

MOOTTORI DATAA OHJELMISTOANTURI



Sähkömoottorit kuuluvat tänä päivänä suurimpiin ja tavallisimpiin kuluttajiin teollisuudessa ja muissa asennuksissa. Sähkömoottoreiden kyky muuntaa sähköinen energia mekaaniseksi energiaksi tekevät kyseisistä moottoreista taloudellisesti erittäin tärkeitä, minkä ansiosta yksikään asennus- tai konesuunniteltija ei voi sivuttaa niitä.

Chauvin Arnoux on yhteistyössä Labcom lonescon kanssa kehittänyt analyyttisen ja diagnostisen ympäristön sisäänrakennettuna verkkoanalysaattoreihin sähkönkäytön valvontaa varten.

Tämä fyysiseen ja staattiseen malliin perustuvan yhteistyön ansiosta, on Chauvin Arnoux kehittänyt ohjelmistoanturin, joka kykenee tarjoamaan kaikki moottoriparametrit.

PEL104:n avulla tehtyjen jännite- ja virran mittaamiseen perustuvien energia- ja tehomittausten avulla voidaan saada kattavaa ja välitöntä tietoa esimerkiksi koskien moottorin pyörimisnopeutta, tehokkuutta sekä

Kunnossapito

Mekaniikka

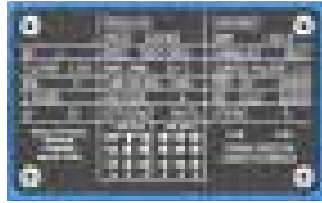
Moottorit





Chauvin Arnoux'n kehittämä **ohjelmistoanturi** sisältää monen sadan moottorin profiilin kattavan tietokannan.

Syöttämällä moottorin merkintäkilvestä saadut tiedot mahdollistaa sen, että mittaaaja voi tarkastella moottorin tietoja reaaliajassa ilman erillisten antureiden käyttöä.



3663 kW
4156 VAR
2078 VA
TAN 0,25

Merkintäkilpi	Mittaukset
moottorin	Sähköteho Pe



ANDROID sovellus

Ohjelmistoanturi on käytettävissä PEL100 ANDROID sovelluksen kautta. Sovellus on saatavilla älypuhelimelle ja tablettitietokoneelle.

Ladattavissa ilmaiseksi



Laskenta 1

- PM: mekaaninen teho
- h: tehokkuus



Laskenta 2

- N: nopeus
- T: mekaaninen vääntömomentti



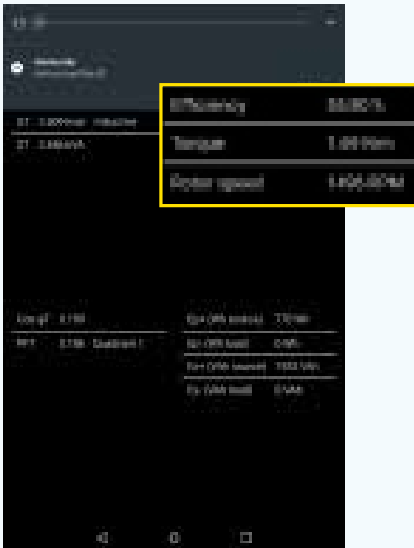
Moottorin pyörimisnopeus on yhtä kuin synkroninen nopeus miinus liukuma. Synkroninen nopeus on yhtä kuin taajuus jaettuna napapariien määrällä.

Moottorin tehokkuus vastaa suoraan akselin päästä mitattua nopeutta liukuman jälkeen. Tämä voidaan määrittää laskemalla hyödyllisen energian ja absorboidun energian välinen suhde.

Moottorin vääntömomentti on akselille kohdistuva pyörimismomentti (ilmoitetaan muodossa Nm), jonka vaikutus perustuu kahteen yhtä suureen, mutta vastakkaisiin suuntiin kohdistuviin voimiin. Korkea vääntömomentti tarkoittaa korkeaa voimaa.

Ohjelmistoanturin tiedot

Teho jopa 750 kW
Nopeus jopa 3600 RPM
Vääntömomentti jopa 10 000 N.m



Käyttäjä voi tarkastella saatuja mittaustuloksia ANDROID-yksiköltä. Sovellus on monikielinen