



calculatoratoz.com



unitsconverters.com

Accionamientos eléctricos Fórmulas

¡Calculadoras!

¡Ejemplos!

¡Conversiones!

Marcador calculatoratoz.com, unitsconverters.com

Cobertura más amplia de calculadoras y creciente - **¡30.000+ calculadoras!**
Calcular con una unidad diferente para cada variable - **¡Conversión de unidades integrada!**

La colección más amplia de medidas y unidades - **¡250+ Medidas!**

¡Siéntete libre de COMPARTIR este documento con tus amigos!

[Por favor, deje sus comentarios aquí...](#)



© calculatoratoz.com. A [softusvista inc.](#) venture!



Lista de 13 Accionamientos eléctricos Fórmulas

Accionamientos eléctricos ↗

1) Corriente equivalente para cargas fluctuantes e intermitentes ↗

fx $I_{eq} = \sqrt{\left(\frac{1}{T}\right) \cdot \int ((i)^2, x, 1, T)}$

Calculadora abierta ↗

ex $2.16789A = \sqrt{\left(\frac{1}{6.88s}\right) \cdot \int ((2.345A)^2, x, 1, 6.88s)}$

2) Deslizamiento de Scherbius Drive dado voltaje de línea RMS ↗

fx $s = \left(\frac{E_b}{E_r}\right) \cdot \text{modulus}(\cos(\theta))$

Calculadora abierta ↗

ex $0.835418 = \left(\frac{145V}{156V}\right) \cdot \text{modulus}(\cos(26^\circ))$

3) Energía disipada durante la operación transitoria ↗

fx $E_t = \int (R \cdot (i)^2, x, 0, T)$

Calculadora abierta ↗

ex $160.224J = \int (4.235\Omega \cdot (2.345A)^2, x, 0, 6.88s)$



4) Fem posterior promedio con superposición de conmutación insignificante

fx $E_b = 1.35 \cdot E_L \cdot \cos(\theta)$

Calculadora abierta 

ex $145.6046V = 1.35 \cdot 120V \cdot \cos(26^\circ)$

5) Relación de dientes de engranaje

fx $a_{gear} = \frac{n_1}{n_2}$

Calculadora abierta 

ex $3 = \frac{60}{20}$

6) Tiempo de arranque del motor de inducción sin carga

fx $t_s = \left(-\frac{\tau_m}{2} \right) \cdot \int \left(\left(\frac{s}{s_m} + \frac{s_m}{s} \right) \cdot x, x, 1, 0.05 \right)$

Calculadora abierta 

ex $1.203632s = \left(-\frac{2.359s}{2} \right) \cdot \int \left(\left(\frac{0.83}{0.67} + \frac{0.67}{0.83} \right) \cdot x, x, 1, 0.05 \right)$

7) Tiempo necesario para la velocidad de conducción

fx $t = J \cdot \int \left(\frac{1}{\tau - \tau_L}, x, \omega_{m1}, \omega_{m2} \right)$

Calculadora abierta 

ex

$4.509197s = 10.0\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot \int \left(\frac{1}{5.4\text{N}\cdot\text{m} - 0.235\text{N}\cdot\text{m}}, x, 2.346\text{rad/s}, 4.675\text{rad/s} \right)$



8) Torque del motor de inducción de jaula de ardilla ↗

$$fx \quad \tau = \frac{K \cdot E^2 \cdot R_r}{(R_s + R_r)^2 + (X_s + X_r)^2}$$

Calculadora abierta ↗

$$ex \quad 5.339779 \text{ N*m} = \frac{0.6 \cdot (200 \text{ V})^2 \cdot 2.75 \Omega}{(55 \Omega + 2.75 \Omega)^2 + (50 \Omega + 45 \Omega)^2}$$

9) Torque generado por Scherbius Drive ↗

$$fx \quad \tau = 1.35 \cdot \left(\frac{E_b \cdot E_L \cdot I_r \cdot E_r}{E_b \cdot \omega_f} \right)$$

Calculadora abierta ↗

$$ex \quad 5.346 \text{ N*m} = 1.35 \cdot \left(\frac{145 \text{ V} \cdot 120 \text{ V} \cdot 0.11 \text{ A} \cdot 156 \text{ V}}{145 \text{ V} \cdot 520 \text{ rad/s}} \right)$$

10) Voltaje de salida de CC del rectificador en el variador Scherbius dado el voltaje de línea RMS del rotor ↗

$$fx \quad E_{DC} = \left(3 \cdot \sqrt{2} \right) \cdot \left(\frac{E_r}{\pi} \right)$$

Calculadora abierta ↗

$$ex \quad 210.674 \text{ V} = \left(3 \cdot \sqrt{2} \right) \cdot \left(\frac{156 \text{ V}}{\pi} \right)$$

11) Voltaje de salida de CC del rectificador en el variador Scherbius dado el voltaje de línea RMS del rotor en el deslizamiento ↗

$$fx \quad E_{DC} = 1.35 \cdot E_{rms}$$

Calculadora abierta ↗

$$ex \quad 210.897 \text{ V} = 1.35 \cdot 156.22 \text{ V}$$



12) Voltaje de salida de CC del rectificador en el variador Scherbius dado el voltaje máximo del rotor ↗

fx $E_{DC} = 3 \cdot \left(\frac{E_{peak}}{\pi} \right)$

Calculadora abierta ↗

ex $210.0845V = 3 \cdot \left(\frac{220V}{\pi} \right)$

13) Voltaje del terminal del motor en frenado regenerativo ↗

fx $V_a = \left(\frac{1}{T} \right) \cdot \int (V_s \cdot x, x, t_{on}, T)$

Calculadora abierta ↗

ex $385.8454V = \left(\frac{1}{6.88s} \right) \cdot \int (118V \cdot x, x, 1.53s, 6.88s)$



Variables utilizadas

- a_{gear} Relación de dientes de engranaje
- E Voltaje (*Voltio*)
- E_b Atrás Fem (*Voltio*)
- E_{DC} Voltaje CC (*Voltio*)
- E_L Voltaje de línea de CA (*Voltio*)
- E_{peak} Voltaje pico (*Voltio*)
- E_r Valor RMS del voltaje de línea lateral del rotor (*Voltio*)
- E_{rms} Voltaje de línea RMS del rotor con deslizamiento (*Voltio*)
- E_t Energía disipada en operación transitoria (*Joule*)
- i Corriente eléctrica (*Amperio*)
- I_{eq} Corriente equivalente (*Amperio*)
- I_r Corriente de rotor rectificada (*Amperio*)
- J Momento de inercia (*Kilogramo Metro Cuadrado*)
- K Constante
- n_1 Número 1 de dientes de engranaje impulsor
- n_2 Número 2 de Dientes de Engranaje Impulsado
- R Resistencia del devanado del motor (*Ohm*)
- R_r Resistencia del rotor (*Ohm*)
- R_s Resistencia del estator (*Ohm*)
- s Deslizar
- s_m Deslizamiento al par máximo
- t Tiempo necesario para la velocidad de conducción (*Segundo*)
- T Tiempo necesario para completar la operación (*Segundo*)
- t_{on} Tiempo en el período (*Segundo*)



- t_s Hora de arranque del motor de inducción sin carga (*Segundo*)
- V_a Voltaje de terminales del motor (*Voltio*)
- V_s Voltaje de fuente (*Voltio*)
- X_r Reactancia de rotor (*Ohm*)
- X_s Reactancia del estator (*Ohm*)
- θ Ángulo de disparo (*Grado*)
- T Esfuerzo de torsión (*Metro de Newton*)
- T_L par de carga (*Metro de Newton*)
- T_m Constante de tiempo mecánica del motor (*Segundo*)
- ω_f Frecuencia angular (*radianes por segundo*)
- ω_{m1} Velocidad angular inicial (*radianes por segundo*)
- ω_{m2} Velocidad angular final (*radianes por segundo*)



Constantes, funciones, medidas utilizadas

- **Constante:** **pi**, 3.14159265358979323846264338327950288
La constante de Arquímedes.
- **Función:** **cos**, cos(Angle)
El coseno de un ángulo es la relación entre el lado adyacente al ángulo y la hipotenusa del triángulo.
- **Función:** **int**, int(expr, arg, from, to)
La integral definida se puede utilizar para calcular el área neta con signo, que es el área sobre el eje x menos el área debajo del eje x.
- **Función:** **modulus**, modulus
El módulo de un número es el resto cuando ese número se divide por otro número.
- **Función:** **sqrt**, sqrt(Number)
Una función de raíz cuadrada es una función que toma un número no negativo como entrada y devuelve la raíz cuadrada del número de entrada dado.
- **Medición:** **Tiempo** in Segundo (s)
Tiempo Conversión de unidades 
- **Medición:** **Corriente eléctrica** in Amperio (A)
Corriente eléctrica Conversión de unidades 
- **Medición:** **Energía** in Joule (J)
Energía Conversión de unidades 
- **Medición:** **Ángulo** in Grado (°)
Ángulo Conversión de unidades 
- **Medición:** **Resistencia electrica** in Ohm (Ω)
Resistencia electrica Conversión de unidades 
- **Medición:** **Potencial eléctrico** in Voltio (V)
Potencial eléctrico Conversión de unidades 
- **Medición:** **Velocidad angular** in radianes por segundo (rad/s)
Velocidad angular Conversión de unidades 
- **Medición:** **Esfuerzo de torsión** in Metro de Newton (N*m)
Esfuerzo de torsión Conversión de unidades 



- **Medición:** **Momento de inercia** in Kilogramo Metro Cuadrado ($\text{kg}\cdot\text{m}^2$)
Momento de inercia Conversión de unidades ↗
- **Medición:** **Frecuencia angular** in radianes por segundo (rad/s)
Frecuencia angular Conversión de unidades ↗



Consulte otras listas de fórmulas

- Accionamientos eléctricos
[Fórmulas](#) ↗
- Física del tren eléctrico [Fórmulas](#) ↗
- Mecánica del movimiento del tren
[Fórmulas](#) ↗
- Energía Fórmulas ↗
- Física de tracción Fórmulas ↗
- Esfuerzo de tracción Fórmulas ↗

¡Siéntete libre de COMPARTIR este documento con tus amigos!

PDF Disponible en

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

5/15/2024 | 5:00:18 AM UTC

[Por favor, deje sus comentarios aquí...](#)

