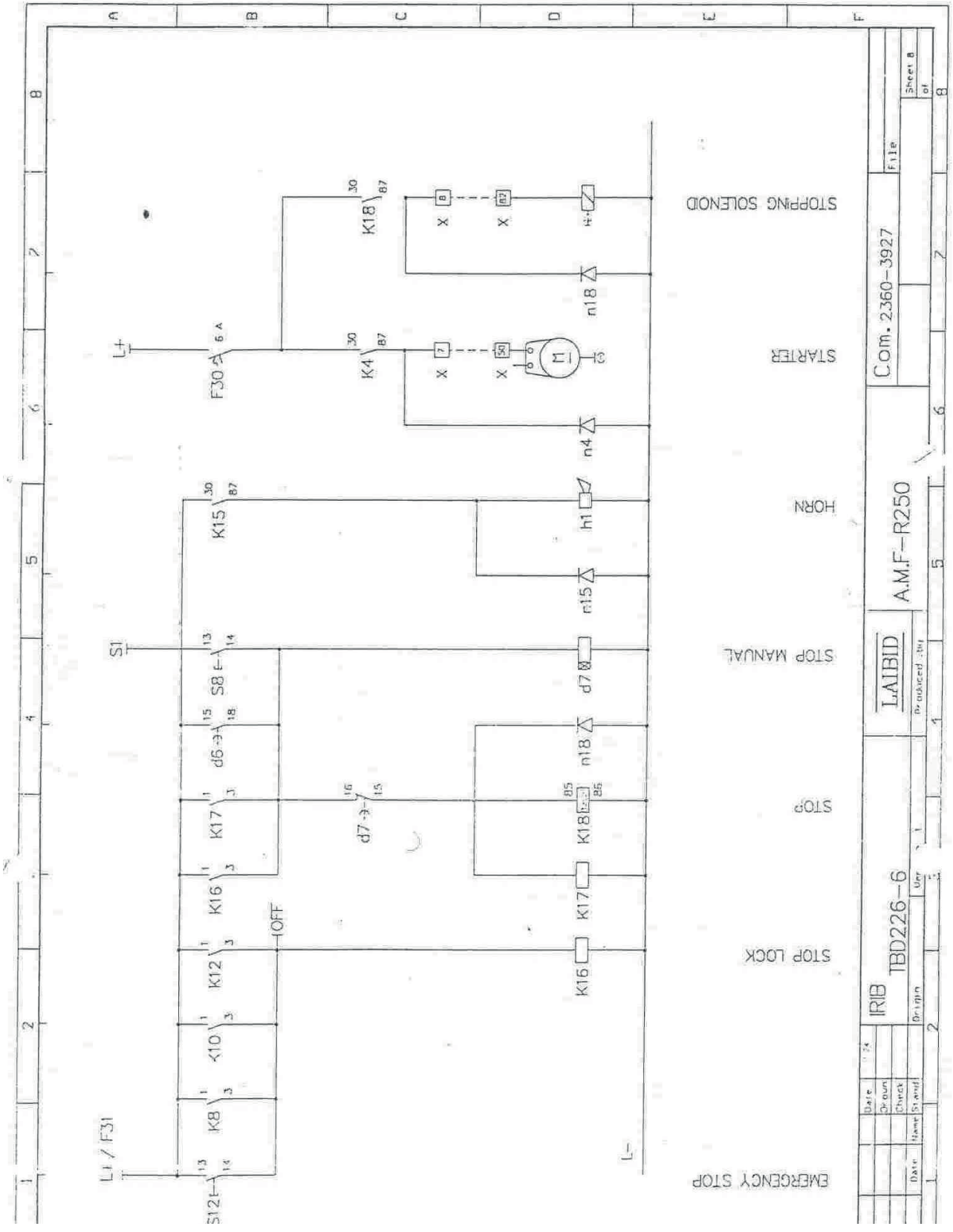


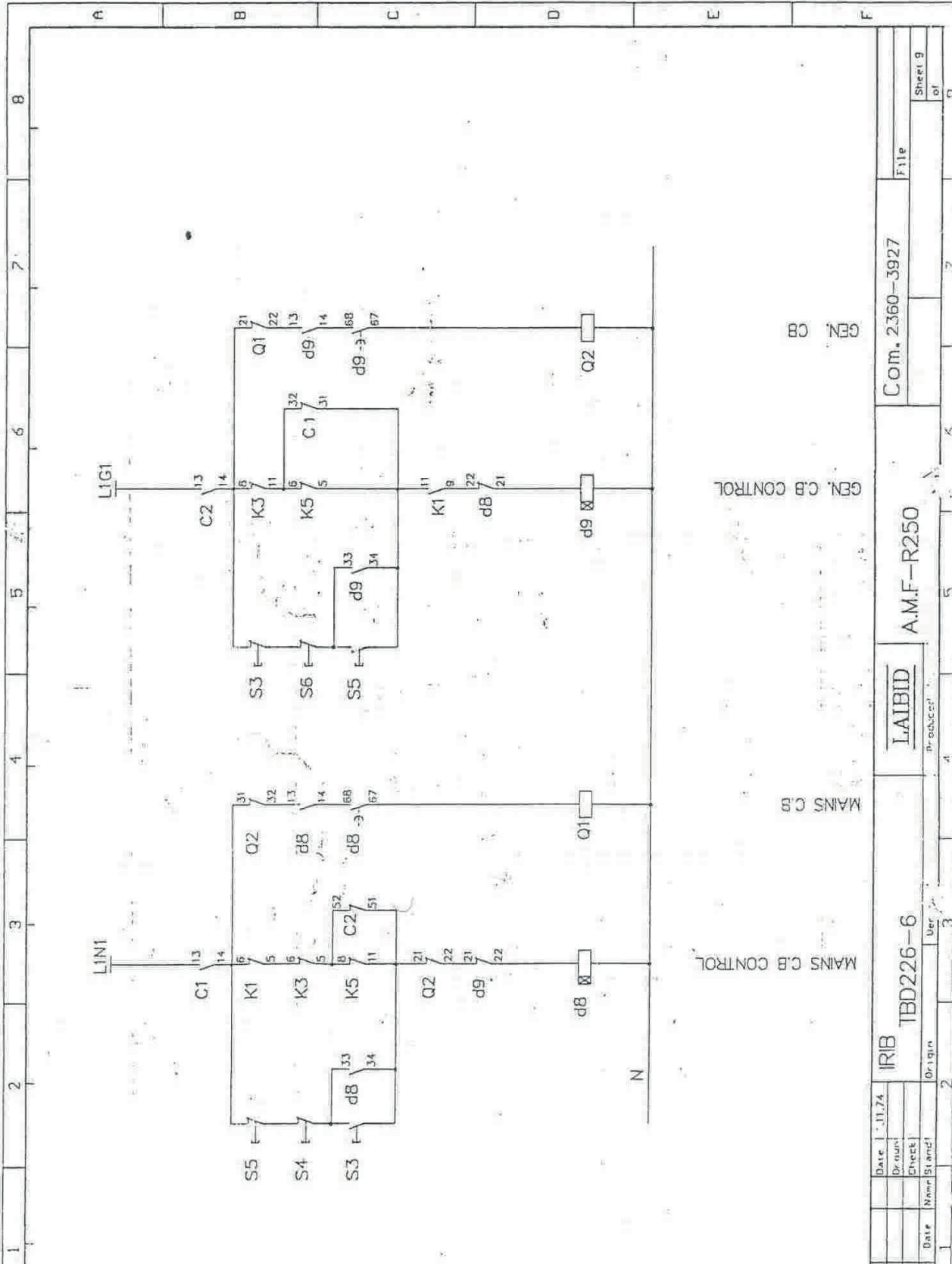


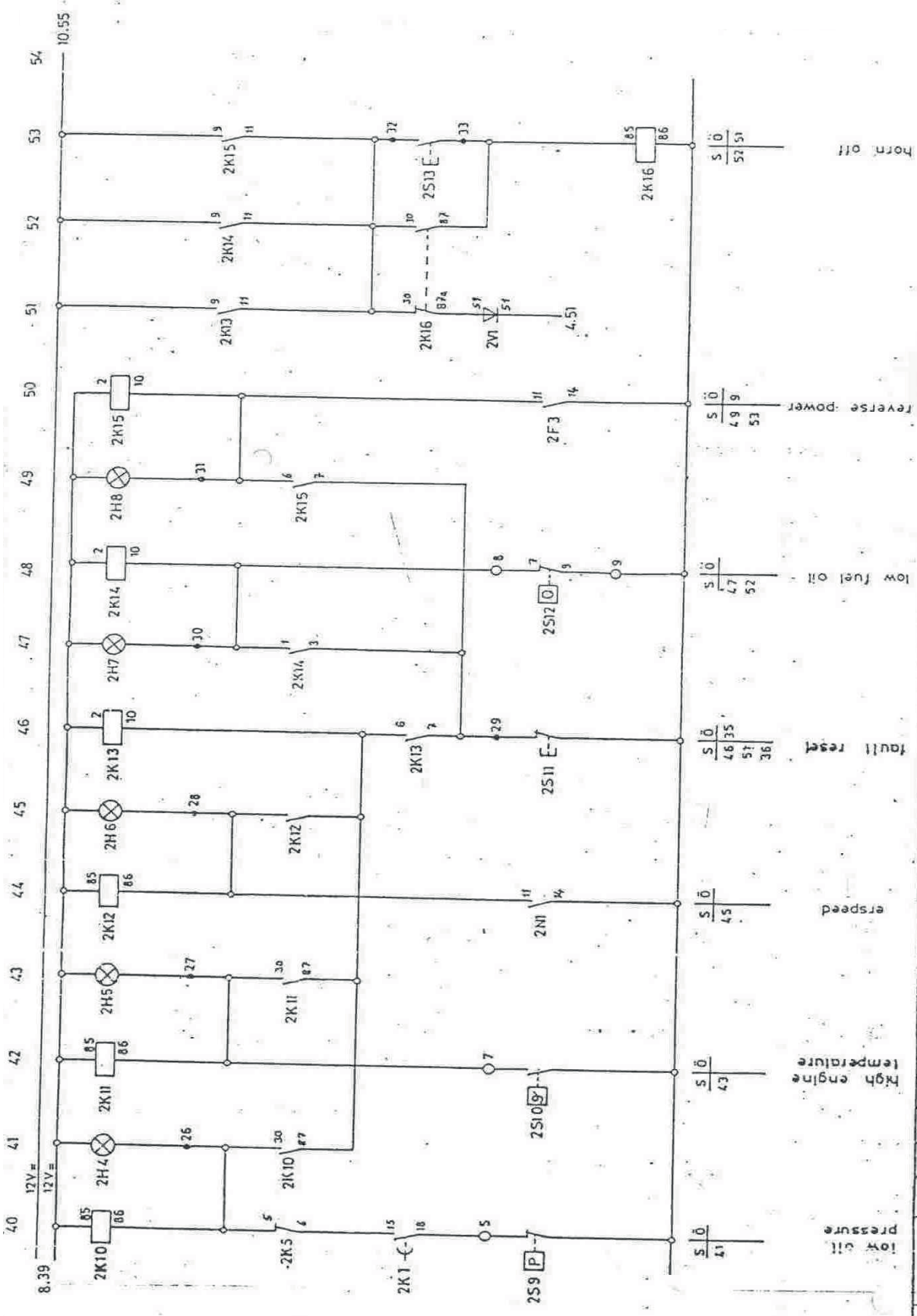
2

CONTROL ON TIME	CONTROL ON
CEN. CB	COOLING TIME
DYNAMO	RECONNECTION TIME
DATE 1.11.74	TEST
DRN	PREGLOWING
CHK	START CONTROL
NAME	START DELAY + START TIME
STAND	START RELAY
DESIGN	HAND
IRB	TBD 226-6
Produced by	L.A.I.B.I.D.
Produced by	A.M.F.-R250
Produced by	Com. 2360-3927
Produced by	File
Produced by	Sheet 5
Produced by	21



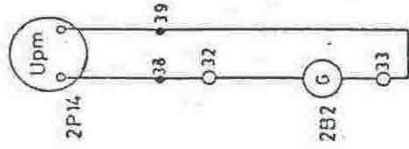
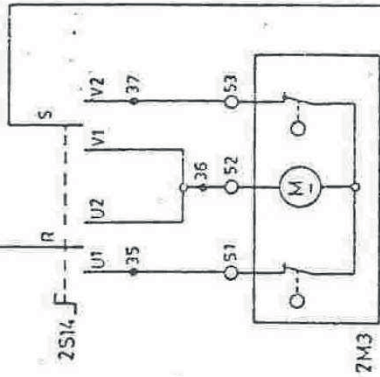






W

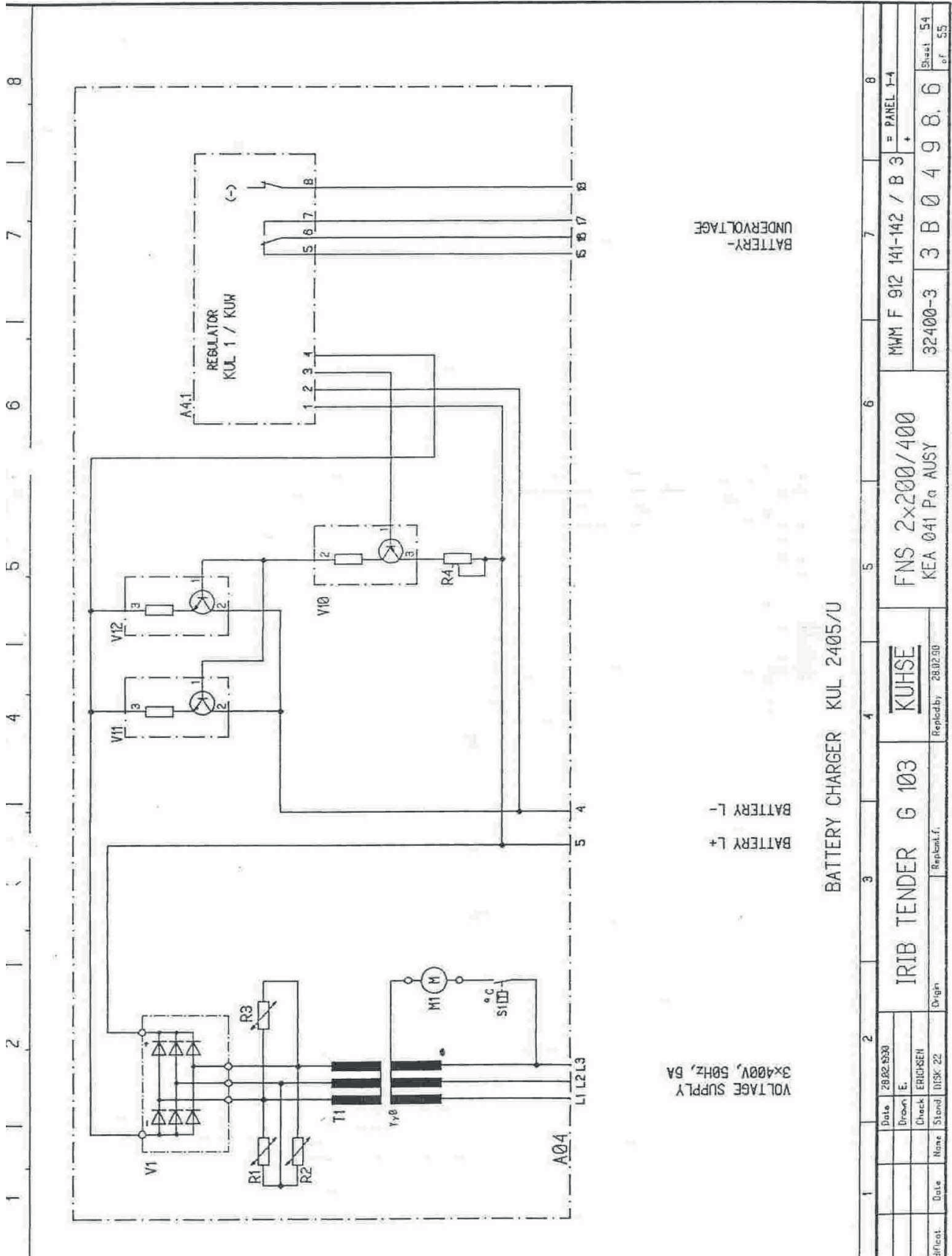
9.54 12V_{DC} 55 56 57 58 59 60 61 62 63 64 65 66 67 68



VA

speed

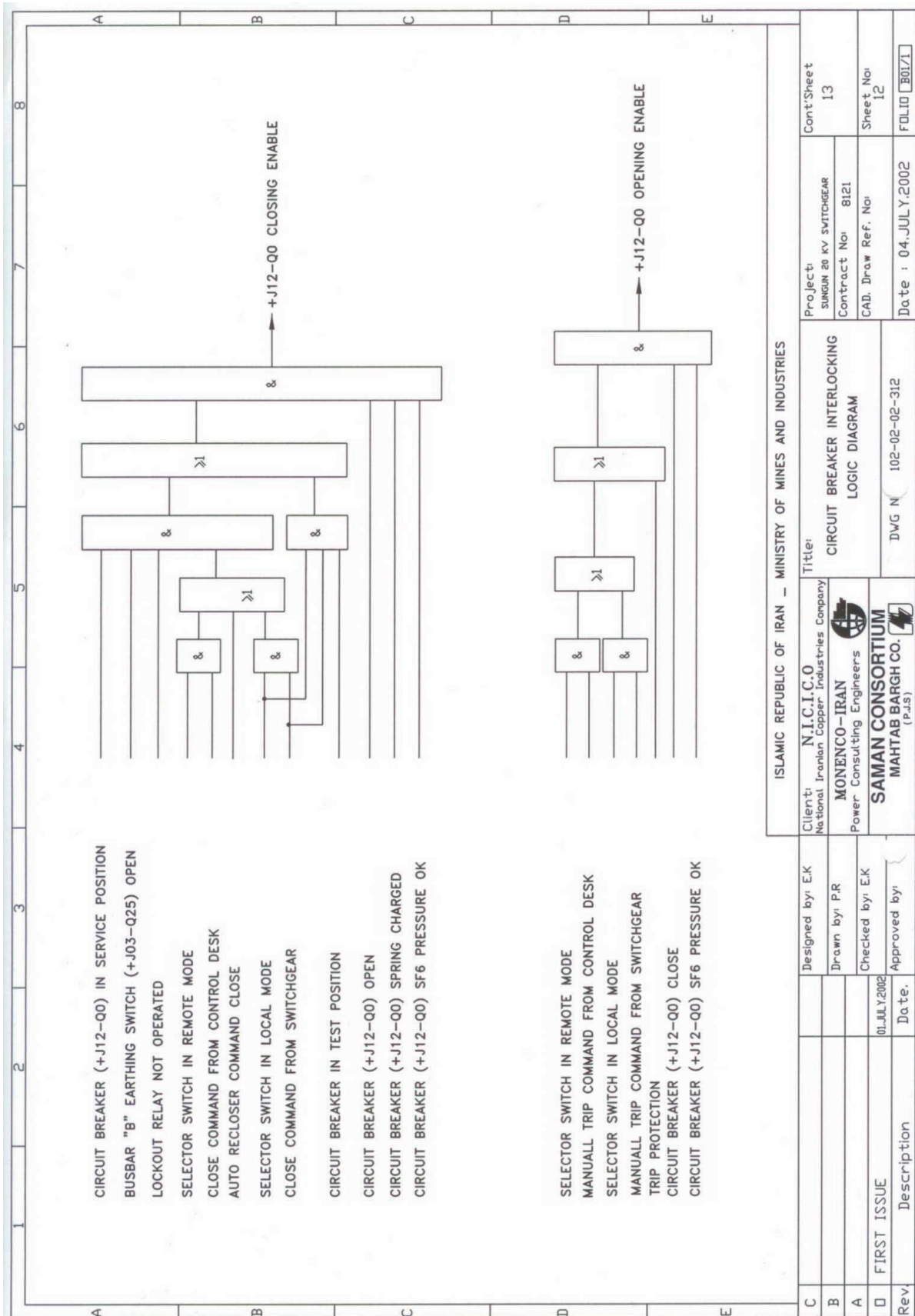
07/1983	drawing no.	1 INDENBERG AGGREGATE GIMBH	WIRING	DIAGRAM FOR	KHO
LA3 - N172G	LA3 - N172G	5064 RORATH	DIESEL	GEN - SET 2	



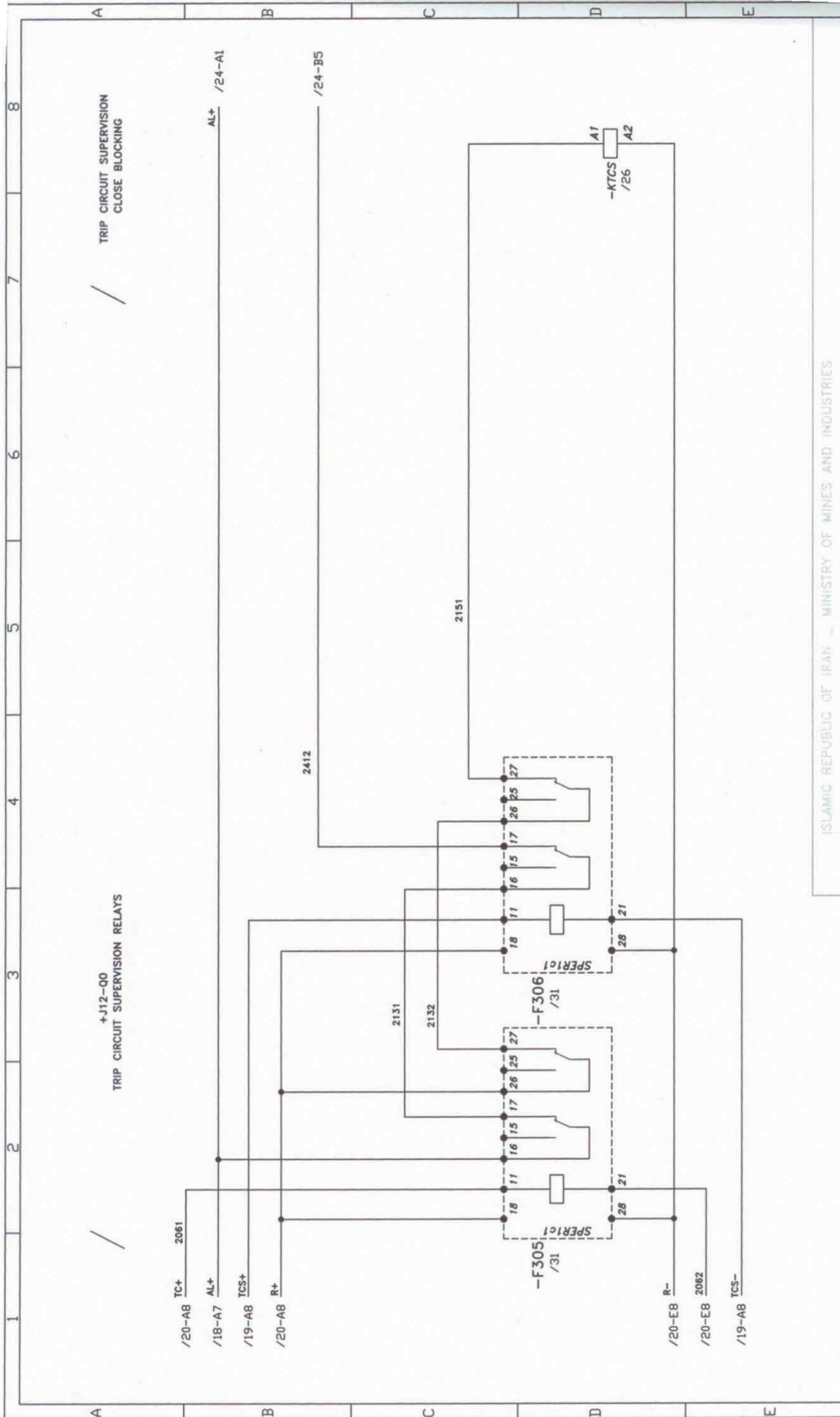
1	2	3	4	5	6	7	8
Date	28.02.2020	IRIB TENDER G 103		FNS 2x200/400		MWM F 912 141-142 / B 3	
Drawn	E.	KUHSE		KEA 041 P a AUSY		32400-3 3 B 0 4 9 8, 6	
Check	ERICHSEN	Replaced by 28.02.20		Replaced by		= PANEL 1-4	
Stand	01SK 22	Replent.f.		Replent.f.		Sheet 54 of 55	

۱۲- مدارات قدرت و فرمان خط هوایی ۲۰ کیلوولت و کلیدهای قدرت

CONTENTS	
I . = SYMBOLS OF INSTALLATION	
II . + SYMBOLS FOR LOCATION OF PANELS	
III . - SYMBOLS OF DEVICES	
IV . : TERMINAL ARRANGEMENT	
V . CIRCUIT DIAGRAM	
I . SYMBOLS OF INSTALLATION	
1. 20 KV SWICHGEGAR	=J
2. STATION AUXILIARY TRANSFORMER	=T11 , T12
3. AC STATION AUXILIARY 400/220V	=NE
4. DC DISTRIBUTION 110V DC	=NK
5. INTERFACE PANEL	+V
II . SYMBOLS FOR LOCATION OF PANELS	
1. 20 KV SWITCHGEAR PANEL	+J
2. CONTROL DESK	+W
3. AC DISTRIBUTION PANEL	+NE
4. DC DISTRIBUTION PANEL	+NK
III . A) APPARATUS DESIGNATION	
1. MEASURING TRANSUDUCERS	-B
2. CAPACITORS	-C
3. DIODES	-D
4. MISCELLANEOUS	-E
5. FUSES , LIGHTNING ARRESTERS , PROTECTIVE RELAYS , BIMETALS & MAGNET TRIPS , PRESSUR MONITORS , BUCHHOLZ RELAYS	-F
6. GENERATORS , BATTERIES , CHARGERS , RECTIFIERS AND INVERTERS	-G
7. INDICATION LAMP , POSITION INDICATORS , HORNS , BELLS ,	-H
8. AUXILIARY RELAYS & CONTACTORS	-K
9. INDUCTANCES , CHOKES , COILS	-L
10. MOTORS	-M
III . B) SYMBOLS OF HIGH VOLTAGE DEVICES	
1. CIRCUIT BREAKER	Q0
2. LINE DISCONNECTOR SWITCH	Q9
3. EARTHING SWITCH	Q8 , Q81
4. BUSBAR EARTHING SWITCH	Q15 , Q25
5. CURRENT TRANSFORMER	T1 , T2
6. VOLTAGE TRANSFORMER	T5
7. BUSBAR VOLTAGE TRANSFORMER	T15 , T25
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	
EXAMPLE :	



1	2	3	4	5	6	7	8
A	B	C	D	E			
IV . TERMINAL ARRANGEMENT TERMINAL STRIP NO. -X01 , -X02 , ... -X11 , -X12 , ... -X1 , -X2 , -X3 , -X4 -X5 , -X15 , -X25 -X6 1. AUXILIARY VOLTAGE SUPPLY "AC" 2. AUXILIARY VOLTAGE SUPPLY "DC" 3. CURRENT TRANSFORMER CIRCUITS 4. VOLTAGE TRANSFORMER CIRCUITS 5. CONTROL , TRIP , CLOSE , IND. , V . CIRCUIT DIAGRAM A) CONNECTORS CROSS-CONNECTIONS AND CONNECTIONS RUNNING THROUGH SEVERAL SHEETS ARE DESIGNATED WITH CONNECTORS. +TC /19-D 4 POTENTIAL (TRIP COIL) SHEET NO. HORIZONTAL LOCATION ON DWG. VERTICAL LOCATION ON DWG. B) CONNECTION POINT THEY ARE REPRESENTED IN THE CIRCUIT DIAGRAM AS FOLLOWS : 1. O TERMINAL 2. • INTERNAL CONNECTION 3. ↓ SOCKET & PLUG CONNECTION POTENTIAL DESIGNATION : TC+ , TC- CC+ , CC- M+ , M- AL+ , AL- R+ , R- MET+ , MET- WIND+ , WIND- SYNC+ , SYNC- TRIP VOLTAGE INTERLOCK & CLOSE VOLTAGE MOTOR VOLTAGE ALARM VOLTAGE PROTECTION VOLTAGE METERING DEVICE AUX. VOLTAGE CONTROL DESK INDICATION VOLTAGE SYNCHRONIZING VOLTAGE EXAMPLE : =J+J12-X1:3 20 KV SWITCHGEAR 20 KV PANEL FEEDER NO. 12 CT CIRCUIT CORE 1 TERMINAL NO. 3							



C			Designed by: E.K	Client: N.I.C.I.C.O National Iranian Copper Industries Company MONENCO-IRAN Power Consulting Engineers SAMAN CONSORTIUM MAHTAB BARGH CO. (P.J.S) 	Title: TRIP CIRCUIT SUPERVISION RELAYS DWG N 102-02-02-312	Project: SUNGUN 20 KV SWITCHGEAR	Cont/Sheet 22
B		Drawn by: P.R	Contract No: 8121				
A		Checked by: E.K	CAD. Draw Ref. No:			Sheet No: 21	
0	FIRST ISSUE	10 JULY 2002	Approved by:			Date : 04 JULY 2002	FOLDID M01/3
Rev.	Description	Date.					

مشخصات و مدارات قطع و وصل چند دستگاه کلید فشارقوی و تجهیزات وابسته

Rated voltage	Un	kV	12 kV			17,5 kV			24 kV		
Rated current	In	A	400	630	1250	400	630	1250	400	630	1250
Max. rated current	I	A	400	630	1150	400	630	1150	400	630	1150
Short circuit making capacity	I _{ma}	kA peak	67	67	67	50	50	50	50	50	50
Peak withstand current	I _{dyn}	kA peak	75	75	75	50	50	50	50	50	50
Short time current	1 sec. I _{th}	kA eff	30	30	30	25	25	25	20	20	20
	2 sec. "	"			25				20	20	20
	3 sec. "	"	20	20	20				16	16	16
Mainly active load breaking capacity (test duty 1 and 2, IEC 265)	I	A	400	630	1250	400	630	1250	400	630	1250
Mainly capacitive breaking capacity (test duty 4, IEC 265)	I	A	150	150	150	45	45	45	80	80	80
Mainly inductive breaking capacity cos φ = 0,15		A	16	16	16	16	16	16	16	16	16
Rated earth fault breaking capacity, IEC 265											
Earth fault breaking capacity, fig. 6	I	A	150	150	150	70	70	70	25	25	25
Capacitive breaking capacity, fig. 7	I	A	90	90	90	40	40	40	21*	21*	21*
	* at 20,6 kV										
Max. breaking capacity in co-operation with fuses (IEC 420 1990-11)		A	1600	1600		800	800		800	800	
Max. fuse size	In	A	125	125		63	63		63	63	
Power frequency withstand voltage 50 Hz 1 min. - to earth and between poles		kV	35			45			55		
- across isolating distance		kV	45			60			70		
Impulse withstand voltage 1,2/50 us. - to earth and between poles		kV	75			95			125		
- across isolating distance		kV	85			110			145		
Pole distance	P	mm	150 and 210			170			235 and 275		
Max. operating torque at: - closing K/A mech.		Nm	115 - 120 Nm								
- opening K/A mech.		Nm	K-mech. 120 Nm / A-mech. 3 Nm								
Operating angle on the shaft		degrees	130								
Opening time		ms	40 - 60								
Dimensional drawings switch disconnector 12, 17.5 and 24 kV NAL with mechanism											

Type	FPS 2425 D	FPS 3625 D
Rated Voltage (Kv)	24	36
Rated Normal Current (A)	630 - 1600	630 - 1600
Rated Breaking Current (KA)	16 - 25	16 - 25
Duration of short Circuit (Sec)	3	3
Rated Frequency : (Hz)	50	50
Making Current (KA Peak)	40-62.5	40 - 62.5
Power Frequency Withstand Voltage (Kv)	50	70
Lightning Impulse Withstand Voltage (LIWL,Kv)	125	170
Rated Operating Sequence	IEC O-0.3 sec - CO -3 min -CO	
Creepage Distance to Earth (mm)	1260	1260
Creepage Distance Between Terminals (mm)	1260	1260
Closing Time (ms)	46	46
Opening Time (ms)	46	46
Dead Time (ms)	300	300

Motor

Universal series motor for voltage
110-125 V or 220-250 V,a.c. or d.c.

Rated voltage V	Starting current Instantaneous approx. A	Normal current at d.c. approx. A
220	20	4
110	40	8

Spring charging time 10-15 s

Heating elements

Power consumption		
Rated voltage V, AC	Continuously connected W	Thermostatically controlled W
210-240	50	200
110-127	50	200

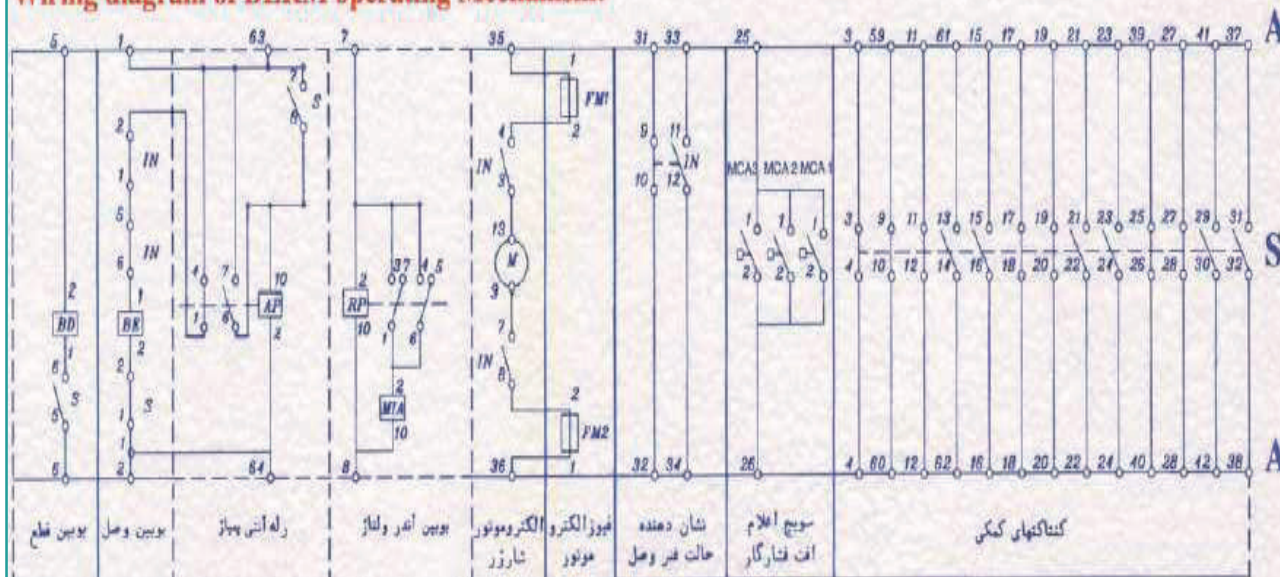
Values complying with IEC 56 (50 Hz) and ANSI C37 (60 Hz)

Rated Voltage	IEC ANSI	kV kV	72.5 72.5
Power frequency withstand voltage			
▪ 1 min dry	IEC	kV	140
▪ 1 min wet	IEC	kV	140
▪ 1 min dry	ANSI	kV	160
▪ 10 sec wet	ANSI	kV	140
Lightning impulse withstand voltage (LIWL)			
▪ Full wave 1.2/50 μ s	ANSI	kV	350
▪ Chopped wave 2 μ s	ANSI	kV	452
▪ Chopped wave 3 μ s	ANSI	kV	402
Creepage distance to earth 1) 2)		mm	1995
Creepage distance across break 1) 2)		mm	1995
Rated normal current		A	2000 / 2500
Rated breaking current	at 50 Hz	kA	31.5
	at 60 Hz	kA	25
First pole to clear factor			1.5
Making current / peak		kA	62.5 / 79.0
Closing time		ms	60
Opening time		ms	30
Total break time		ms	50
Dead time		ms	300
Duration of short circuit		s	3
Rated reclosing time, 60 Hz	ANSI	cycles	20
Rated operating sequence	IEC and ANSI		O - 0.3 sec - CO - 3 min - CO
	ANSI		CO - 15 sec - CO

TYPE of C.B.	Rated Voltage (kv)	Rated Current (A)	Rated Frequency (Hz)	Breaking Capacity	Dielectric Tests	
					Impulse KVp	Power Frequency KV rms
FP 0716 B	7.2	630	50	UP TO 18.4	60	20
FP 0731D	7.2	1250	50	UP TO 31.5	60	20
FP1216B	12	630	50	16	75	28
FP1225D	12	1250	50	29	75	28
FP 2416B	24	630	50	16	125	50
FP 2425D	24	1250	50	25	125	50
FP 3616B	36	630	50	16	170	70
FP 3625D	36	1250	50	25	170	70

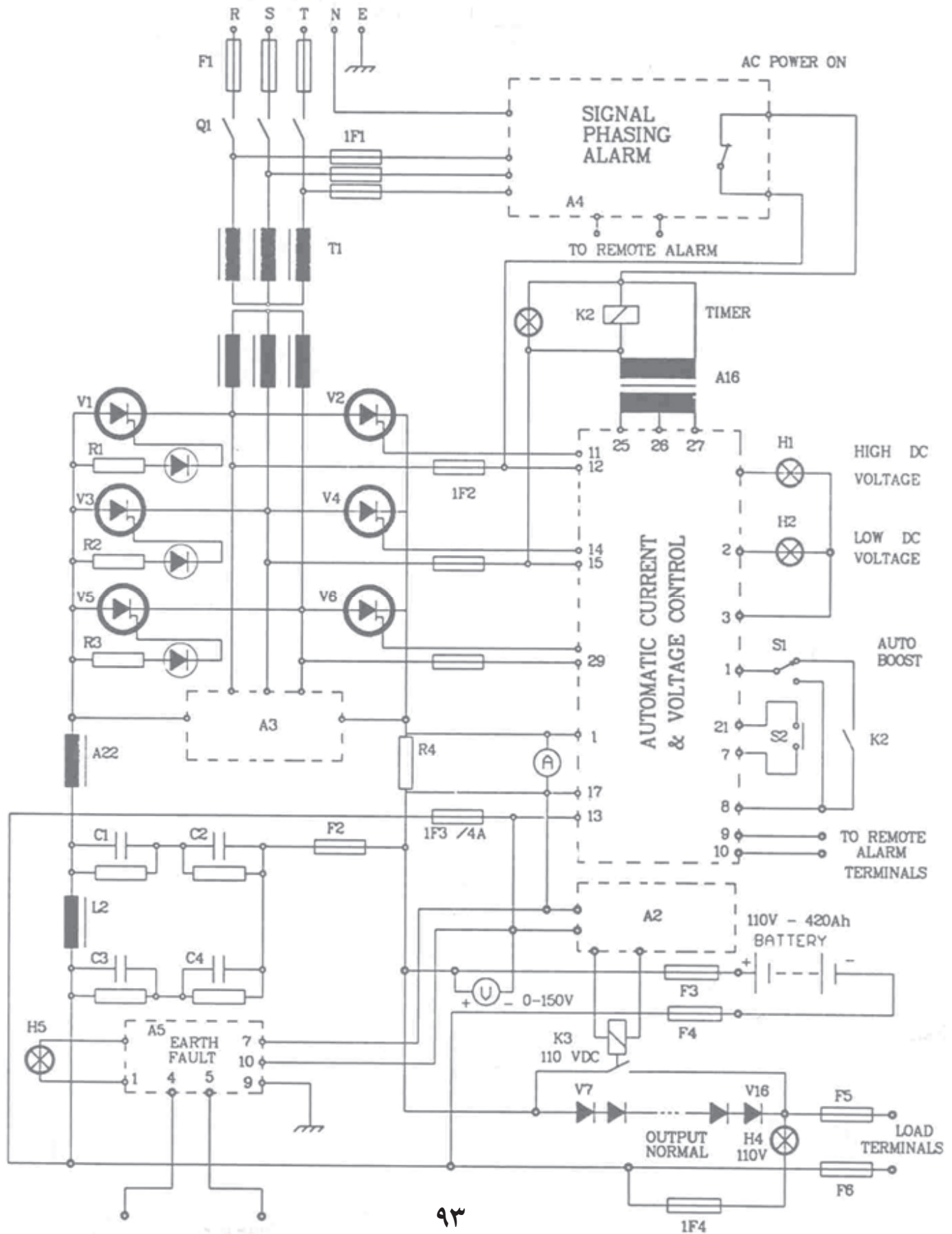
Operating cycle acc. to IEC Standards: *o-3 min - co - 3 min - co *o-0.3 sec- co-15 sec-co *co - 15 sec-co

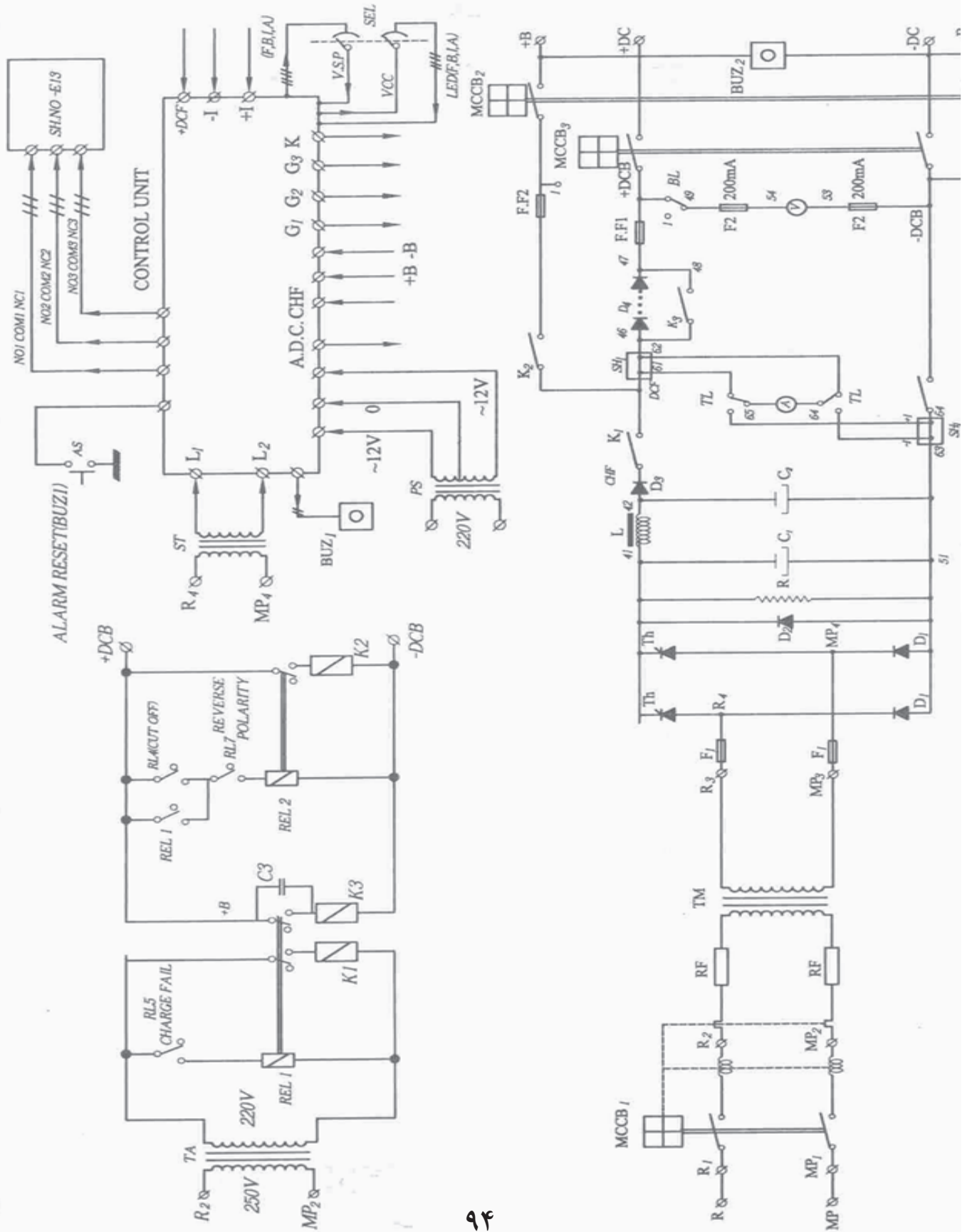
Wiring diagram of BLRM operating Mechanism:

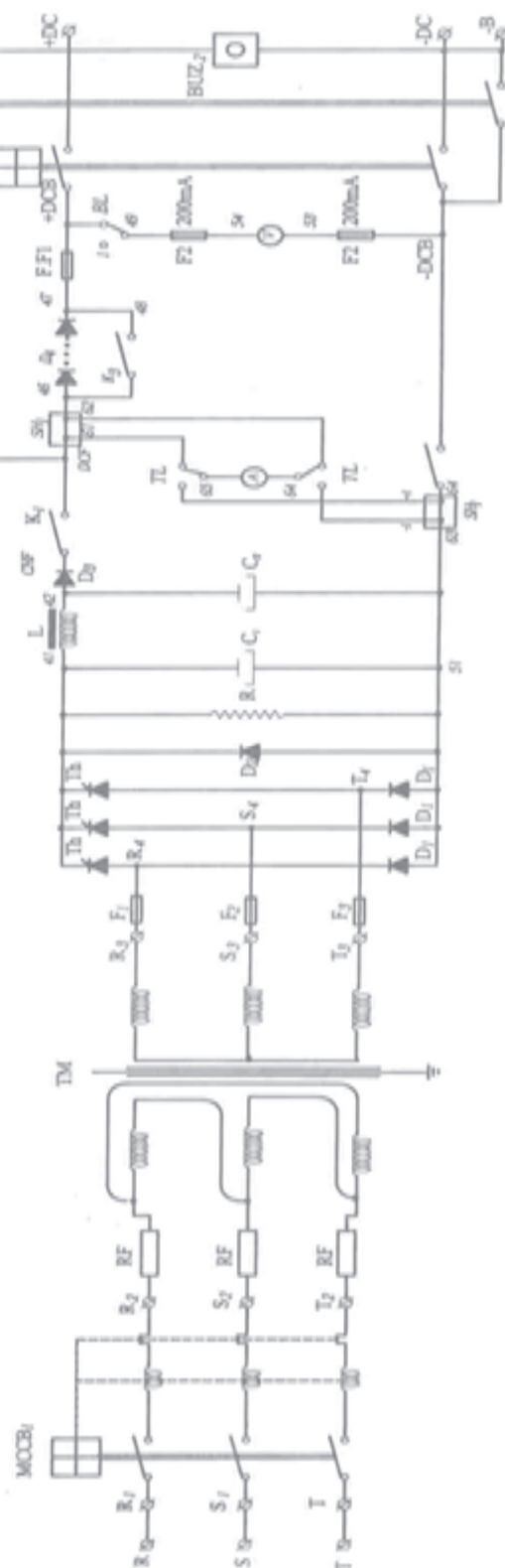


BD: Tripping coil, BE: Closing coil, AP: Anti pumping Relay, MIA: Under voltage coil, M: Motor, FM: Motor Fuse, IN: Motor Limit switch, MCA: Pressure switch, A: Terminals, S: Auxiliary contacts.

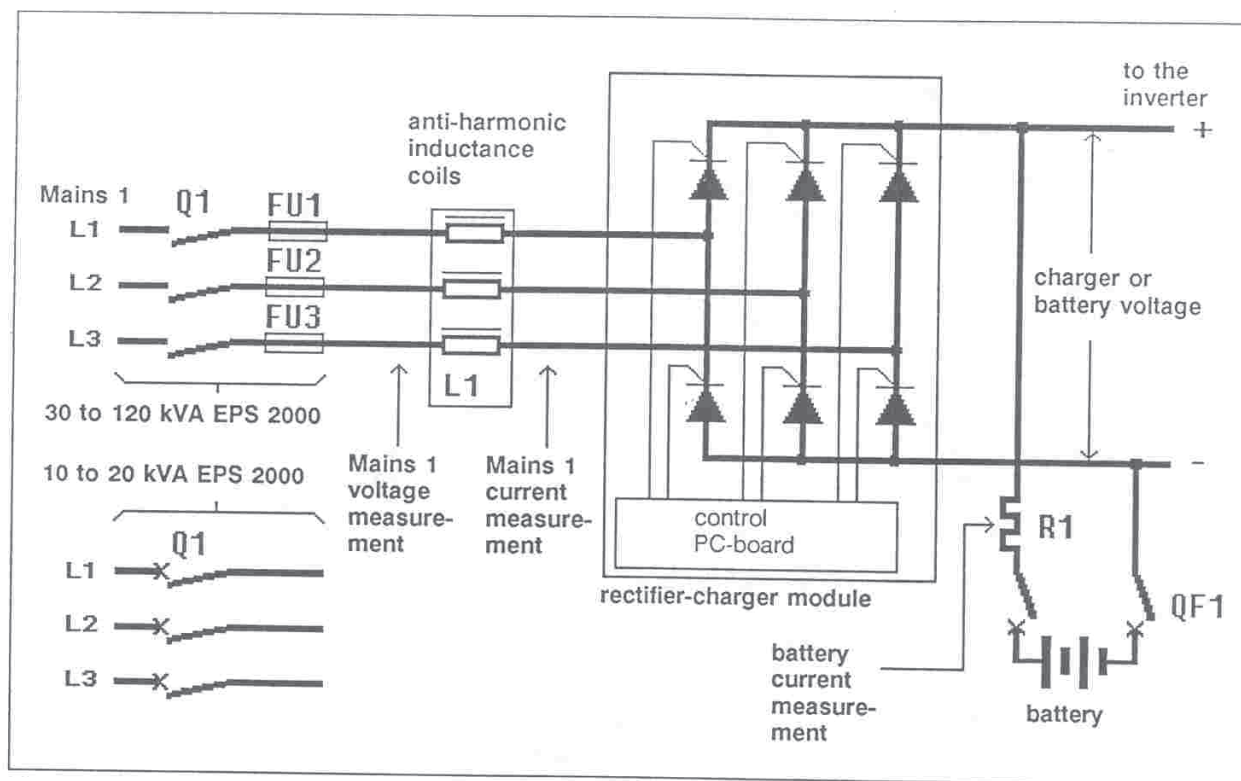
۱۳- مدارات قدرت و فرمان چند دستگاه باطری شارژر



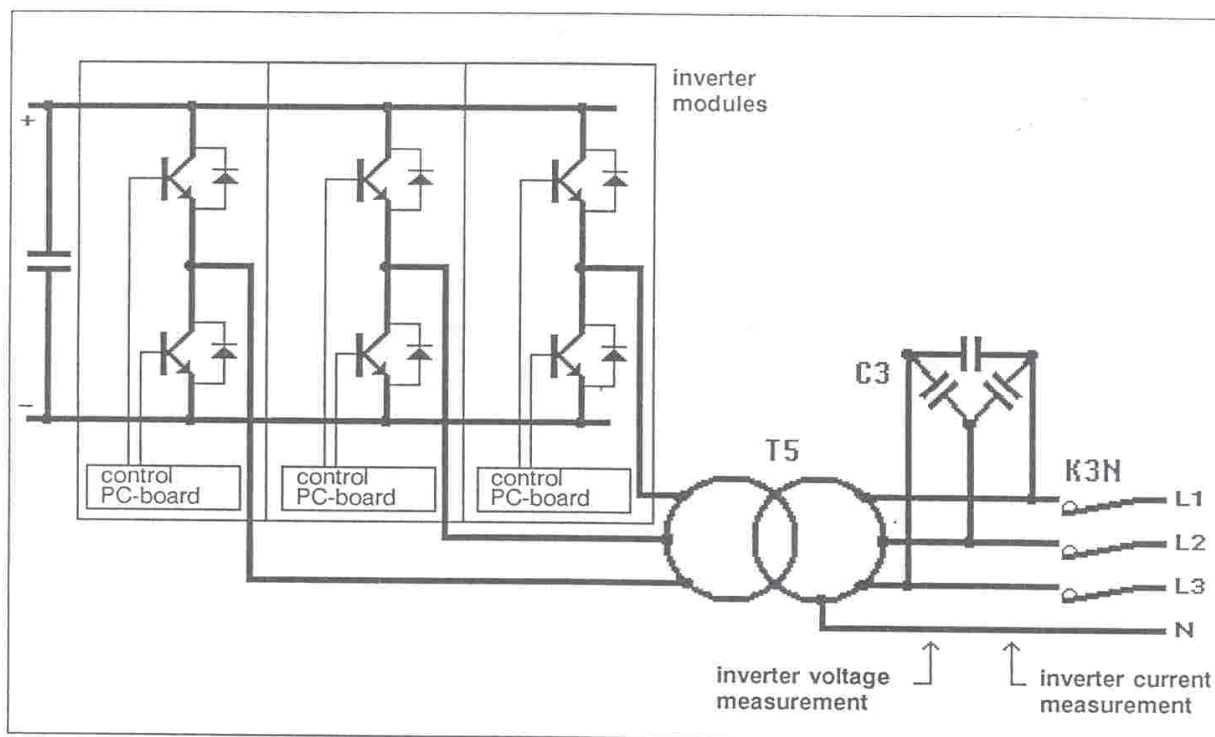




۱۴- اجزای الکترونیکی ، فیلتر و عناصر حفاظتی چند دستگاه UPS

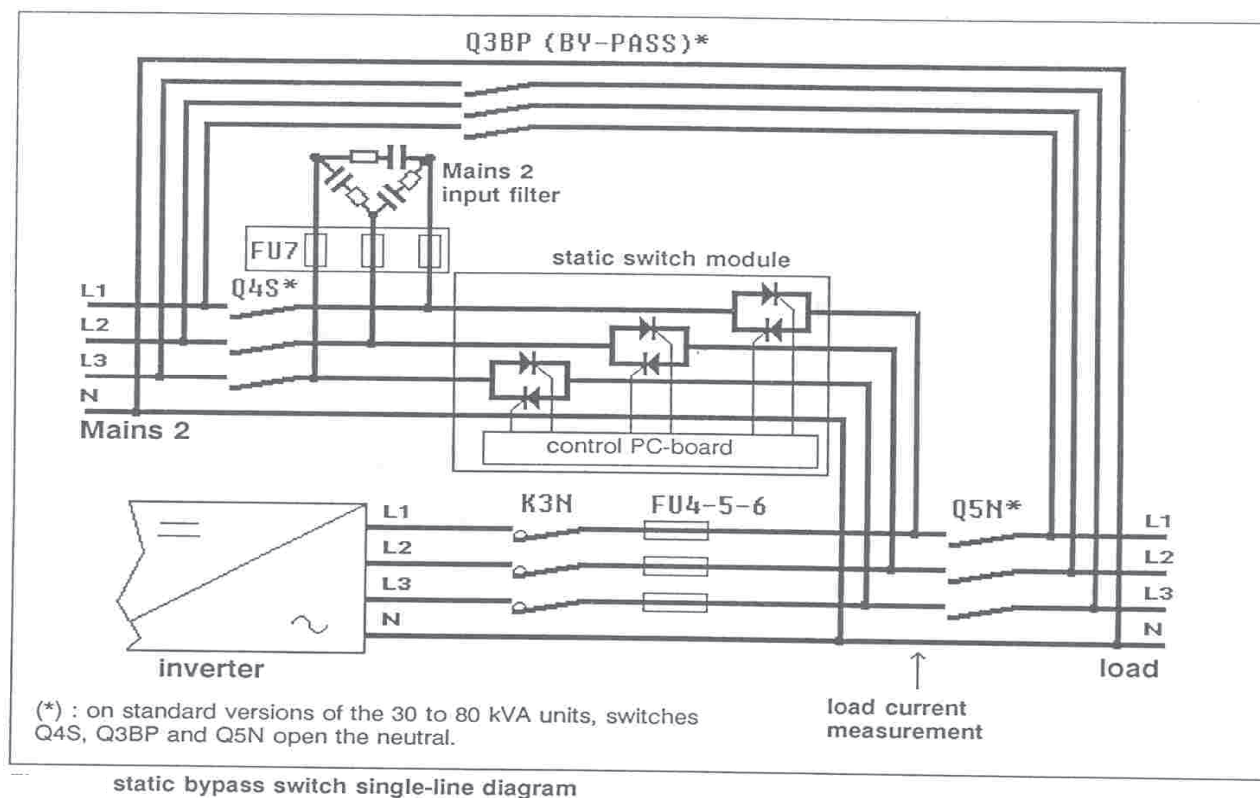


rectifier-charger single-line diagram

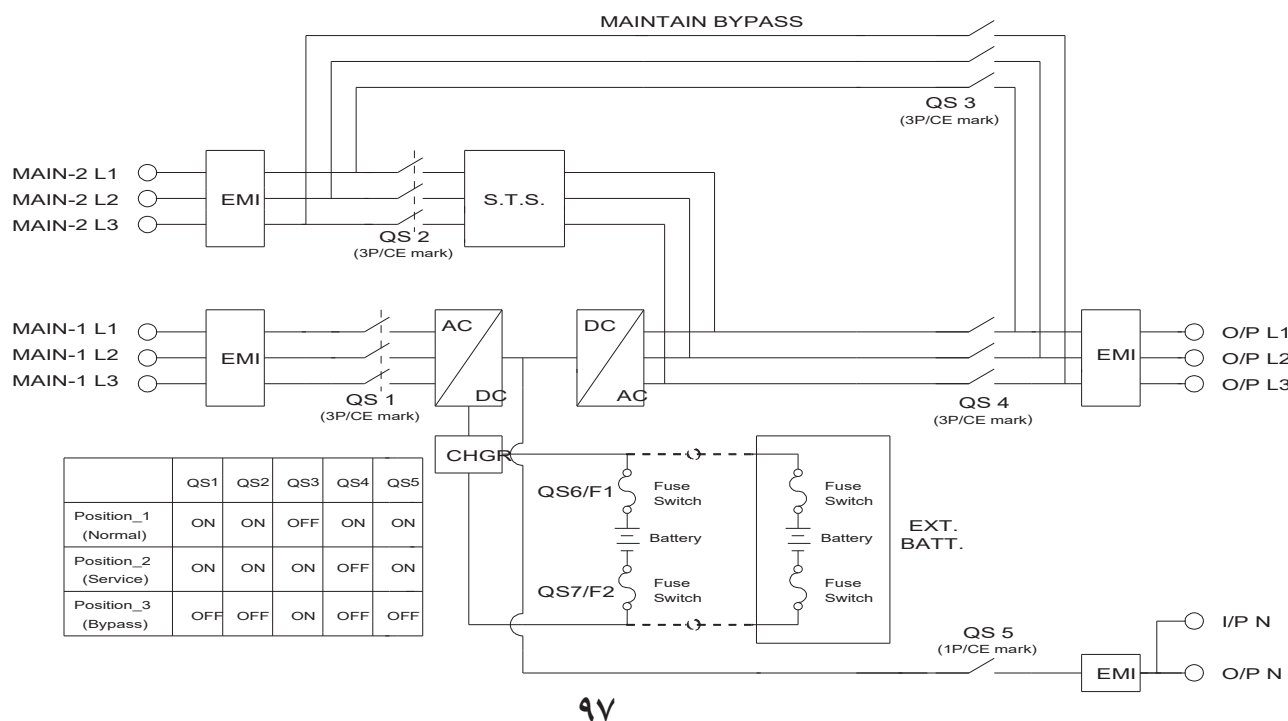


inverter single-line diagram

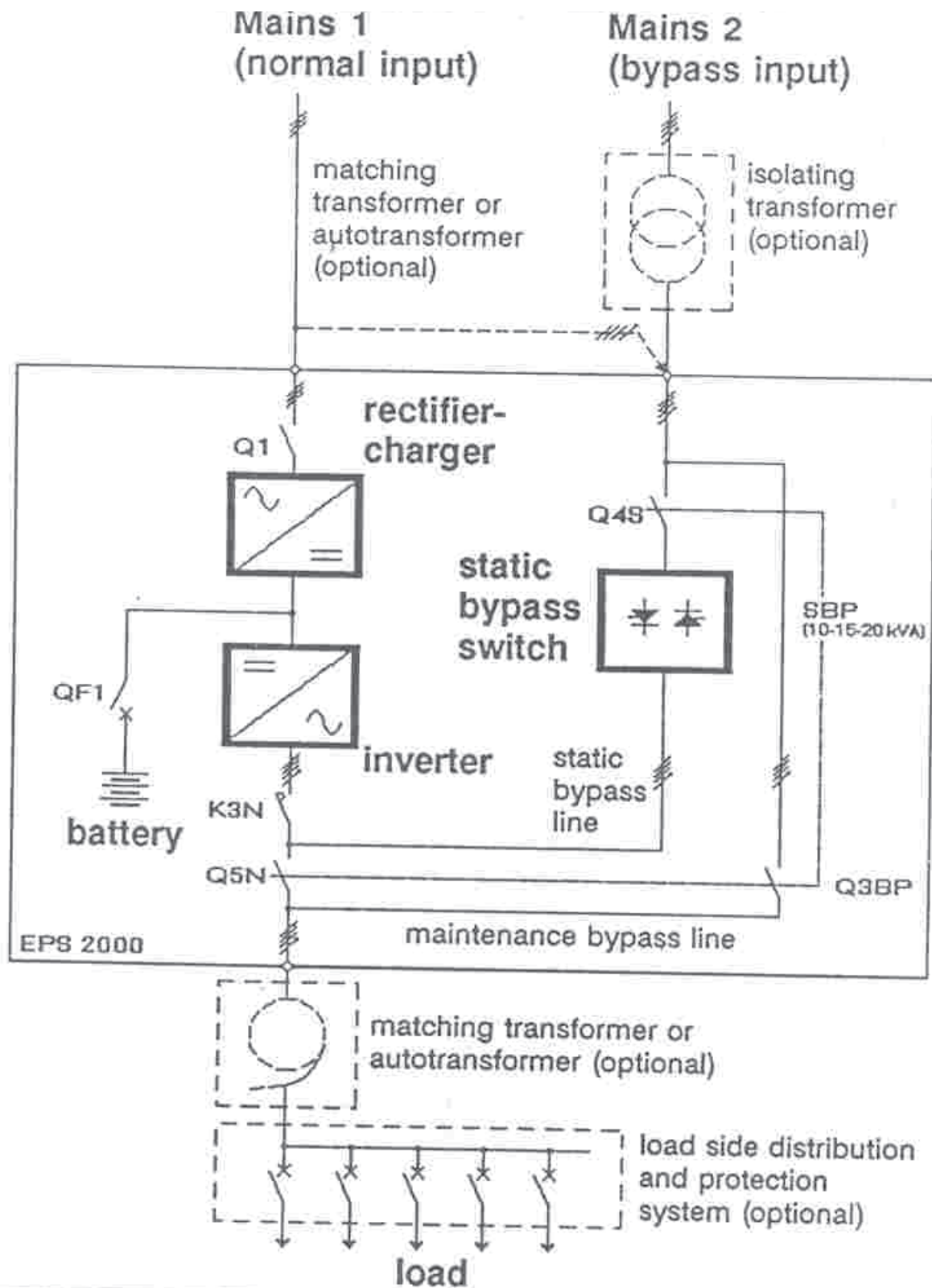
دیاگرام تک خطی یک دستگاه UPS و مجهز به سویچ استاتیکی



دیاگرام تک خطی یک نوع UPS با مسیر By pass براس سرویس و نگهداری



بلوک دیاگرام UPS



۱۵- شماره گذاری رله های حفاظتی و المان های برقی بر اساس کد ANSI

المان اصلی یا اولیه (Master Element)	۱
رله ی زمانی ، تأخیر در شروع یا بستن رله Time Delay Starting or Closing Relay	۲
رله ی تطبیقی جهت سیستم کنترل بهم پیوسته Ckecking or Interlock Relay	۳
کنتاکتور اصلی (Master contactor)	۴
وسیله ی متوقف کننده (Stopping Device)	۵
کلید اتوماتیک برق دستگاه (Start Circuit Breaker)	۶
کلید اتوماتیک مدار مثبت جریان مستقیم (Anode Circuit Breaker)	۷
کلید قطع مدار کنترل (Control Power Disconnecting Device)	۸
وسیله ی معکوس کننده ی جهت گردش ماشین (Reversing Device)	۹
کلید تعویض کننده ی ترتیب کار (Unit Sequency Switch)	۱۰
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۱۱
کنترل کننده ی سرعت زیاد (Over Speed Device)	۱۲
کنترل کننده تطبیق سرعت (Synchronounous Speed Device)	۱۳
کنترل کننده ی سرعت کم (Under Speed device)	۱۴

وسيله يکسان کننده سرعت يا فرکانس (Speed or Frequency Matching Device)	۱۵
.....(رزرو) (Reserved For Future Application)	۱۶
کلید قطع و وصل (Switching or Discharge Switch)	۱۷
وسيله تغيير شتاب (Accelerating or Decelerating Device)	۱۸
کنتاکتور واسطه بين شروع و کار معمولی (Starting To Running Transition Control)	۱۹
شير الکتریکی (Electrically Operated Valve)	۲۰
رله مسافت (Distance Relay)	۲۱
کلید اتوماتیک تعديل کننده (Equalizer Circuit Breaker)	۲۲
وسيله کنترل درجه حرارت (Temperature Control Device)	۲۳
.....(رزرو) (Reserved For Future Application)	۲۴
وسيله سنکرون کردن (Synchronizing or Synchronism Check Device)	۲۵
وسيله کنترل درجه حرارت کم و زياد (Appratus Thermal Device)	۲۶
رله ولتاژ کم (Under Voltage Relay)	۲۷
وسيله آشکار کننده ی شعله (Flame Detector)	۲۸

کنتاکتور جداکننده (Isolated Contactor)	۲۹
رله خبردهنده (خبر نوری) (Annunciator Relay)	۳۰
وصل کننده مدار تحریک مجزا (Separate Excitation Device)	۳۱
رله ی قدرت معکوس (Reverse Power Relay)	۳۲
کلید کنترل وضعیت (Position Switch)	۳۳
کلید موتوری جهت تنظیم مراحل کار دستگاه (Motor operated Sequency S witch)	۳۴
دستگاه بردارنده زغال و اتصال کوتاه کننده ی مدار (Brsh operated or slip ring Short Circuiting Device)	۳۵
وسیله ی جلوگیری از جابجایی قطب ها یا فازها (Polarity Device)	۳۶
رله جریان یا قدرت کم (Under Current or Under Power Relay)	۳۷
وسیله ی حفاظت یاتاقان (Bearing Protective Device)	۳۸
دستگاه کنترل شرایط مکانیکی (Mechanical Condition Monitor)	۳۹
رله میدان الکتریکی (قطع یا کاهش جریان میدان) (Field Relay)	۴۰
کلید اتوماتیک میدان الکتریکی (Field Circuit Breaker)	۴۱
کلید کار معمولی ماشین (Running Circuit Breaker)	۴۲

وسیله ی دستی انتخاب وضعیت (Manual Transfer or Selector Device)	۴۳
رله ی مراحل شروع کار ترتیبی واحد (Unit Squense Starting Relay)	۴۴
کنترل کننده ی شرایط جوی (Athomospheric Condition Monitor)	۴۵
رله تغییر فاز و عدم تعادل جریان (Reverse Phase or Phase Balance Current Relay)	۴۶
رله ولتاژ ترتیب و فاز (Phase Squence Voltage)	۴۷
رله ناتمام بودن عملیات ترتیبی (Incomplete Sequence Relay)	۴۸
رله حرارتی جهت ترانسفورماتور یا ماشین (Machine or Transformator Thermal Relay)	۴۹
رله لحظه ای جریان زیاد (Instantaneous Overcurrent or Rate of Rise Relay)	۵۰
رله زمانی جریان زیاد متناوب (AC Time Overcurrent Relay)	۵۱
کلید اتوماتیک قطع جریان متناوب (AC Cicuit Breaker)	۵۲
رله مربوط به تحریک کننده یا مولد جریان مستقیم (Exciter or DC Generator Relay)	۵۳
کلید اتوماتیک قطع سریع جریان مستقیم (High Speed DC Circuit Breaker)	۵۴
رله ضریب قدرت (Power Factor Relay)	۵۵
رله کنترل میدان الکتریکی (Field Application Relay)	۵۶

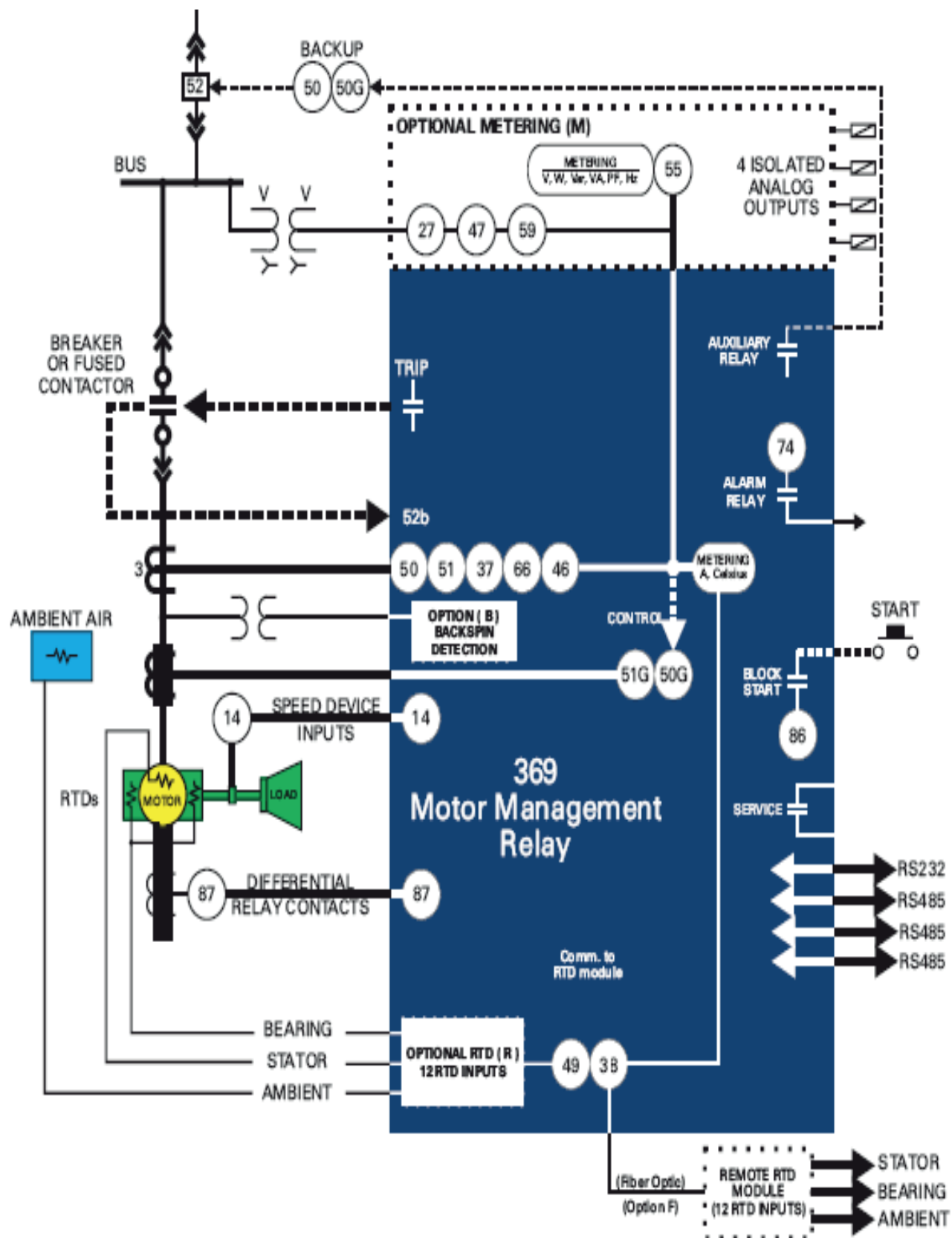
دستگاه حفاظتی جریان خطا (اتصال کوتاه و اتصال زمین) (Short Circuiting or Grounding Device)	۵۷
رله ی قطع تحریک یکسو کننده ی قدرت (Power Rectifire Misfire Relay)	۵۸
رله ولتاژ زیاد (Overvoltage Relay)	۵۹
رله اختلاف ولتاژ بین دو مدار (Voltage Balance Relay)	۶۰
رله اختلاف جریان بین دو مدار (Current Balance Relay)	۶۱
رله تأخیری در قطع (Time Delay Stopping or Oenning Relay)	۶۲
رله مربوط به فشار ، جریان ، ارتفاع جهت گاز یا مایع (Liquid or Gas Pressure , Level , or Flow Relay)	۶۳
رله حفاظت از اتصال زمین (Ground Protective Relay)	۶۴
تنظیم کننده ی دور (گاورنر) (Governor)	۶۵
وسیله ی کنترل تعداد اعمال (Notching or Jogging Device)	۶۶
رله زمانی جریان زیاد جهت دار متناوب (AC Directional Overcurrent Relay)	۶۷
رله ی محدود کننده (Blocking Relay)	۶۸
کلید دو حالتی دستی جهت امکان قطع و وصل یا کلید اتوماتیک (Permissive Control Device)	۶۹
مقاومت متغیر بوسیله ی موتور (رئوستات) (Electrically Operated Reostat)	۷۰
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۷۱
قطع کننده ی اتوماتیک جریان مستقیم (DC Circuit Breaker)	۷۲

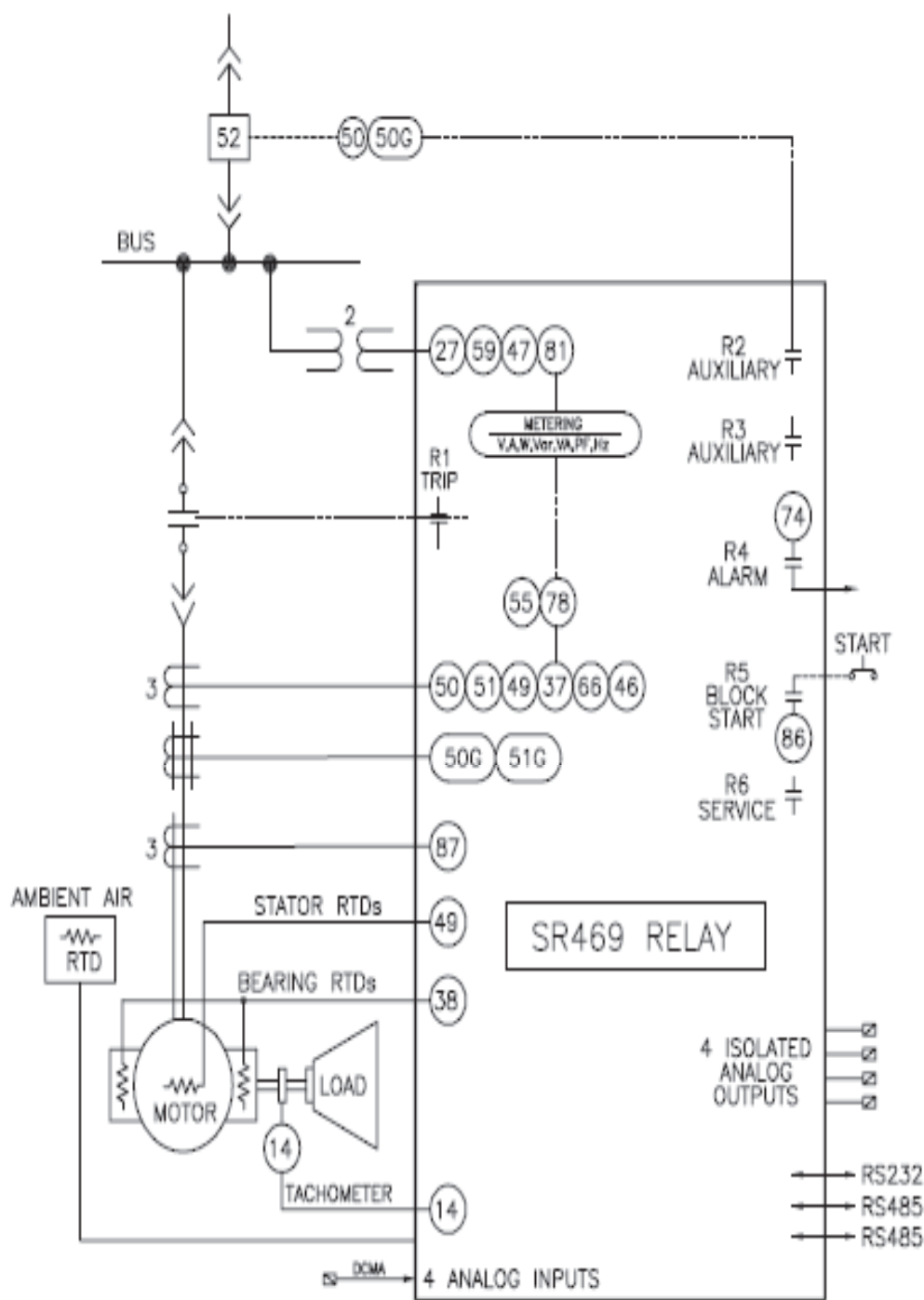
کنتاکتور بار مقاومتی (Load Resistor Contactor)	۷۳
رله خبری (سمعی و بصری) (Alarm Relay)	۷۴
وسیله ی تغییر وضعیت (کلید اتوماتیک) (Position Changing Mechanism)	۷۵
رله زمانی جریان زیاد مستقیم (DC Overcurrent Relay)	۷۶
مولد فرستنده ی پالس (Pulse Transmitter)	۷۷
رله حفاظتی اختلاف فاز (Phase Angle Measuring or out of Step Protective Relay)	۷۸
رله اتوماتیک اتصال مجدد جریان متناوب (AC Reclosing Relay)	۷۹
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۸۰
رله فرکانس کم یا زیاد (Frequency Relay)	۸۱
رله اتوماتیک اتصال مجدد جریان مستقیم (DC Reclosing Relay)	۸۲
رله اتوماتیک انتخاب یا تبدیل وضعیت (Automatic Selective Control or Transfer Relay)	۸۳
مکانیسم عمل (Operating Mechanism)	۸۴
رله فرستنده و گیرنده ی علائم سیگنال (Carrier or Pilot Wire Reciever Relay)	۸۵
رله قفل کننده (Locking out Relay)	۸۶

رله حفاظت مقایسه ای (Differential Protective Relay)	۸۷
موتور کمکی - موتور ژنراتور (Auxiliary Motor or Motor Generator)	۸۸
کلید خط سکسیونر (برق متناوب یا مستقیم) (Line Switch)	۸۹
وسیله ی تنظیم کمیت (Regulating Device)	۹۰
رله ولتاژ جهت دار (Voltage Directional Relay)	۹۱
رله ولتاژ و قدرت جهت دار (Voltage And Power Directional Relay)	۹۲
کنتاکتور تغییر میدان کمکی (Field Changing Contactor)	۹۳
رله قطع کننده ی کلید اتوماتیک (Trpping or Trip Free Relay)	۹۴
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۹۵
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۹۶
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۹۷
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۹۸
..... (رزرو) (Reserved For Future Application)	۹۹

۱۶- انواع رله های حفاظتی موتورهای AC

functions	ANSI code	Sepam types ⁽¹⁾											
		M02	M03	M04	M05	M06	M07	M08	M09	M11	M14	M15	M16
					M20				M21	M22			M23
protections													
thermal overload	49	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
phase overcurrent	50/51	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
earth fault (sensitive E/F)	50N/51N(G)	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
negative sequence / unbalance	46	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
locked rotor/excessive starting time	48/51LR	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
phase undercurrent	37	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
starts per hour	66	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
positive sequence undervoltage	27D		2	2		2	2	2	2	2	2	2	2
direction of rotation	47		1	1		1	1	1	1	1	1	1	1
directional earth fault	67N		1			1	1		1				
reverse real power	32P			1				1		1			
reactive overpower	32Q/40			1				1		1			
temperature set points	38/49T				6		6	6	6	6	6		6
					12				12	12			12
motor differential	87M					1	1	1			1		
metering													
phase currents (I1, I2, I3)		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
peak demand phase currents (I1, I2, I3)		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
voltages (U21, U32, U13)			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
real / reactive power (P, Q)			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
peak demand real / reactive power			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
power factor			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
frequency			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
accumulated real / reactive energy (±Wh, ±VArh)			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
tripping currents (I1, I2, I3, Io)		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
true rms current		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
disturbance recording		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
thermal capacity used		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
start inhibit time delay / number of starts before inhibition		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
temperature					■		■	■	■	■	■		■
phase rotation			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
unbalance ratio / unbalance current		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
starting time and current		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
residual current		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
residual voltage			■			■	■		■				
cumulative breaking current and number of breaks		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
differential current and through current						■	■	■			■		
control and monitoring													
open / close		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
lockout relay	86	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
inhibit closing	69	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
annunciation	30	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
load shedding		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
restart			■	■		■	■	■	■	■	■	■	■
logic discrimination	68	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
trip circuit supervision	74	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
detection of plugged connectors (DPC)	74	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
operation counter		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
running hours counter		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
phase fault trip counter		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■
disturbance recording triggering		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■





Typical applications in

- Pumps
- Fans
- Compressors
- Mills
- Shredders
- Extruders
- Debarkers
- Refiners
- Cranes
- Conveyors
- Chillers
- Crushers
- Blowers

۱۷- منابع و مراجع :

- ۱- جدول مهندسی برق و قدرت
تألیف: **Benz ، Heinks ، Starke**
مترجم : مهندس هاشمی
- ۲- راه انداز و توقف نرم موتورهای **AC**
از شرکت پرتو صنعت
- ۳- موتورهای الکتریکی و درایوهای آن
از شرکت **ABB**
- ۴- دستورالعمل سرویس و نگهداری تجهیزات
الکتریکی