

## Chương 2. Các đặc tính làm việc ở tải đối xứng của máy biến áp

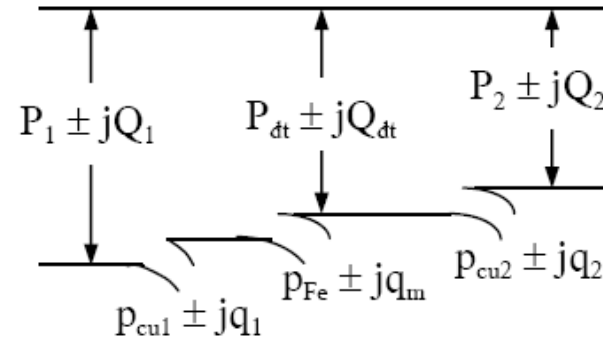
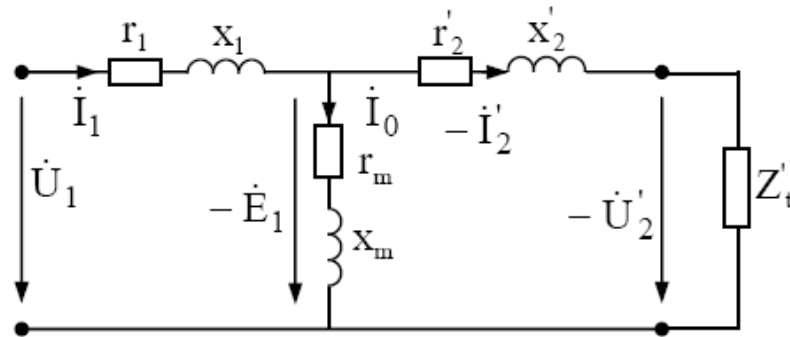
2.1. Giảm đồ năng lượng của máy biến áp

2.2. Độ thay đổi điện áp

2.3. Các phương pháp điều chỉnh điện áp của máy biến áp

2.4. Hiệu suất của máy biến áp

## 2.1. Giải đồ năng lượng của máy biến áp



Gọi  $P_1$  là công suất tác dụng đưa vào dây quấn sơ cấp mba:

$$P_1 = m_1 U_1 I_1 \cos \varphi_1 \quad (4.1)$$

Một phần công suất này bù vào :

- Tổn hao đồng trên điện trở của dây quấn sơ:  $p_{Cu1} = m_1 r_1 I_1^2$
- Tổn hao sắt trong lõi thép mba :  $p_{Fe} = m_1 r_m I_0^2$

Công suất còn lại gọi là công suất điện từ chuyển sang dây quấn thứ cấp:

$$P_{dt} = P_1 - (p_{Cu1} + p_{Fe}) = m_2 E_2 I_2 \cos \Psi_2 \quad (4.2)$$



Công suất ở đầu ra  $P_2$  của mba sẽ nhỏ hơn công suất điện từ một lượng chính bằng tổn hao đồng trên điện trở của dây quấn thứ :  $p_{cu2} = m_2 r_2 I_2^2 = m_1 r_2' I_2^2$ :

$$P_2 = P_{dt} - p_{cu2} = m_2 U_2 I_2 \cos \varphi_2 \quad (4.3)$$

Cũng tương tự như vậy, ta có công suất phản kháng nhận vào dây quấn sơ cấp:

$$Q_1 = m_1 U_1 I_1 \sin \varphi_1 \quad (4.4)$$

Công suất này trừ đi công suất để tạo ra từ trường tản ở dây quấn sơ cấp  $q_1 = m_1 x_1 I_1^2$  và từ trường trong lõi thép  $q_m = m_1 x_m I_0^2$ , phần còn lại là công suất phản kháng chuyển sang dây quấn thứ cấp:

$$Q_{dt} = Q_1 - (q_1 + q_m) = m_2 E_2 I_2 \sin \Psi_2 \quad (4.5)$$

Công suất phản kháng đưa đến phụ tải:

$$Q_2 = Q_{dt} - q_2 = m_2 U_2 I_2 \sin \varphi_2 \quad (4.6)$$

Trong đó  $q_2 = m_2 x_2 I_2^2$  để tạo ra từ trường tản ở dây quấn thứ.

Tải có tính chất điện cảm ( $\varphi_2 > 0$ ) thì  $Q_2 > 0$ , lúc đó  $Q_1 > 0$  và công suất phản kháng truyền từ dây quấn sơ cấp sang dây quấn thứ cấp.

Tải có tính chất điện dung ( $\varphi_2 < 0$ ) thì  $Q_2 < 0$ , nếu  $Q_1 < 0$ , công suất phản kháng truyền từ dây quấn thứ sang dây quấn sơ hoặc  $Q_1 > 0$ , toàn bộ công suất phản kháng từ phía thứ cấp và sơ cấp đều dùng để từ hoá MBA.

Sự cân bằng công suất tác dụng và phản kháng trình bày trên hình 4.2



## 2.2. Độ thay đổi điện áp và cách điều chỉnh

Độ thay đổi điện áp thứ cấp mba  $\Delta U$  là hiệu số số học giữa trị số điện áp thứ cấp lúc không tải  $U_{20}$  (điều kiện  $U_1 = U_{1đm}$ ) và lúc có tải  $U_2$ .

$$\Delta U = \frac{U_{20} - U_2}{U_{20}} = \frac{U'_{20} - U'_2}{U'_{20}}$$

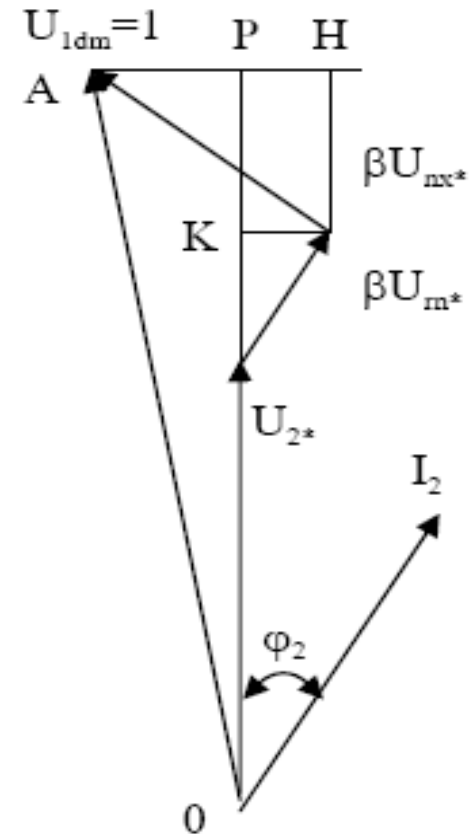
$$\Delta U = \frac{U_{1đm} - U'_2}{U_{1đm}} = 1 - \frac{U'_2}{U_{1đm}} = 1 - U'_{2*} \quad (4.7)$$

Xác định  $\Delta U$  bằng phương pháp giải tích.

Gọi  $\beta = \frac{I_2}{I_{2đm}} = \frac{I'_2}{I'_{2đm}}$ : hệ số tải của mba.

$\cos\varphi_2$ : hệ số công suất của mba.

Ta có: 
$$BC = \frac{r_n I_2}{U'_{1đm}} = \frac{r_n I'_{2đm}}{U'_{1đm}} \frac{I_2}{I'_{2đm}} = \beta U_{nr*}$$



Hình 4-3 Xác định  $\Delta U$  của mba

$$AB = \frac{x_n I_2'}{U_{1đm}} = \frac{x_n I_{2đm}'}{U_{1đm}} \frac{I_2'}{I_{2đm}'} = \beta U_{nx*}$$

Từ A hạ đường thẳng góc AP xuống  $OU_{2*}'$  và gọi AP = n và CP = m, ta có:

$$U_{2*}' = \sqrt{1 - n^2} - m$$

$$U_{2*}' \approx 1 - \frac{n^2}{2} - m$$

$$\Delta U_* = 1 - U_{2*}' = m + \frac{n^2}{2} \quad (4.7)$$

Tính m và n, ta được :

$$m = CK + KB = \beta(U_{nr*} \cos \varphi_2 + U_{nx*} \sin \varphi_2)$$

$$n = AH - HP = \beta(U_{nx*} \cos \varphi_2 - U_{nr*} \sin \varphi_2)$$

$$\text{Vậy } \Delta U_* = \beta(U_{nr*} \cos \varphi_2 + U_{nx*} \sin \varphi_2) + \beta^2 (U_{nx*} \cos \varphi_2 - U_{nr*} \sin \varphi_2)^2 / 2$$

Số hạng sau rất nhỏ có thể bỏ qua nên:

$$\Delta U_* = \beta(U_{nr*} \cos \varphi_2 + U_{nx*} \sin \varphi_2) \quad (4.8)$$

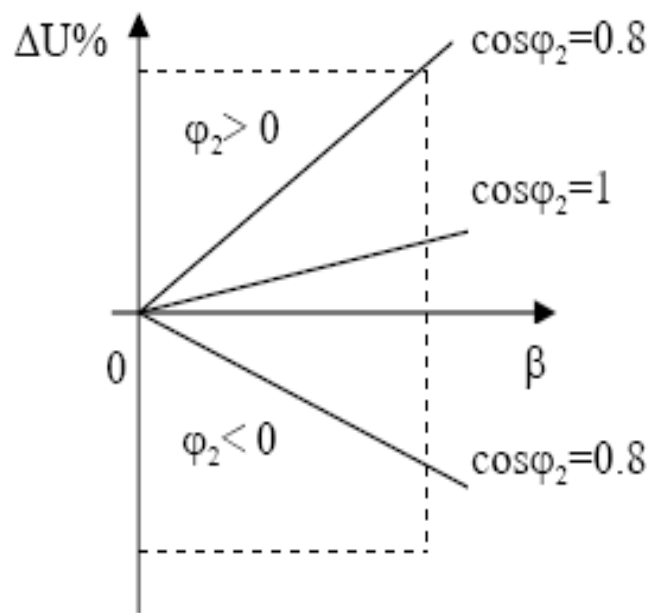
Tính  $\Delta U_*$  theo %, ta viết lại biểu thức trên:

$$\Delta U_* \% = \beta(u_{nr} \% \cos \varphi_2 + u_{nx} \% \sin \varphi_2) \quad (4.9)$$

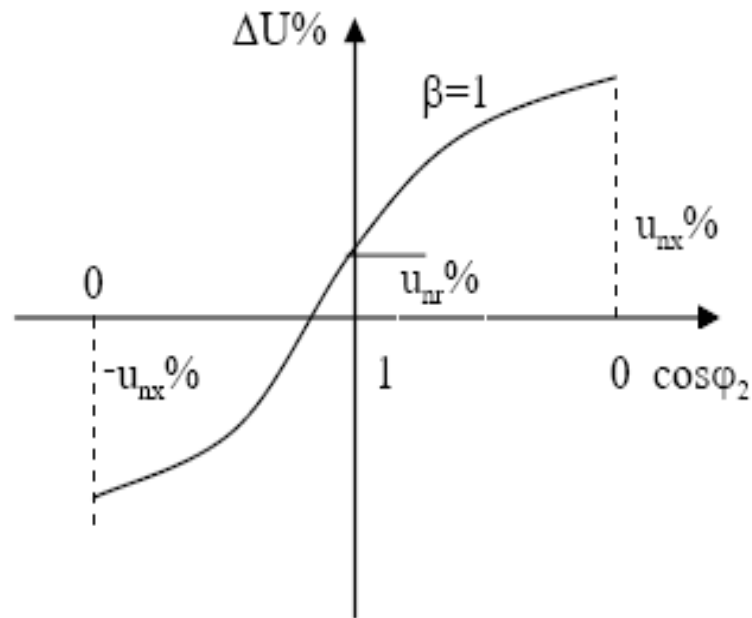
hoặc

$$\Delta U_* \% = \beta u_n \% (\cos \varphi_n \cos \varphi_2 + \sin \varphi_n \sin \varphi_2) \quad (4.10)$$





(a)



(b)



**Hình 4-4**

a. Quan hệ  $\Delta U = f(\beta) \mid_{\cos \varphi_2 = \text{const}}$

b. Quan hệ  $\Delta U = f(\cos \varphi_2) \mid_{\beta = \text{const}}$

Hình 4.4 cho biết các quan hệ  $\Delta U = f(\beta)$  khi  $\cos \varphi_2 = C^{\text{te}}$  và  $\Delta U = f(\cos \varphi_2)$  khi  $\beta = C^{\text{te}}$ .

## 2.3. Các phương pháp điều chỉnh điện áp của MBA



### 4.3.1. Thay đổi số vòng dây khi máy ngừng làm việc:

Dùng cho các máy biến áp hạ áp khi điện áp thứ cấp thay đổi hoặc khi điều chỉnh điện áp theo đồ thị phụ tải hàng năm.

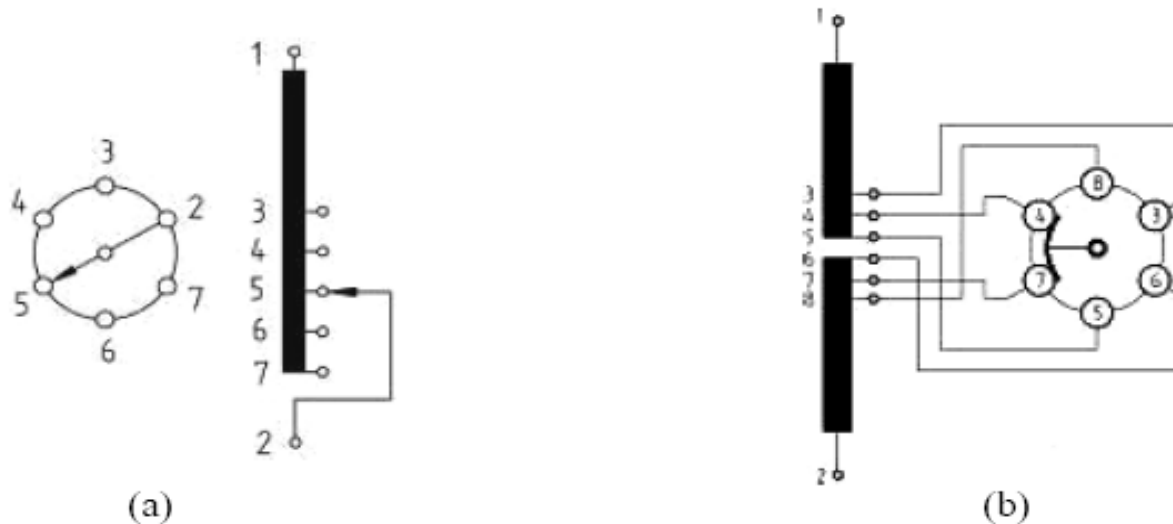
Đối với mba công suất nhỏ : một pha có 3 đầu phân nhánh :  $\pm 5\%U_{dm}$ .

Đối với mba công suất lớn : một pha có 5 đầu phân nhánh:  $\pm 2 \times 2.5\%U_{dm}$

Việc thực hiện đổi nối khi máy ngừng làm việc, nên thiết bị đổi nối đơn giản, rẻ tiền, đặt trong thùng dầu và tay quay đặt trên nắp thùng.

Các đầu phân áp đưa ra cuối cuộn dây thì việc cách điện chúng dễ dàng hơn (hình 4.5a).

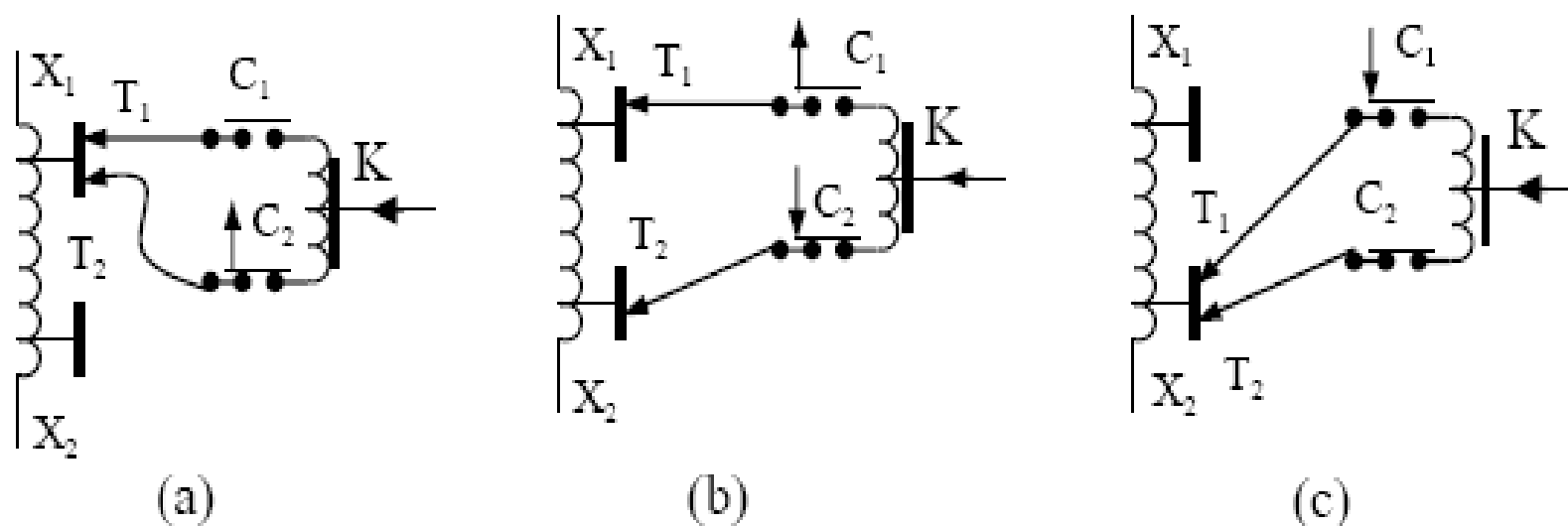
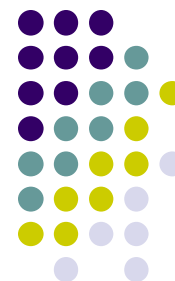
Các đầu phân áp đưa ra giữa cuộn dây thì lực điện từ đối xứng và từ trường tản phân bố sẽ đều (hình 4.5b).



Hình 4-5 Các kiểu điều chỉnh điện áp của mba

#### 4.4.1. Thay đổi số vòng dây khi máy đang làm việc (điều áp dưới tải)

Trong hệ thống điện lực công suất lớn, nhiều khi cần phải điều chỉnh điện áp khi máy biến áp đang làm việc để phân phối lại công suất tác dụng và phản kháng giữa các phân đoạn của hệ thống. Các MBA này có tên gọi là MBA điều chỉnh dưới tải. Điện áp thường được điều chỉnh từng 1% trong phạm vi  $\pm 10\%U_{dm}$ .



**Hình 4-6** Thiết bị đổi nối và quá trình điều chỉnh điện áp của mba điều chỉnh dưới tải

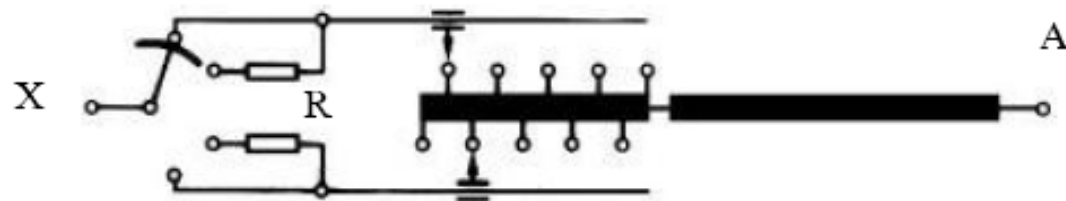




Việc đổi nối các đầu phân áp trong MBA điều chỉnh dưới tải phức tạp hơn và phải có cuộn kháng K (hình 4.6) để hạn chế dòng điện ngắn mạch của bộ phận dây quấn bị nối ngắn mạch khi thao tác đổi nối. Hình 4.6 cũng trình bày quá trình thao tác đổi nối từ đầu nhánh  $X_1$  sang đầu nhánh  $X_2$ , trong đó  $T_1, T_2$  là các tiếp xúc trượt;  $C, C_2$  là công-tắc-tơ. Ở vị trí (a và c) dòng qua cuộn kháng K theo hai chiều ngược nhau, nên từ thông trong lõi thép gần bằng không, điện kháng X của cuộn kháng rất bé. Trong vị trí trung gian (b) dòng ngắn mạch chạy qua K cùng chiều nên có từ thông  $\phi$  và X lớn, làm giảm dòng ngắn mạch  $I_n$ .

Công-tắc-tơ  $C_1, C_2$  đặt riêng trong thùng dầu phụ gắn vào vách thùng dầu, vì quá trình đóng cắt công-tắc-tơ làm bắn dầu.

Trên hình 4.7 trình bày sơ đồ nguyên lý của bộ điều áp dưới tải dùng điện trở R. Điện trở R làm chức năng hạn chế dòng điện ngắn mạch. Còn hình 4.8 cho ta thấy việc bố trí bộ điều áp dưới tải trong thùng mba.



Hình 4-7 Nguyên lý điều áp dưới tải dùng điện trở R

## 2.4. Hiệu suất của máy biến áp

Hiệu suất của mba là tỉ số giữa công suất đầu ra  $P_2$  và công suất đầu vào  $P_1$ :

$$\eta\% = \frac{P_2}{P_1} 100 \quad (4.11)$$

Hiệu suất mba nhỏ hơn 1 vì quá trình truyền tải công suất qua mba có tổn hao đồng và tổn hao sắt. Ngoài ra còn kể đến tổn hao do dòng điện xoáy trên vách thùng dầu và bu lông lắp ghép.

Như vậy biểu thức (4.11), có thể viết lại :

$$\eta\% = \left(1 - \frac{\sum p}{P_2 + \sum p}\right) 100 \quad (4.12)$$

với  $\sum p = p_{cu1} + p_{cu2} + p_{Fe}$

Ta đã có phân trước:

$$p_{Fe} = P_0$$

$$p_{cu1} + p_{cu2} = r_1 I_1^2 + r_2 I_2^2 = r_n I_2^2 = r_n I_{2dm}^2 \left(\frac{I_2}{I_{2dm}}\right)^2 = P_n \beta^2$$

$$P_2 = U_2 I_2 \cos \varphi_2 \approx U_{2dm} I_{2dm} \frac{I_2}{I_{2dm}} \cos \varphi_2 = \beta S_{dm} \cos \varphi_2$$

Thế vào (4.12), ta có :

$$\eta\% = \left(1 - \frac{P_0 + \beta^2 P_n}{\beta S_{dm} \cos \varphi_2 + P_0 + \beta^2 P_n}\right) 100 \quad (4.13)$$





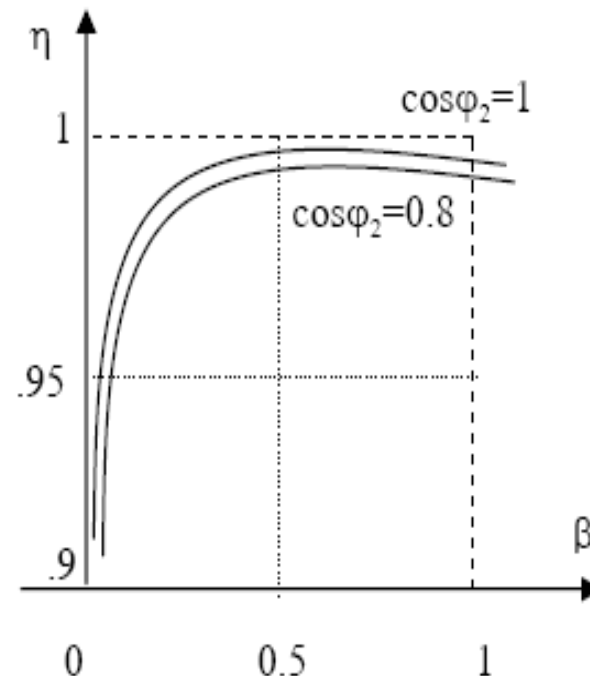
Thường thì các tổn hao rất nhỏ so với công suất truyền tải nên hiệu suất  $\eta$  mba rất cao. Đối với mba dung lượng lớn, hiệu suất đạt tới trên 99%.

Ta thấy  $\eta = f(\beta, \cos\varphi_2)$ , cho  $\cos\varphi_2 = \text{const}$ , ta tìm hiệu suất cực đại  $\eta_{\max}$  :

$$\begin{aligned} \frac{d\eta}{d\beta} = 0 &\rightarrow \beta_{\max}^2 P_n = P_0 \\ \rightarrow \beta_{\max} &= \sqrt{\frac{P_0}{P_n}} \quad (4.14) \end{aligned}$$

Hiệu suất m.b.a đạt giá trị cực đại khi tổn hao không đổi bằng tổn hao biến đổi hay tổn hao sắt bằng tổn hao đồng.

$$\begin{aligned} \frac{P_0}{P_n} = 0,2 &\rightarrow 0.25 \\ \Rightarrow \beta_{\max} &= 0.45 \rightarrow 0.5 \end{aligned}$$



Hình 4-9 Quan hệ  $\eta = f(\beta)$  |  $\cos\varphi_2 = \text{const}$

Trên hình 4.9 trình bày quan hệ hiệu suất  $\eta = f(\beta)$  khi  $\cos\varphi_2 = \text{const}$ .