



Máquinas Rotativas CA

IES POLITÉCNICO DE VIGO
Miguel C. Garcia Allegue

MÁQUINAS ELÉCTRICAS CA



1. Constitución das máquinas - Clasificación;
2. Balance de potencias;
3. Velocidades de xiro;
4. Placa de características;
5. Conexionado de motores;
6. Mantemento do motor;
7. Normas internas de reparación de motores;
8. Mantemento do motor;
9. Infografía.

Máquinas Rotativas CA

Máquina eléctrica	Tipo de corriente	
	Corriente continua	Corriente alterna
Generadores	Dinamo (con excitación) { Independiente Serie Shunt o derivación Compound }	Alternador { Monofásico Trifásico Polos lisos Polos salientes }
Motores	Motor (con excitación) { Independiente Serie Shunt o derivación Compound }	Monofásicos { Inducción { Jaula { Fase partida Condensador Espira de sombra }

 {
 Rotor devanado

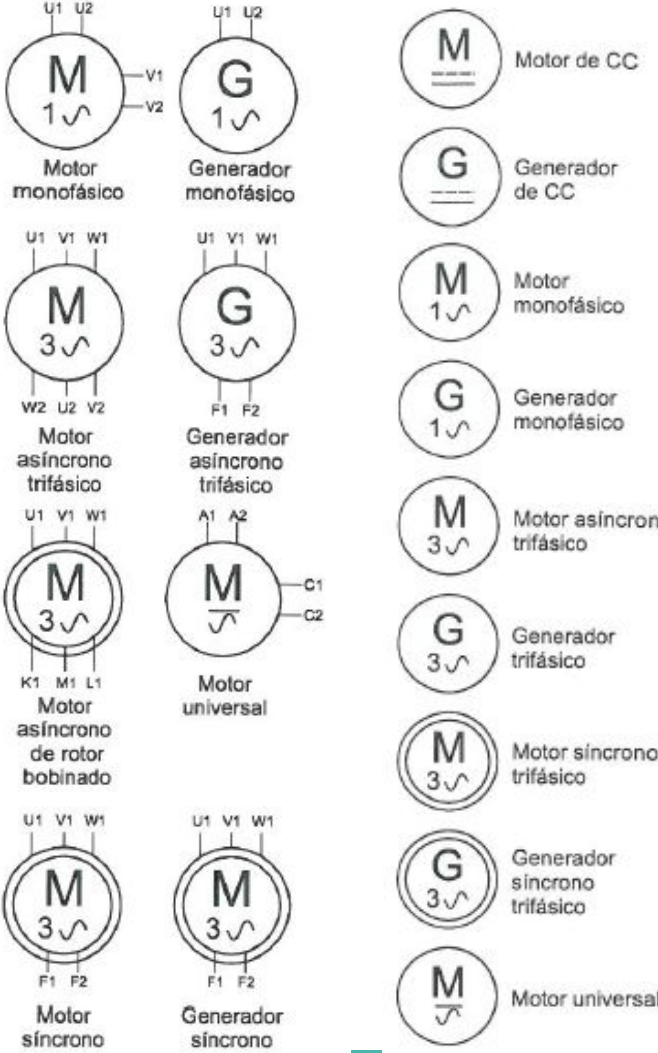
{
 Repulsión
 Repulsión en arranque
 Repulsión-inducción
 }

 Sincrono
 {
 Histéresis
 Reluctancia
 Imán permanente
 }

 Polifásicos
 {
 Inducción
 {
 Jaula de ardilla
 Rotor devanado
 }

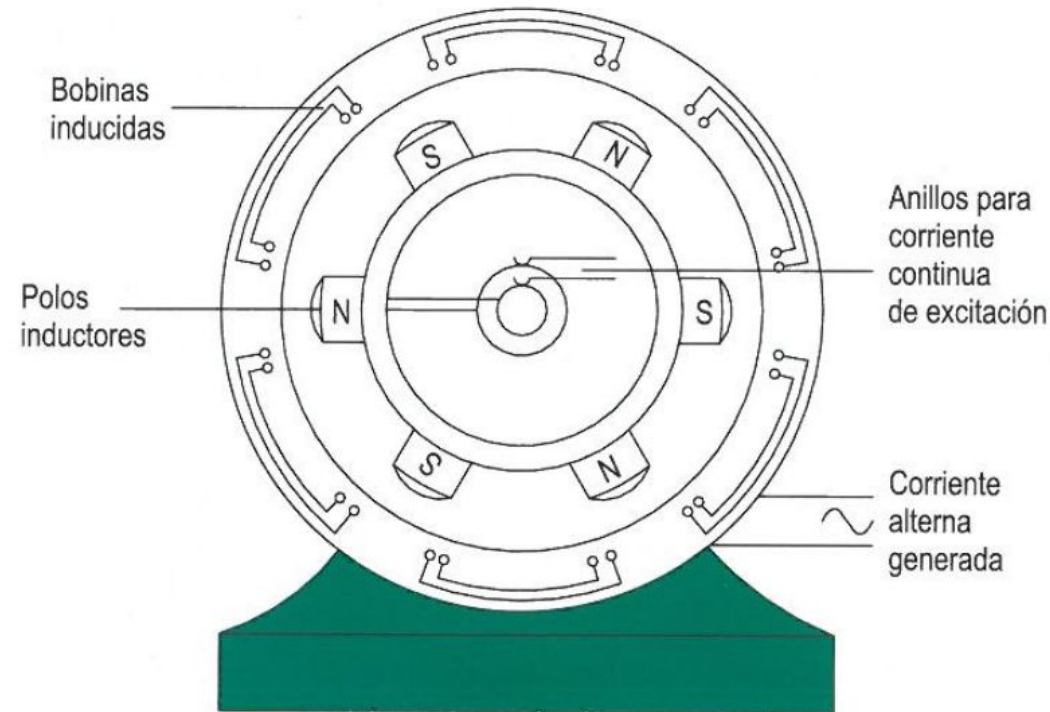
Sincronos

Universales



1.1. Alternador

- Produce unha diferenza de potencial;



Elementos constructivos:

- **Rótor:**
 - móvese a velocidade constante no interior do inducido
 - alternadores importantes, **inductores acostuman a ser de polos saíntes (Centrais Hidroelécticas;**
 - velocidade de xiro: 75- 1000 rpm



1.1. Alternador

Elementos constructivos:

- **Estátor:**

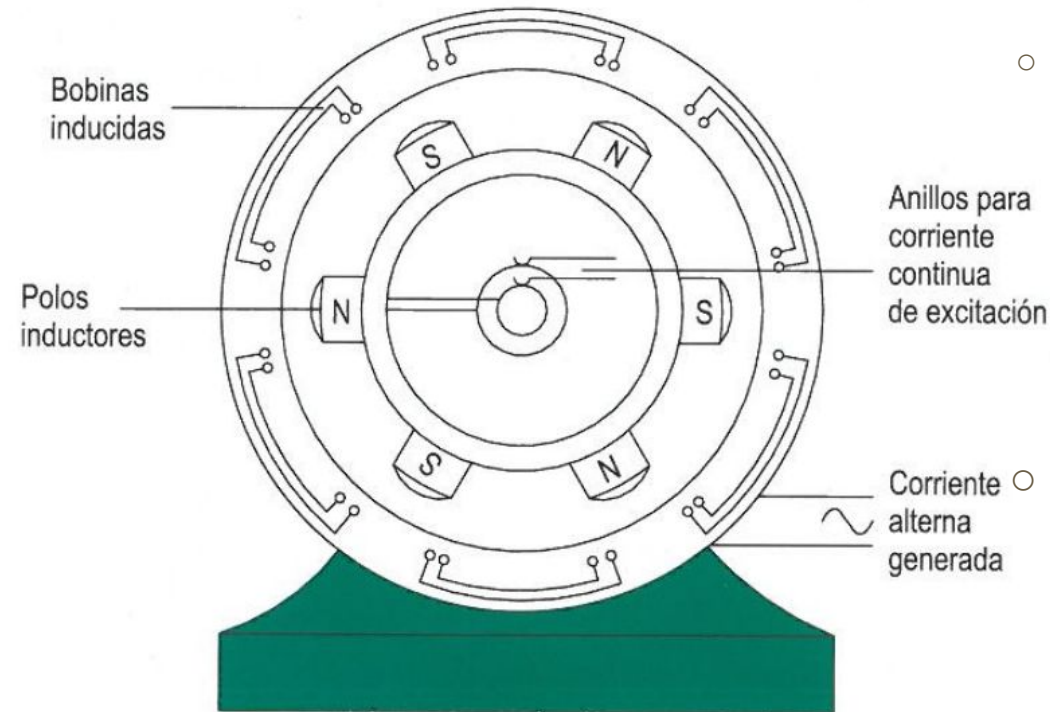
- Chapas apiladas e troqueladas formando ranuras
- Arrollamentos unidos entre sí, **circuito inducido** (monofásico ou trifásico);

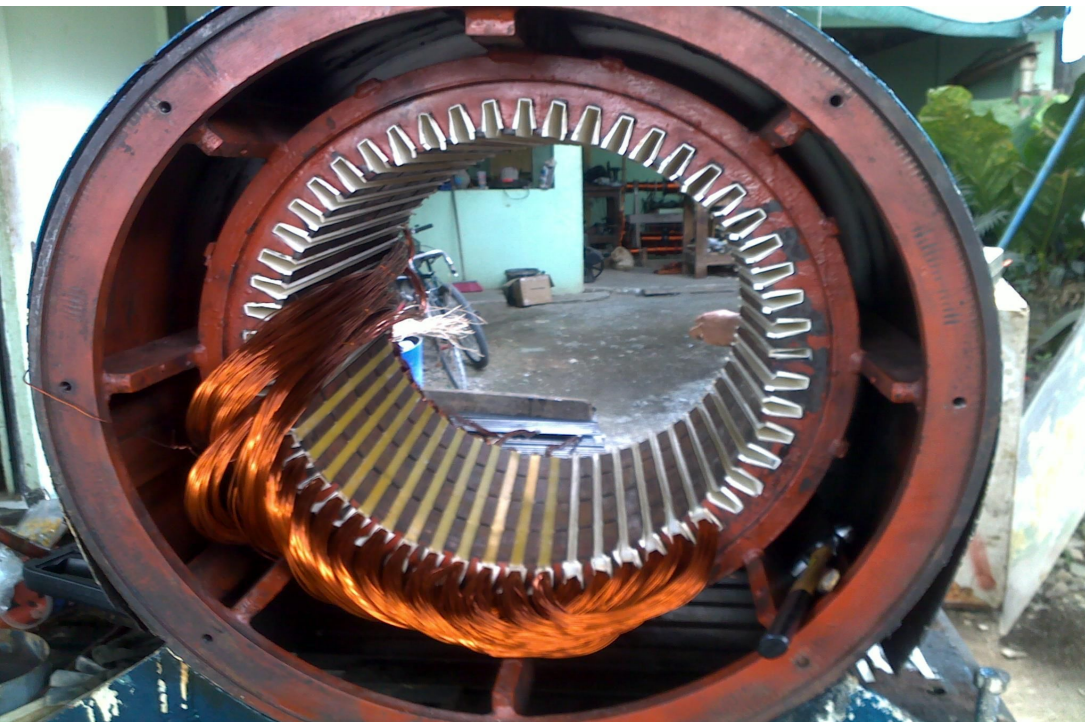
$$f = \frac{p \cdot n}{60}$$

- f : frecuencia en Hz;
- n : Velocidade en r.p.m.
- p : Pares de polos

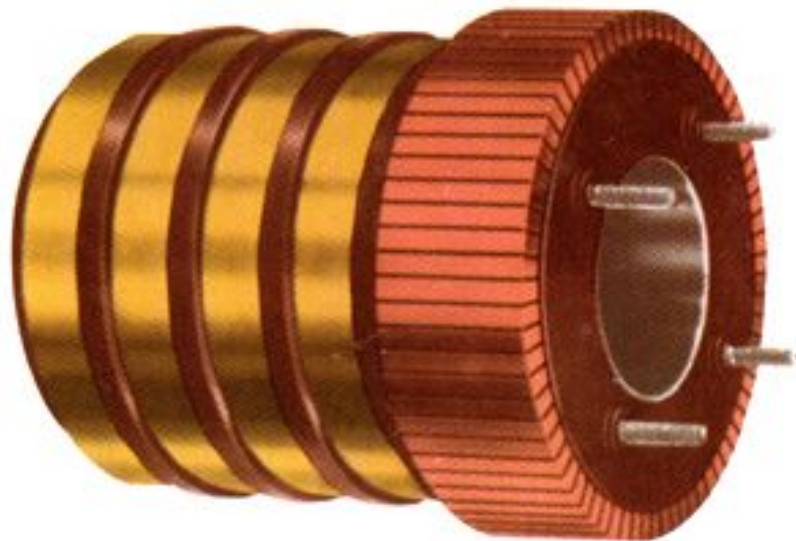
Colector de anillos:

- dous aneis sobre os que frotan as escobillas, por onde se suministra a CC de excitación ao bobinado inductor.





Rotor dun xerador de 35kVA



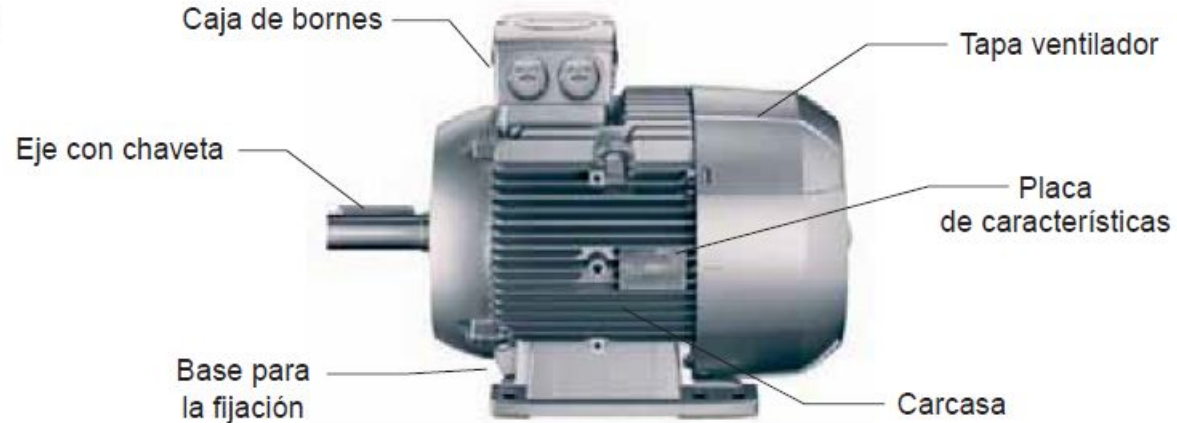
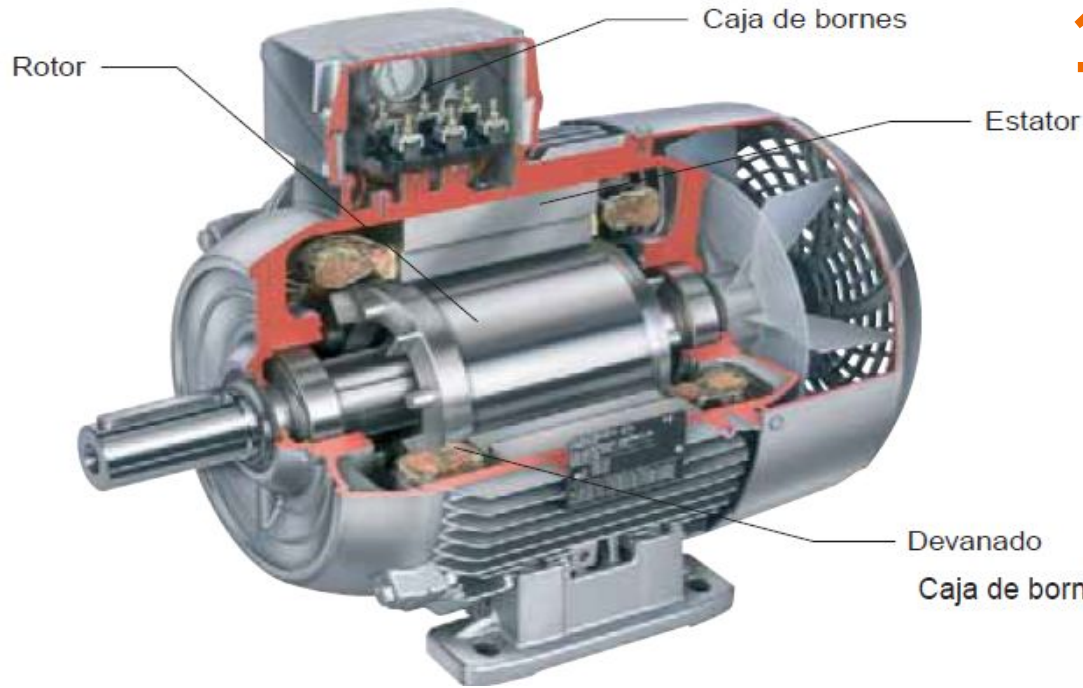
Colector de anillos

1.2. Motor

Elementos constructivos:

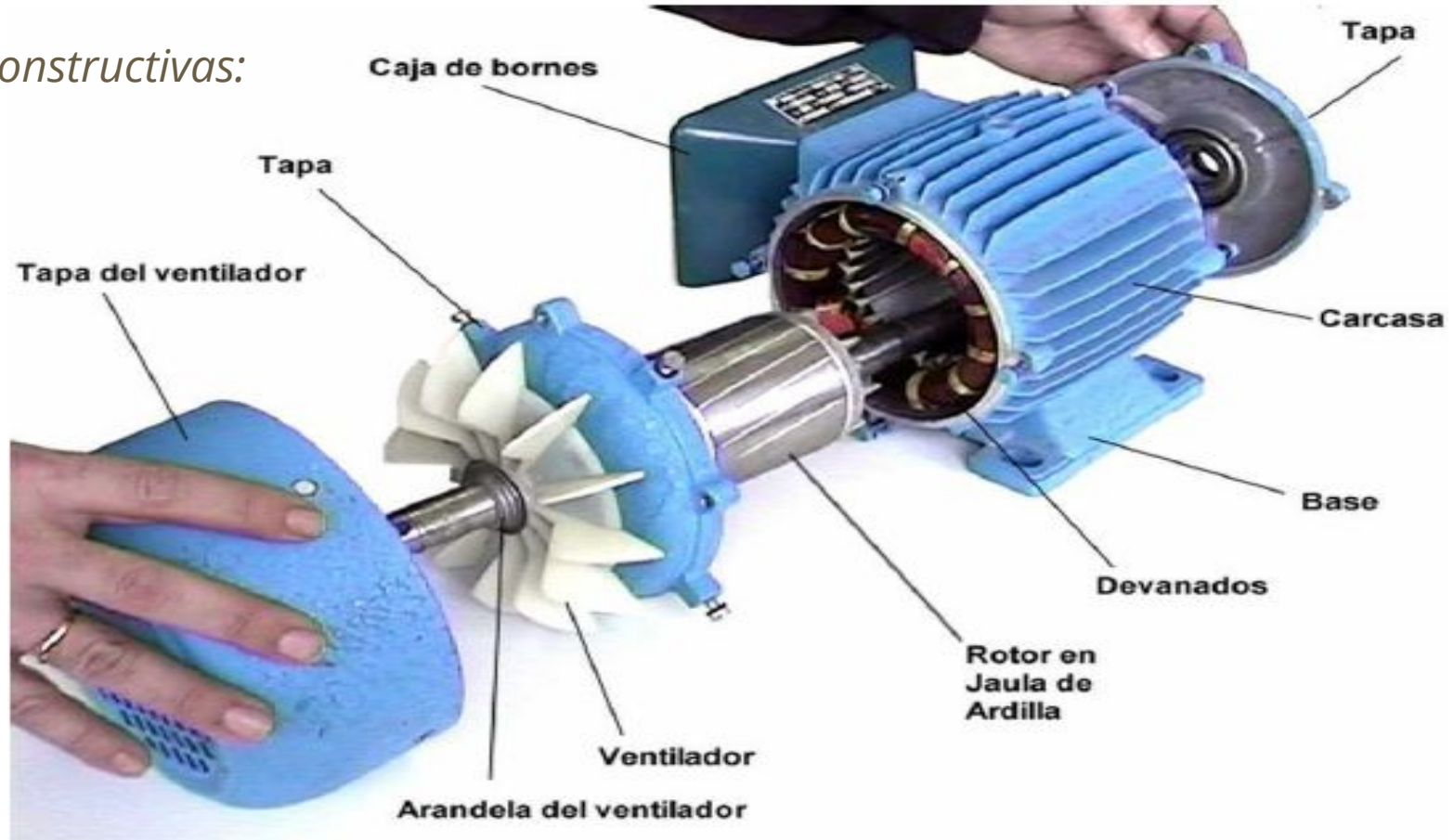
[Funcionamiento](#)

[Partes Video](#)



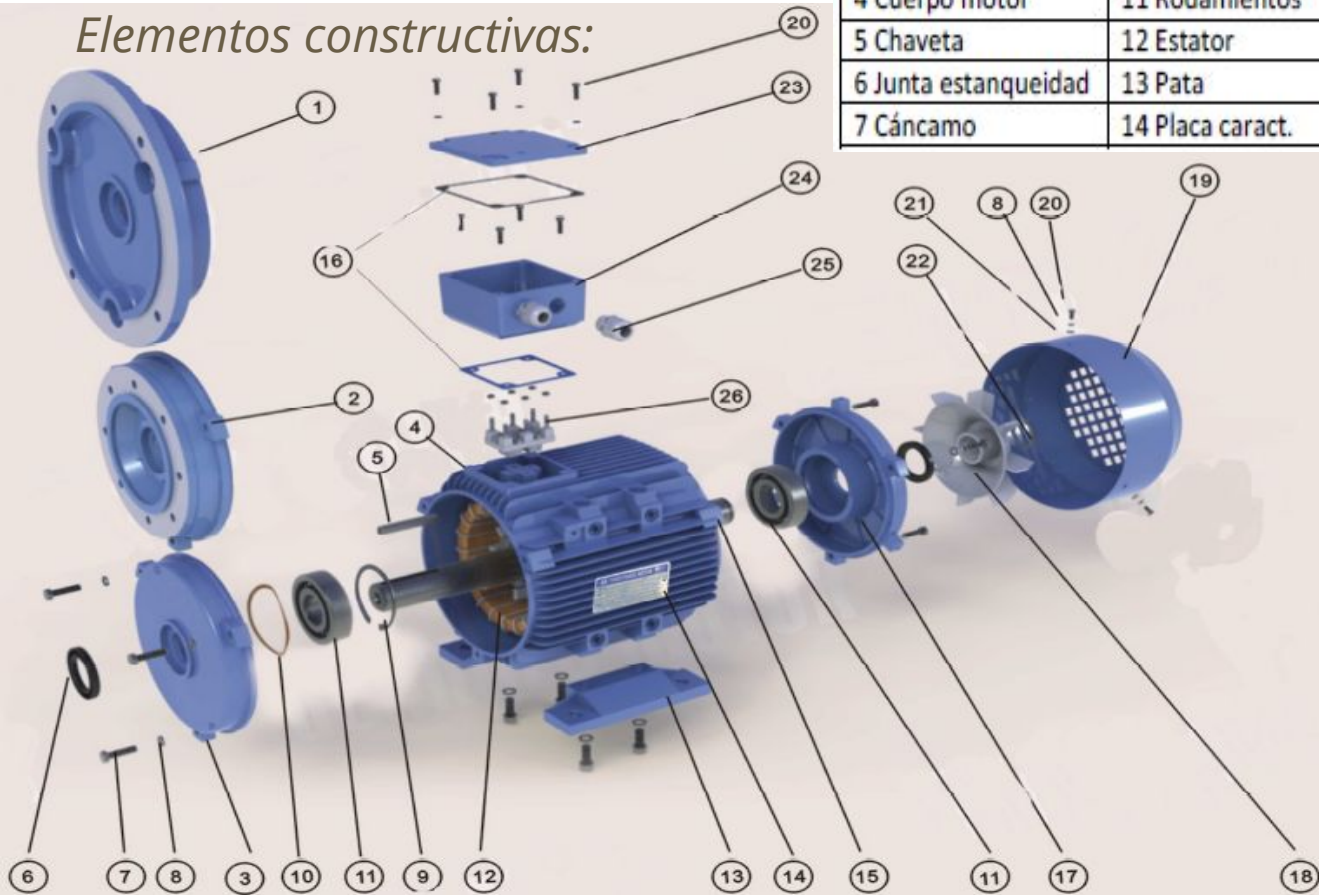
1.2. Motor

Elementos constructivos:



1.2. Motor

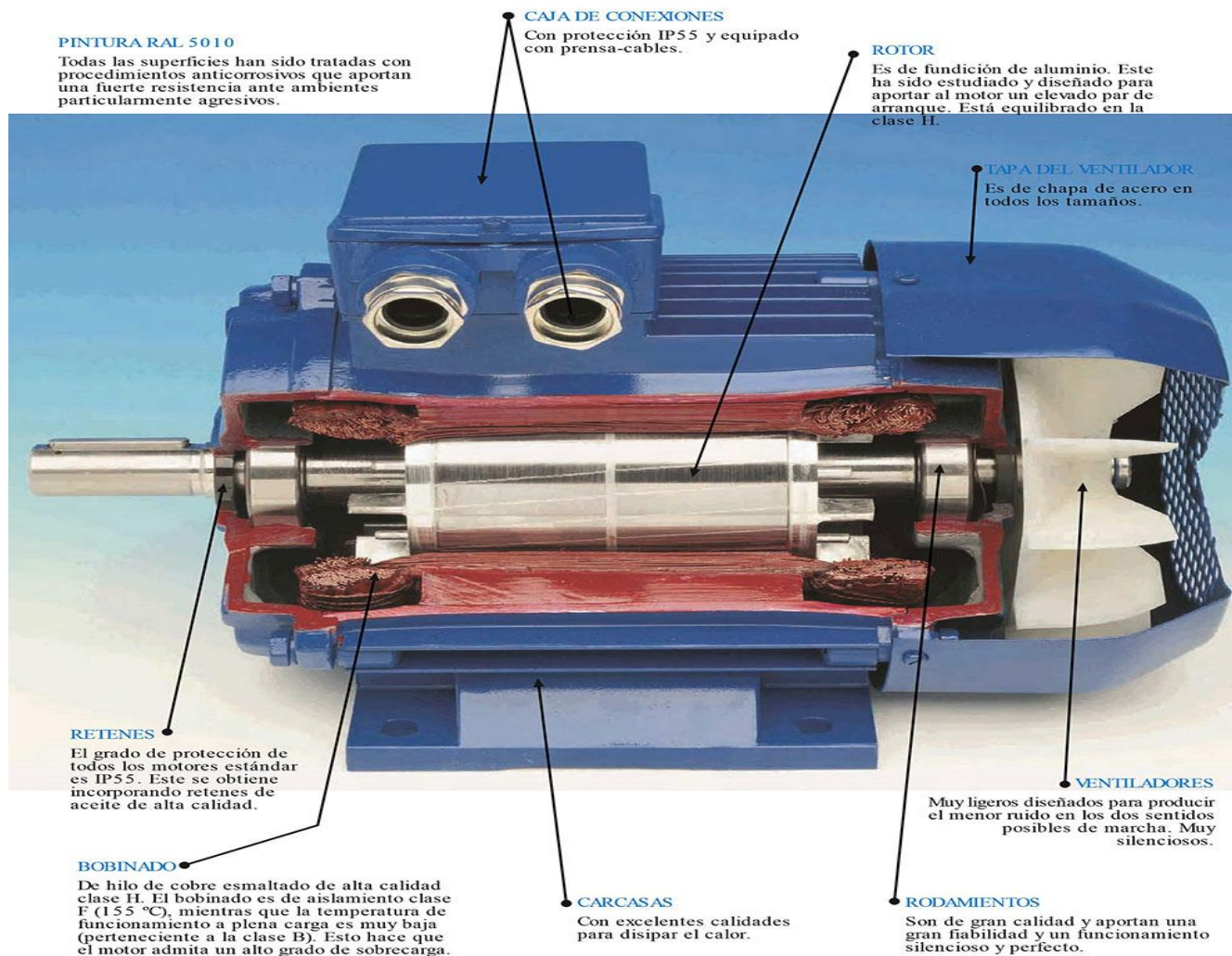
Elementos constructivos:



1 Brida B5	8 Arandela de fijación	15 Rotor	22 Fijación ventilador
2 Brida B14	9 Circlip	16 Junta	23 Tapa caja bornas
3 Escudo del.	10 Arandela comp..	17 Escudo trasero	24 Base caja bornas
4 Cuerpo motor	11 Rodamientos	18 Ventilador	25 Prensa-estopas
5 Chaveta	12 Estator	19 Protección vent.	26 Placa bornas
6 Junta estanqueidad	13 Pata	20 Tornillo	
7 Cáncamo	14 Placa caract.	21 Arandela	

1.2. Motor

Elementos constructivos:



1.2. Motor

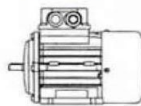
Formas Constructivas

Acorde con la norma IEC 34-7 los motores eléctricos presentan las siguientes posiciones de montaje:

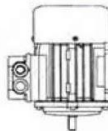
Formas constructivas:

MOTORES
CON PATAS B3

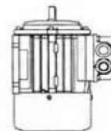
IM B3
(IM 1001)



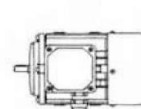
IM V3
(IM 1011)



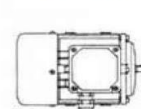
IM V6
(IM 1031)



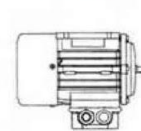
IM B6
(IM 1051)



IM B7
(IM 1061)

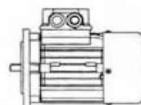


IM B8
(IM 1071)

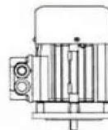


MOTORES
CON BRIDA B5

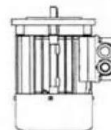
IM B5
(IM 3001)



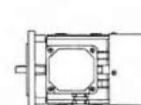
IM V1
(IM 3011)



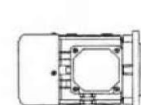
IM V3
(IM 3031)



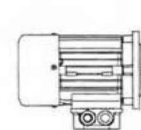
IM 3051



IM 3061

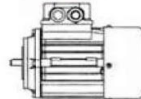


IM 3071

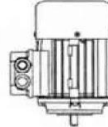


MOTORES
CON BRIDA B14

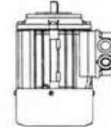
IM B14
(IM 3601)



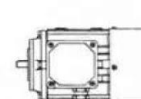
IM V18
(IM 3611)



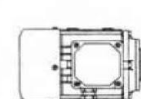
IM V19
(IM 3631)



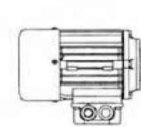
IM 3651



IM 3661

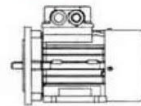


IM 3671

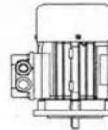


MOTORES CON
PATAS Y BRIDA
B35/B34

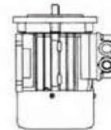
IM B35
(IM 2001)



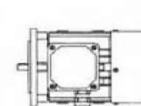
IM V15
(IM 2011)



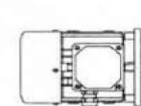
IM V36
(IM 2031)



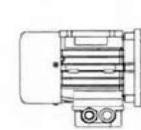
IM 2051



IM 2061



IM 2071



IM B34
(IM 2101)



IM 2111

IM 2131

IM 2151

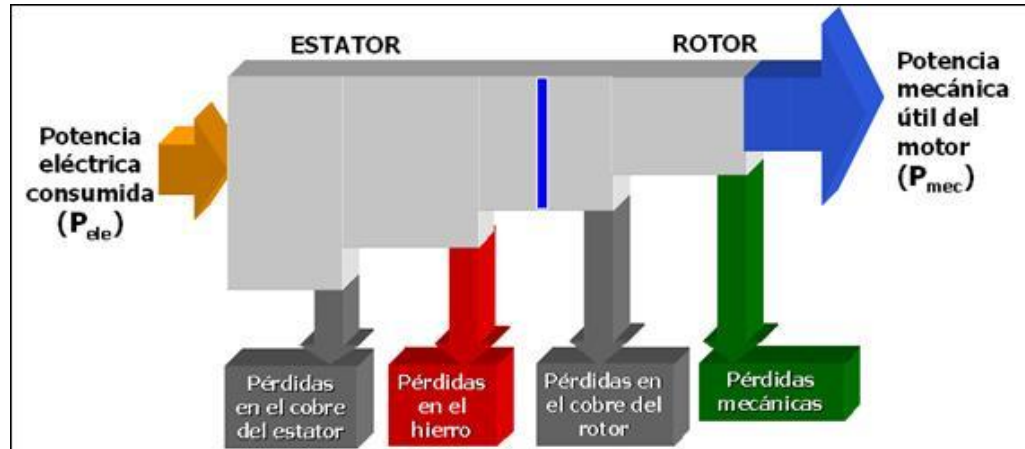
IM 2161

IM 2171

2. Balance de potencias

$$\eta (\%) = \frac{P_U}{P_A} \cdot 100$$

- Potencia útil ou nominal (P_U, P_{mec})
- Potencia absorbida (P_A, P_{ele}).
- Pérdidas por efecto Joule no estátor ($P_{JS} = 3 R_S I_S^2$)
- Pérdidas por efecto Joule no rotor ($P_{JR} = 3 R_R I_R^2$)
- Perdas mecánicas (P_{ME})
- Perdas no ferro magnético (P_{FE})
- Perdas Illadas. (Non representadas en la figura)
- Resultando o seguinte balance de potencias.
- $P_U = P_A - (P_{JS} + P_{JR} + P_{ME} + P_{FE} + P_{as})$
- $P_A = \sqrt{3} \cdot U_L \cdot I_L \cdot \cos\varphi$



As perdas representan entre o 2 e o 20 % da potencia absorbida polo motor.

[Video](#)

2. Balance de potencias

Perdas no Cobre (Estátor+Rotor) no motor asíncrono.

Son as perdas máis importantes do motor representan aproximadamente un 50 % do total das perdas, máis do 65 % concentradas nos devanados do estátor. Poden reducirse co fío de cobre de mellor conductividade ou menor resistencia eléctrica, reducindo as perdas por efecto Joule.

Perdas magnéticas.

Son as perdas que se producen ao crear os campos magnéticos no aceiro laminado, débense aos efectos de Histérese e a saturación magnética. A histérese é o magnetismo remanente que permanece no aceiro despois de retirar a corrente de imantación, e a saturación é o límite de imantación do material, na que aínda que aumentemos a corrente de imantación non conseguimos aumentar o magnetismo do material.

2. Balance de potencias

Perdas mecánicas.

Estas perdas prodúcese polo **rozamento** nos rodamentos do motor e polo traballo de canalizar o ar a través do motor para refrixera-lo.

Perdas illadas

Estas pérdidas prodúcese principalmente polas **correntes armónicas** no motor e son máis importantes cuanto máis lonxe da carga nominal funcione el motor.

As perdas no cobre e as perdas illadas aumentan considerablemente cando el motor traballa por baixo do 50 % da sua carga nominal.

2. Balance de potencias

Tipo de motor	EFICIENCIA (η)			
	Eficiencia Mejorada	Alta Eficiencia	Ahorro de energía	Salida Aumentada
Carcasa de aluminio	0,09 a 45 kW	0,09 a 37 kW	0,12 a 50 kW	0,14 a 43 kW
	56% a 93,6%	68% a 94%	70% a 92,4%	62% a 91,7%
Carcasa de fierro fundido	1,1 a 1000 kW	37 kW a 160 kW		
	77% a 97,1%	77% a 97,1%		

3. Velocidades de xiro

Principalmente as máquinas rotativas de corrente alterna divídense en dous grandes grupos, máquinas síncronas y máquinas asíncronas. As súas características e funcionamento diferéncianse principalmente pola súa forma constructiva.

Ainda que ambos tipos basean o seu funcionamento no campo magnético xiratorio, a diferencia principal entre ambas é a velocidade de xiro do eixo do motor con respecto a dito campo magnético. Así, nas máquinas asíncronas o eixo do rotor xira máis lentamente que o campo magnético xiratorio, dícese que o xiro do rotor é asíncrono e existe un deslizamiento.

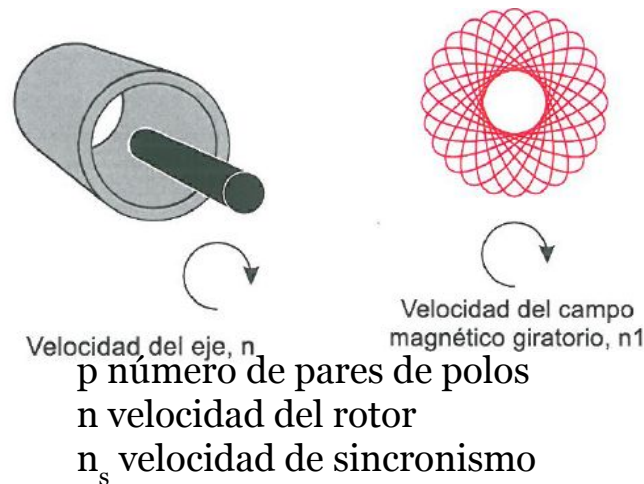
Máquina síncrona

$$n = n_1 = \frac{60 \cdot f}{p}$$

Máquina asíncrona

$$n < n_1 = \frac{60 \cdot f}{p}$$

$$S = \frac{n_1 - n}{n_1}$$



3. Velocidades de xiro

1. Tenemos un motor con 4 polos cuya velocidad hemos medido con un tacómetro que indica 1485rpm. Calcula el deslizamiento absoluto y relativo.
2. Tenemos un motor con 2 pares polos y un deslizamiento de 1%. Calcula la velocidad del rotor.
3. Tenemos un motor con un deslizamiento de 1% y la velocidad medida en el rotor con un tacómetro es de 1485rpm. Calcula el número de polos del motor

Máquina síncrona

$$n = n_1 = \frac{60 \cdot f}{p}$$

Máquina asíncrona

$$n < n_1 = \frac{60 \cdot f}{p}$$

$$S = \frac{n_1 - n}{n_1}$$

4. Placa de características

	Placa de características de un motor		Placa de características de un motor
1	Nombre del fabricante.	11	Régimen de funcionamiento nominal
2	Tamaño o forma de construcción.	12	Factor de potencia.
3	Clase de máquina, motor generador, etc	13	Sentido de giro. (Bombas)
4	Clase de corriente.	14	Velocidad nominal en r.p.m
5	Número de fabricación.	15	Frecuencia nominal.
6	Identificación del tipo de conexión	16	Clase de aislamiento.
7	Tensión nominal	17	Clase de protección.
8	Intensidad nominal	18	Peso en KG.
9	Potencia nominal. Pútil en el eje.	19	Número y año de fabricación.
10	Unidad de potencia. KW o CV.	20	

3 ~ Mot. 1LA7096-4AA11 UD 0609/70322582-68				
IP 55	90L	IM B5	IEC/EN 60034	Th.CI.F
50Hz	230/400 V	ΔY	60 Hz	460 V Y
1.5 Kw	5.9/3.4 A		1.75 Kw	3.3 A
Cos φ 0.81	1420/ min		Cos φ 0.82	1720/ min
220-240/380-420V	ΔY		440-480 V Y	
6.1-6.1/3.5-3.5 A			3.4-3.4 A	
32144	6401		SF 1.1	

VEM motors GmbH D 38855 Wernigerode Made in Germany				
CE	VEM	IP 55	70 kg	WKL/Ins.cL./Cl.d'isol. F
3 ~ Mot.Nr./Nº/M. 121632 U/ 0259 H K21R 132 M4 TWS HW				
V	Hz/kh	cos φ	A	min-1 /r.p.m./rev/s
400/690Δ/Y 50	0.84	15/8.6	1450	7.5
380..420Δ	50	0.86..0.81	15.5..15	1445..1455
660..725Y	50	0.86..0.81	8.9..8.6	1445..1455
480Δ	60	0.84	15	1750
460..500Δ	60	0.85..0.81	15.5..14.5	1745..1755
IM B3				
04/2006 DIN EN 60034-1				

4. Placa de características

		DMT by		TECHTOP				IEC 60034-30	
Tipo: MS 711-2 B14				N°Serie: 1211061790					
S1-100%		Isol.Cl. F		IP 55		KG: 5.2			
V			A						
Δ	Y	HZ	Δ	Y	KW	min-1	cos ϕ		
220	380	50	1.76	1.02	0.37	2720	0.79		
230	400	50	1.67	0.97	0.37	2730	0.79		
240	415	50	1.61	0.93	0.37	2740	0.79		
265	460	60	1.67	0.97	0.40	3280	0.79		
	440	60	1.76	1.02	0.40	3280	0.79		

 Bonfiglioli Group						IEC 34-1	
Made in Italy							
3 ~ Mot BN80B4				No 466575			
Cod. 330320155 - M454220				IMB 14 IP 55			
V Δ / Y		I.C.I.F		S 1		cos ϕ	
		Hz		kW		A Δ / Y	
230/400		50		0.75		3.5 - 2.03	
460		60		0.9		2	
220-240 VD		3.5-3.6		A		50Hz	
380-415 VY		2.0-2.1		A		60Hz	
440-480 VY		2.0-2.1		A			

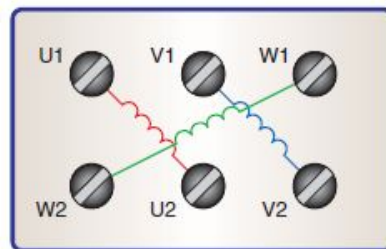
MOTORTEN S.A.	
Motor trifásico	Tipo DA 80
1430 r.p.m.	11 kW
380/660 V	23/13.2 A
50 Hz	
COS ϕ 0.89	No. 1136
Aisl. clase E	IP 23
0.4 t	
VDE 0530/1.69	

		16A6013		1020734262	
3 kW(HP-cv)		3.0(4.0)		90S	
220/380		A		12.9/7.50	
1690 Hz		60		1.00	
76.0 AMB.		40°C		5.5	
IP55		S2		1 MIN	
220 V		380 V		21 Kg	
W2 U2 V2		W2 U2 V2		6205-ZZ	
U1 V1 W1		U1 V1 W1		6204-ZZ	
L1 L2 L3		L1 L2 L3		MOBIL POLYREX EM	

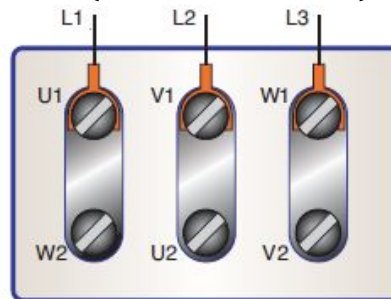
5. Conexión de motores

Conexión interna de los devanados de un motor trifásico

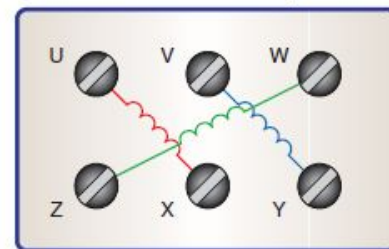
Denominación moderna



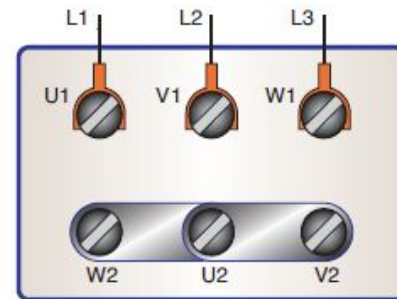
TRIÁNGULO
(Menor tensión)



Denominación antigua



ESTRELLA



Motor 400/690
(400 para triángulo y 690 en estrella)

Motor 230/400
(230 para triángulo y 400 en estrella)

Placa de datos de un motor VEM. La placa muestra especificaciones técnicas y un cuadro de selección de voltaje y velocidad.

V	Hz/min	cos φ	A	min-1 / r.p.m./rev/s	kW
400/690Δ/Y	50	0.84	15/8.6	1450	7.5
380..420Δ	50	0.86..0.81	15.5..15	1445..1455	
660..725Y	50	0.86..0.81	8.9..8.6	1445..1455	
480Δ	60	0.84	15	1750	9
460..500Δ	60	0.85..0.81	15.5..14.5	1745..1755	

IM B3 04/2006 DIN EN 60034-1

5. Conexionado de motores

~	3	kW(HP-cv)	3.0(4.0)	90S	MOTOR INDUCADO - CAGEOLA INDUCT. MOTOR-SCOTIKREL CAGE				
V	220/380			A	12.9/7.50				
RPM min-1	1690	Hz	60	FS ST	1.00	U/N V/IN	5.5	P.F. P.F.	0.80
REND(%) NOM EFF.	76.0	AMB.	40°C	130L INSL	F	ΔT	K	CF, S S.F.A.	
CAT DES	N	IP55	REG DUTY	S2	1 MIN	AH,	1000	RELA, V, AC RELA, V, L	

Para el motor de la placa de características, sabiendo que tiene 4 polos, calcula:

- Potencia útil
- Potencia absorbida
- Deslizamiento absoluto y relativo
- Velocidad del rotor
- Velocidad de sincronismo
- ¿Se puede conectar en estrella-triángulo con una red de 400V?
- Rendimiento

$$P_a = \sqrt{3} \cdot U_L \cdot I_L \cdot \cos \varphi$$

5. Conexión de motores

~	3	kW(HP-cv)	3.0(4.0)	90S	MOTOR INDUCAD - CAGE INDUCT. MOTOR-SCHEBEL CASE			
V	220/380			A	12.9/7.50			
RPM	1690	Hz	60	1.00	5.5	0.80		
REND (%)	76.0	AMB.	40°C	F	ΔT	K		
CA1	N	IP55	REG	S2	1 MIN	AH	1000	

a) Potencia útil ☐ Potencia indicada na placa ☐ $P_{\text{útil}} = 3 \text{ kW}$

b) Potencia absorbida $P_a = \sqrt{3} \cdot U_L \cdot I_L \cdot \cos \varphi = \sqrt{3} \cdot 380 \cdot 7.5 \cdot 0.8 = 3949.08 \text{ W}$

c) Deslizamento absoluto e relativo

$s = n_s - n$ ☐ Faltan datos

d) Velocidade do rotor ☐ da placa ☐ $n = 1690 \text{ rpm}$

e) Velocidade de sincronismo

$$n_s = \frac{60 \cdot f}{p} = \frac{60 \cdot 60}{2} = 1800 \text{ r.p.m.}$$

$$s = n_s - n = 1800 - 1690 = 110 \text{ r.p.m.}$$

$$s(\%) = \frac{n_s - n}{n_s} \cdot 100 = \frac{110}{1800} \cdot 100 = 6.11\%$$

f) ¿Pódense conectar en estrela-triángulo a unha rede de 400V?

Non, porque cando o conectamos en triángulo as bobinas estan a 400V e só soportan 220V

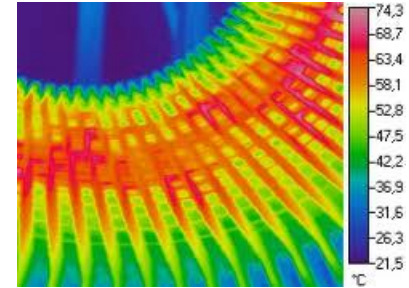
g) Rendemento.

$$\eta = \frac{P_{\text{útil}}}{P_a} \cdot 100 = \frac{3000}{3949.08} \cdot 100 = 76.55\%$$

8. Mantemento do motor

- ✓ **Análises de Termografía.** Unha análise termográfica por infravermellos descubrirá:
- Rodamientos defectuosos.
 - Termografía estator motor asíncrono
 - Conexións eléctricas defectuosas.
 - Fallos de illamentos no bobinado, amósase como puntos de alta temperatura no estátor.
 - Erros de alineación amósanse como puntos de alta temperatura.

Termografía
estator



Os **motores inactivos** durante longo tempo deben poñerse en marcha periódicamente para engrasar os rodamientos.

Averías

6. Valoración do consumo enerxético na industria

Na industria aproximadamente o **60 % do consumo enerxético** prodúcese nos motores eléctricos. Por outra parte o **custo** global de **funcionamento** dun motor ao longo da súa vida é **10 veces maior ao seu custo de adquisición**. Polo que o estudo dos motores eléctricos son unha fonte importante de aforros enerxéticos.

Os pasos a dar no estudo dos motores dunha industria serían os seguintes:

- ☐ Identificar os motores principais polo consumo enerxético, estes acostuman ser:
Bombas, Ventiladores, Compresores, Manexo de materiais pesados,
- ☐ Dividir os motores polo tamaño e horas de funcionamento.
- ☐ Tempo de funcionamento a plena carga.

7. Normas internas de reparación de motores

É importante definir unhas pautas que optimicen as decisións cando un motor se avería, estas varían en función do país e a industria, pero como base común para todo tipo de industrias poderíamos citar as seguintes normas:

- ✓ Cambiar o motor por outro mellor dimensionado.
- ✓ Si se rebobina un motor comprobar que sigue tendo o mesmo rendimento.
- ✓ Motores de máis de 30 kW e máis de 10 años deben ser substituídos por motores tecnolóxicamente máis avanzadas e con mellor rendimento.
- ✓ Cambiar os motores averiados de menos de 10 kW en lugar de rebobinar.
- ✓ Si o custo de rebobinar excede do 50 % do custo dun novo motor, é preferible comprar un nuevo motor.

8. Mantemento do motor

Un bo mantemento evitará paradas de produción non programadas. Co mantemento predictivo o motor avisará antes dun fallo, podendo programar unha parada da liña para a súa reparación. Os diferentes ensaios ou tests de mantemento preventivo serían:

- ✓ **Medición de illamento.** Debe ser da orde de Megaohmios. Realizarase o test con inxección de corrente continua de 1.000 voltios en motores novos ou 500 voltios en motores usados. Seguir recomendacións do fabricante para evitar dañar el equipo.
- ✓ **Equilibrado.** É importante manter o equilibrado do motor e da carga. Por exemplo un ventilador ou unha bomba, as paletas van degradándose provocando un desequilibrado do motor que producirá vibracións e ruidos nos rodamentos.
- ✓ **Alineamiento.** Fallo no fundamento, da base ou dos pernos poden provocar fallos de alineamentos no motor, provocando ruidos e vibracións nos rodamentos, eixos e tapas dos motores.
- ✓ **Deslizamento de correas.** Retensionar correas y revisar alineamiento, un destensionado das correas produce deslizamento que desgasta las correas.
- ✓ **Análise de vibracións de rodamiento.** Revisar periódicamente, por exemplo mensualmente, e gardar un histórico dos datos.

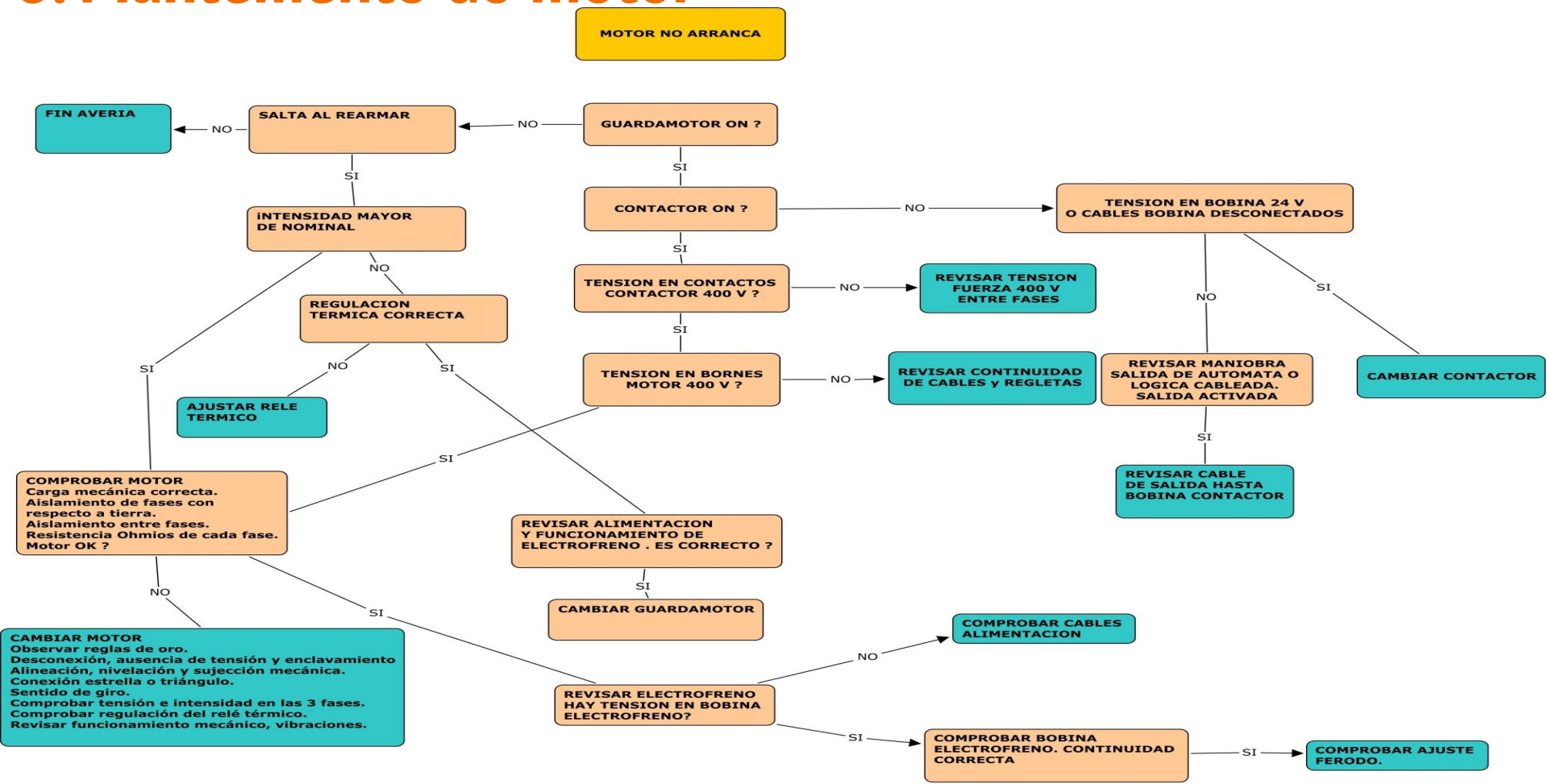
8. Mantemento do motor

Síntomas	Causas posibles	Verificación y soluciones
1.- O motor non arranca	- Non lle chega corrente ao motor - Si o motor ronca e non chega a arrancar, fáltalle unha fase - Tensión insuficiente ou carga excesiva - Si o motor é de aneis e o ruído é normal e non arranca, o circuito rotórico esta mal. Circuito exterior ou devanado cortado - Devanado a masa	- Verificar tensións na rede, fusibles, contactos, conexións do motor - Verificar a correcta conexión, estrela ou triángulo, na súa placa de bornes e a carga do motor - Verificar tensións rotóricas, contacto das escobillas e circuito das resistencias de arranque (conductores e resistencias) - Verificar illamentos dos devanados
2.- O motor arranca, pero non acadada a velocidade nominal	- Tensión insuficiente ou caída de tensión excesiva - Fase do estator cortada - Si do motor é de aneis, quedaron resistencias intercaladas - Si el motor é de aneis ruptura do circuito de arranque rotórico - Cortocircuito ou devanado a masa	- Verificar tensión de rede e sección de liña - Verificar tensión e devanado - Verificar circuitos de arranque - Verificar conexións, resistencias, escobelas e devanado - Verificar devanados e reparar
3.- A corrente absorbida en funcionamento é excesiva	- Maquina accionada agarrotada ou carga excesiva - Si o motor ronca e as intensidades das tres fases son desiguais, cortocircuito no estator - Si o motor é de aneis, cortocircuito no circuito rotórico	- Verificar carga e substituír motor si este é pequeno - Verificar illamentos e reparar ou rebobinar o motor - Verificar aneis, escobelas e circuito de resistencias. Verificar devanado rotórico e reparar
4.- A corrente absorbida no arranque é excesiva	- Par resistente moi grande - Si o motor é de aneis, resistencias rotóricas mal calculadas ou cortocircuitadas	- Verificar la carga del motor - Verificar resistencias y posibles cortocircuitos en resistencias y devanado rotórico

8. Mantemento do motor

Síntomas	Causas posibles	Verificación y soluciones
5.- O motor quéntase exaxeradamente	- Motor sobrecargado - Ventilación incorrecta - Si o motor se quenta en valeíro, conexión defectuosa - Cortocircuito no estator - Tensión de rede excesiva	- Verificar carga - Verificar e limpiar rexa e ranuras de ventilación - Verificar as conexións da placa de bornes - Verificar devanado estatórico - Verificar tensión e corregir
6.- O motor fumea e queimase	- Cortocircuito directo ou dun número excesivo de espiras en calquiera dos seus devanados - Mala ventilación do motor	- Verificar devanados e reparar ou rebobinar - Manter sempre limpos os circuitos de ventilación
7.- O motor produce demasiado ruído	- Vibracións de certos órganos - Si o ruído é só en repouso e non en marcha, cortocircuito no rotor - Si o ruído cesa ao cortar a corrente	- Lanzar e desconectar el motor e si o ruído persiste, verificar fixacións e cojinetes - Verificar devanado rotórico e reparar - Verificar cojinetes e rotor

8. Mantemento do motor



9. Infografía

- *“Máquinas Eléctricas”*. Juan Carlos Martín Castillo. Editex.
- *“Mantenimiento de Máquinas Eléctricas”*. Juan José Manzano Orrego. Paraninfo.
- <https://www.youtube.com/watch?v=OITDyL6ZPOY>
- https://www.youtube.com/watch?v=x6_iN4Pj1-A
- <https://www.youtube.com/watch?v=0CN4SuMxedo&feature=youtu.be>
- <https://automatismoindustrial.files.wordpress.com/2014/04/averia-motor.jpg>
- <https://electricidad-viatger.blogspot.com/2009/04/averias-en-motores-trifasicos-de.html>
-