

INSTITUTUL POLITEHNIC  
„TRAIAN VUIA” - TIMISOARA  
FACULTATEA DE ELECTROTEHNICA

Ing. Opaschi Mihai

T E Z A      D E      D O C T O R A T

BIBLIOTECA CENTRALĂ  
UNIVERSITATEA "POLITEHNICA"  
TIMIȘOARA

1979

INSTITUTUL POLITEHNIC TIMIȘOARA	
BIBLIOTECĂ	
CENTRALĂ	
Volumul Nr.	379112
Dulap	297
Lui.	2

MINISTERUL EDUCATIEI SI INVATAMINTULUI  
INSTITUTUL POLITEHNIC „TRAIAN VUIA” - TIMISOARA  
FACULTATEA DE ELECTROTEHNICA

Ing. OPASCHI MIHAI

STUDIUL SI DETERMINAREA ZGOMOTULUI  
LA HIDROGENERATOARE

UNIVERSITATEA ‘POLITEHNICA’  
TIMIŞOARA  
**BIBLIOTECA CENTRALĂ**  
Cota 379.110  
Volum 299 ♂

CONDUCATOR STIINȚIFIC  
Prof.dr. ing. Toma Dordea

- Aprilie 1979 -

TIMIȘOARA

## C U P R I N S

Pg.

### INTRODUCERE

Cap.1 - NOTIUNI FUNDAMENTALE DE ACUSTICA .....	4
1.1 - Unde acustice .....	4
1.2 - Surse sonore .....	7
1.3 - Caracteristicile fizice ale zgomotelor...	10
1.4 - Caracteristicile fiziologice ale zgomotelor .....	11
1.5 - Propagarea undelor acustice în cîmp liber	16
1.6 - Propagarea undelor acustice în încăperi..	18
1.7 - Vibrații mecanice .....	20
1.8 - Consecințele dăunătoare ale zgomotului și vibrațiilor .....	22
Cap.2 - ZGOMOTUL HIDROGENERATOARELOR .....	25
2.1 - Zgomotul electromagnetic .....	26
2.1.1 - Cîmpurile magnetice din întrefer.....	26
2.1.2 - Forțele magnetice din întrefer.....	32
2.1.3 - Cîmpurile și forțele magnetice în cazul infășurărilor fracționare .....	48
2.1.4 - Vibrațiile statorului .....	55
2.1.5 - Nivelul de zgomot electromagnetic .....	62
2.2 - Zgomotul aerodinamic .....	67
2.3 - Zgomotul mecanic .....	77
2.3.1 - Dezechilibrul rotorului .....	77
2.3.2 - Lagărele .....	79
2.3.3 - Periile de contact .....	80
2.4 - Zgomotul total .....	81
Cap.3 - NORME PRIVIND NIVELUL DE ZGOMOT SI DE VIBRATII AL HIDROGENERATOARELOR .....	82
3.1 - Zgomotul .....	82
3.2 - Vibrațiile .....	87

<b>Cap.4 - MASURI PENTRU REDUCEREA NIVELULUI DE ZGOMOT</b>	
<b>SI VIBRATII .....</b>	<b>91</b>
4.1 - Reducerea nivelului de zgomot al surselor .....	94
4.1.1 - Zgomotul electromagnetic .....	94
4.1.2 - Zgomotul aerodinamic .....	95
4.1.3 - Zgomotul mecanic .....	96
4.2 - Majorarea rezistenței acustice pe circuitul de transmitere a zgomotului .....	97
4.2.2 - Rădăcina zgomotului .....	101
<b>Cap.5 - MASURAREA NIVELULUI DE ZGOMOT SI VIBRATII LA HIDROGENERATOARE .....</b>	<b>104</b>
5.1 - Zgomotul .....	104
5.1.1 - Nivelul de presiune mediu măsurat .....	104
5.1.2 - Aparate de măsură .....	110
5.1.3 - Metodă pentru identificarea și măsurarea nivelului de zgomot la hidrogeneratoare..	112
5.1.3.1 Conturul de măsură .....	112
5.1.3.2 Nivelul global și spectrul zgomotului....	114
5.1.3.3 Rețele corectoare .....	115
5.1.3.4 Regimuri de probă .....	116
5.1.4 - Compararea nivalelor de zgomot ale hidrogeneratoarelor de mărimi diferite .....	117
5.2. - Vibratiile .....	117
<b>Cap.6 - REZULTATE EXPERIMENTALE .....</b>	<b>119</b>
6.1. - Stațiunea de cercetare a zgomotului.....	119
6.1.1 - Camera surdă .....	121
6.1.2 - Echipamentul electric de acționare și măsură .....	123
6.1.3 - Modelul de hidrogenerator .....	125
6.1.4 - Aparatele de masură .....	127
6.3. - Metodă de calcul a nivelului de zgomot și vibratii .....	149

6.3.1 - Forțe magnetice radiale .....	149
6.3.1.1- Tabloul undelor de forțe magnetice radiale .....	149
6.3.1.2- Tabloul frecvențelor .....	150
6.3.1.3- Numărul de ordine al armonicelor de cîmp.	150
6.3.1.4- Amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită statorul în funcție de $\alpha_i$ .....	150
6.3.1.5- Amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită polul, în funcție de $\alpha_i$ .....	151
6.3.1.6- Viteza periferică a undelor de forțe magnetice radiale pe diametrul exterior al fierului activ .....	151
6.3.1.7- Tabloul armonicelor fracționare .....	152
6.3.2 - Vibrațiile statorului .....	153
6.3.2.1- Ajustaj cu joc între fierul activ statoric și carcasă .....	153
6.3.2.2- Ajustaj rigid între fierul activ statoric și carcasă .....	154
6.3.3. - Zgomotul electromagnetic .....	155
6.3.4. - Zgomotul aerodinamic .....	157
<b>7.4.</b> - Calculul zgomotului și vibrațiilor efectuat pentru toate hidrogeneratoarele sincrone proiectate la ICPEH .....	158
<b>7.4.1</b> - Forțele magnetice radiale .....	159
<b>7.4.1.1</b> - Tabloul undelor de forțe magnetice radiale .....	159
<b>7.4.1.2</b> - Tabloul frecvențelor .....	159
<b>7.4.1.3</b> - Numărul de ordine al armonicelor de cîmp..	159
<b>7.4.1.4</b> - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice a statorului .....	159
<b>7.4.1.5</b> - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice a polului .....	160

<b>3.4.1.6</b> - Viteza periferică a undelor de forțe magnetice radiale .....	160
<b>3.4.1.7</b> - Tabloul armonicelor fracționare .....	160
<b>3.4.2.</b> - Vibrațiile statorului .....	160
<b>3.4.3.</b> - Zgomotul electromagnetic.....	161
<b>3.4.4.</b> - Zgomotul aerodinamic .....	162
<b>3.4.5.</b> - Zgomotul total .....	162
<b>Cap.8 - CONCLUZII .....</b>	230
<b>BIBLIOGRAFIE .....</b>	236

## I N T R O D U C E R E

Progresul tehnic realizat în domeniul mașinilor electrice, concretizat prin reducerea greutății, gabaritului și a prețului de cost, a atras după sine creșterea nivelului de vibrații și de zgomot al mașinilor electrice. Hidrogeneratoarele noi se deosebesc de cele vechi prin gradul înalt de utilizare a materialelor active, realizat pe seama creșterii tuturor solicitărilor, precum și prin înlocuirea fontei cu oțelul laminat. Ca urmare inducțiile în întrefier au crescut cu cca 35 %, solicitările mecanice cu cca 50 %, iar solicitările termice și de ventilație cu cca 30 %. Prin înlocuirea fontei cu oțelul laminat a scăzut atenuarea acustică internă de 50 + 1000 ori, fapt care a condus la apariția de rezonanțe. Astfel a crescut nivelul de vibrații și de zgomot, cu toate efectele sale dăunătoare pentru om, contribuind la poluarea generală a mediului.

Cauza zgomotului o constituie forțele magnetice, care perturbând starea staționară a mediului continuu elastic, determină apariția unor oscilații sau vibrații, care se transmit prin aer ca zgomot aerian, sau prin structurile solide ca zgomot structural. Omul le percepă auditiv, respectiv tactil, ca senzație neplăcută cu efecte fiziole și psihologice dăunătoare, în funcție de intensitatea lor. Se consideră că nivelul de zgomot maxim admisibil pentru om este de 85 dB la frecvența de 1000Hz. În consecință nivelul de zgomot a devenit un nou indice de calitate al hidrogeneratoarelor. De aceea cunoașterea cauzelor care determină nivelul de zgomot al hidrogeneratoarelor, a factorilor care-l influențează în mod preponderent, precum și stabilirea relațiilor de calcul în vederea evaluării nivelului de zgomot din fază de proiect și a măsurilor de reducere sănătate obiectivă impusă de nivelul tehnic actual al hidrogeneratoarelor.

Lucrarea conține 7 capitole, cu următorul conținut:

- In capitolul 1 sînt prezentate pe scurt noțiunile fundamentale de acustică, necesare pentru studierea zgomotului și vibrațiilor.
- In capitolul 2 se tratează zgomotul electromagnetic, aerodinamic și mecanic.

Pentru determinarea nivelului de zgomot electromagnetic sînt examineate cîmpurile armonice din întrefier determinate de crestarea statorului, de repartiția înfășurării statorului și de polii aparenți ai rotorului, precum și forțele magnetice radiale produse de acestea. Se analizează în mod deosebit influența armonicelor de cîmp și a forțelor magnetice radiale determinate de înfășurările fractionare.

Este examinat fenomenul de rezonanță, care poate apărea cînd frecvența undelor de forțe magnetice radiale coincide sau este apropiată de frecvența oscilațiilor proprii ale statorului, în urma căruia nivelul de zgomot produs de armonicele de cîmp este amplificat în mod deosebit.

După literatura de specialitate nivelul de zgomot real nu se poate calcula, ci se calculează cele două nivele de zgomot limită corespunzătoare ajustajului cu joc, respectiv cu strîngere, între fierul activ și carcasă. Nivelul de zgomot real se află între cele două nivele de zgomot limită, dar mai aproape de cel corespunzător ajustajului cu strîngere. În lucrare se propune o metodă de calcul a nivelului de zgomot real, bazată pe strîngerea reală determinată experimental, a cărei exactitate este de cca 5 %.

Cu privire la zgomotul aerodinamic se analizează factorii care-l determină, se prezintă relații de calcul pentru nivelul de zgomot produs de ventilator, se stabilesc criterii pentru alegerea corectă a tipului de ventilator în funcție de turăția specifică și se prezintă recomandări cu privire la realizarea optimă a circuitului de ventilație.

Se analizează de asemenea zgomotul mecanic produs de dezechilibrul rotorului, de lagăre și de periile de contact, care avînd o pondere mică în zgomotul total, este mas-

cat de celelalte două componente de zgomot.

- In capitolul 3 se examinează situația normelor existente pentru aprecierea nivelului de zgomot și vibrații și se propun criterii de norme specifice pentru hidrogeneratoare.
- In capitolul 4 se prezintă măsuri și soluții concrete pentru reducerea nivelului de zgomot și vibrații, bazate pe reducerea nivelului de zgomot al surselor și pe majorarea rezistenței acustice a circuitului de transmitere, care pot fi aplicate din fază de proiectare.
- In capitolul 5 se propune o metodă unitară de identificare și măsurare a nivelului de zgomot și vibrații la hidrogeneratoare și considerații cu privire la interpretarea lor. Se precizează mărimile de măsurat ale nivelului global și a spectrului zgomotului, conturul de măsură, regimurile de probă, instrumentele de măsură și rețelele corectoare.
- In capitolul 6 se prezintă rezultatele experimentale obținute pe cele două modele de hidrogenerator în stațiunea de cercetarea zgomotului, realizată de ICPEH Reșița în colaborare cu Catedra de Mașini Electrice de la IPT, precum și cele obținute pe 12 tipuri distincte de hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralele hidroelectrice. De asemenea este prezentată metoda de calcul a nivelului de zgomot și vibrații, precum și calculele numerice efectuate cu această metodă pentru cele 24 tipuri distincte de hidrogeneratoare, proiectate la ICPEH Reșița. In final se efectuează o confruntare între valorile calculate și cele măsurate de unde rezultă că gradul de precizie este de cca 5 %.
- In capitolul 7 sunt expuse concluziile care au rezultat din studiile și cercetările efectuate în cadrul lucrării.

Lucrarea de față are ca scop determinarea nivelului de zgomot și vibrații al hidrogeneratoarelor pe bază de calcul și măsurători și stabilirea măsurilor concrete pentru reducerea acestora încă din fază de proiectare.

Principalele contribuții ale lucrării sunt:

- stabilirea unei metode unitare pentru calcu-

- Iul, identificarea și măsurarea nivelului de zgomot și vibrații la hidrogeneratoare, conținând considerații privind interpretarea lor și măsuri concrete de reducere;
- stabilirea relațiilor de calcul al nivelului de zgomot pe baza strîngerii reale, a căror exactitate este de cca 95 %;
  - elaborarea curbelor de nivel de intensitate sonoră în funcție de puterea și turăția nominală.

Prezenta lucrare s-a efectuat în urma unor necesități obiective, iar încercările experimentale efectuate validează teoria și calculele prezentate.

Reducerea nivelului de zgomot al hidrogeneratoarelor se înscrie în efortul general de limitare a poluării, conduce la ridicarea nivelului tehnic și a competitivității hidrogeneratoarelor, contribuie la asigurarea perspectivei de export a hidrogeneratoarelor și reprezintă contribuția de utilitate practică și eficiență economică a lucrării.

## 1. NOIUNI FUNDAMENTALE DE ACUSTICA

### 1.1. Unde acustice

Starea staționară ~~unei~~ a mediului continuu solid, lichid sau gazos poate fi perturbată <sup>unei</sup> într-un punct dat al ~~spatiului~~, de o forță exterioară, care datorită proprietăților sale elas- ~~tele medie acustica~~ tice determină apariția unor mișcări <sup>de</sup> oscilații sau vibrații, percepute de om prin ~~ea~~

organul tactil, sub formă de trepidății sau vibrații și prin

organul auditiv, sub formă de sunete sau zgomote

Un ~~corpus~~ care vibrează <sup>trum</sup> în mediul elastic produce ~~o serie de~~ unde ~~acustice~~ elastice, care se ~~propagă~~ transmit din aproape în aproape prin ~~un~~ mediu ~~elastic~~. Particolele mediului elastic efectuează ~~numai~~ mișcări alternativă în raport cu poziția ~~lor~~ de echilibru, ~~fără să se deplaseze~~ împreună cu unda. Deci mediu ~~prilejueste~~ transfe- ~~reaza~~ energie ~~pe calea undei~~, ~~fără să se deplaseze~~ sau propaga împreună cu unda. Ca urmare, undele acustice transportă numai energie.

~~Spațiul unei mediuri continue și elastice, care vibrează, fiind sediul unor unde acustice se numește cimp acustic.~~

~~Cimpul acustic liber este nelimitat de pereti, și se intinde teoretic la infinit, iar undele acustice care se propagă în acest cimp sunt unde progresive, cu deplasare neointer- ruptă spre infinit.~~

Undele acustice au particularitatea că particolele mediului respectiv oscilează în raport cu poziția de echilibru, iar viteza de propagare a undei este considerabil mai mare decât viteza de oscilație a particolelor în raport cu poziția de echilibru.

~~Pentru a putea vibra, corpul primește <sup>din primul</sup> energie <sup>din</sup> din exterior, de unde corpul vibrează, din care o parte este transferată mediului exterior.~~

Iar ~~restul~~<sup>alta</sup> este ~~transportată~~<sup>transferată</sup> la distanță de către undele acustice, care se deplasează prin mediu.

Corpul care vibrează se numește radiator acustic sau sursă sonoră, iar undele acustice produse de acesta, care prin frecvența lor determină o senzație auditivă, se numesc unde sonore.

Viteza de propagare a undelor acustice, sau viteza sunetului, are valoare maxima în cörpurile solide, este mai mică în cörpurile lichide și are cea mai mică valoare în cörpurile gazoase.

Viteza sunetului <sup>m</sup> pentru cîteva corpuri este:

c = 340	1441	40-200	2130	3500	5100	m/s
corpul = aer	apă	cauciuc	plumb	cupru	otel	

Lungimea de undă, este, distanța dintre două puncte succeseive în care au loc simultan comprimări sau dilatări, și are expresia:

$$\lambda = \frac{c}{f} \quad (1)$$

unde f este frecvența de oscilație a sursei sonore.

Pentru o frecvență dată, lungimea de undă, care depinde de viteza sunetului este <sup>că</sup> mai mare în cörpurile solide decît în cele gazoase.

Intr-un ~~volum~~ gaz dat, în care nu apare nici o perturbație cauzată de radiația unei surse sonore, presiunea <sup>acestui</sup> ~~gazului~~ <sup>din</sup> orice punct este egală cu presiunea atmosferică, ~~cu se delege~~ <sup>care este</sup> presiunea de referință și are valoarea:

$$p_a = 10^5 \quad ?$$

Propagarea perturbației ~~oscilante~~ a undelor sonore, prin dilatarea și comprimarea ~~particolelor~~ <sup>din</sup> gaz, determină o creștere, respectiv scădere, a presiunii ~~ea urmăre~~, pro-

~~păgarea undelor sonore are ca efect o variație a presiunii în raport cu timpul, deci presiunea totală este cînd mai mare, cînd mai mică, decît presiunea statică.~~ Valoarea presiunii statică, la un moment dat, se numește presiune acustică instantaneă: și se notează cu  $p_i$ , iar

~~(se numește Presiunea acustică eficace; notată cu  $p_{ef}$ ) este radicalul din valoarea medie pătratică a presiunii.~~

Presiunea acustică pentru cele două limite ale domeniului audibil, la frecvența convențională de 1000 Hz, temperatură de  $20^{\circ}\text{C}$  și presiunea atmosferică de 736 mm CHg este în funcție de decibeli:

$$\begin{array}{ll} 0 \text{ dB} & \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad p_0 = 2 \cdot 10^{-5} \text{ N/m}^2 \\ 120 \text{ dB} & \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad p_{\max} = 2 \cdot 10^1 \text{ N/m}^2 \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{unitate} \\ ? \end{array}$$

iar raportată la presiunea atmosferică este de  $5 \cdot 10^3$  respectiv  $5 \cdot 10^9$  ori mai mică. Rezultă că undele sonore audibile se mișcă în raport cu presiunea atmosferică.

Cantitatea de energie acustică  $E_a$ , care străbate în unitate de timp și suprafață dată, normală pe direcția de propagare a undei, se numește flux de energie acustică și are expresia:

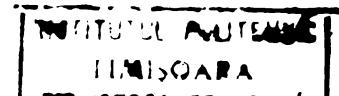
$$\Phi_a = \frac{E_a}{t} \quad [W] \quad (2)$$

Fluxul de energie acustică  $\Phi_a$  raportat la unitatea de suprafață normală pe direcția de propagare se numește intensitate acustică și are expresia:

$$I = \frac{\Phi_a}{S} = \frac{E_a}{S \cdot t} \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (3)$$

sau exprimată prin presiunea acustică eficace; este,

$$I = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^T p_{ef} \cdot v \cdot dt = p_{ef} \cdot v = \frac{p_{ef}^2}{\rho \cdot c} = \frac{p_{ef}^2}{Z_a} \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (4)$$



unde:

$$Z_a = \rho \cdot c = 408 \frac{\text{N.s}}{\text{m}^3}, \text{ este impedanță acustică a aerului}$$

$\rho$  - densitatea aerului

$c$  - viteza de oscilație a particolelor

### 1.2. - Surse sonore

După modul de radiație a energiei acustice în spațiu, sursele sonore pot fi caracterizate prin:

- puterea acustică
- directivitatea radiației
- caracteristica de frecvență sau spectrograma
- modul de radiație în timp

Puterea acustică, este energia acustică totală radiată de o sursă în unitatea de timp, care străbate suprafața totală  $S$  și se obține prin integrarea vectorului intensității acustice  $\vec{I}$  de-a lungul suprafeței  $S$  care acoperă sursa sonoră, adică:

$$P = \oint_S \vec{I} \cdot d\vec{s} \quad (5)$$

Dacă suprafața elementară  $d\vec{s}$  este mereu perpendiculară pe vectorul  $\vec{I}$ , rezultă:

$$|\vec{I}| = I = \frac{P_{ef}^2}{\rho \cdot c} \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (6)$$

iar relația (5) devine:

$$P = I \cdot S = \frac{P_{ef}^2}{\rho \cdot c} S = \frac{P_{ef}^2}{Z_a} S = \frac{1}{408} \frac{1}{n} \sum_i (P_{ef}^2)_i \cdot S \quad [W] \quad (7)$$

O sursă care radiază uniform în toate direcțiile produce unde sferice, în care caz se poate considera că su-

prafăța sferei imaginare  $\odot$ , de rază  $r$ , are centrul în sursă și deci puterea acustică devine :

$$P = I \cdot 4 \cdot \pi \cdot r^2 = \frac{4 \cdot \pi \cdot r^2 \cdot p_{ref}^2}{Z_a} \quad [W] \quad (8)$$

dе unde intensitatea acustică este :

$$I = \frac{P}{4 \cdot \pi \cdot r^2} \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (9)$$

Domeniul puterilor acustice al diferitelor surse cunoscute în prezent este foarte mare, cum rezultă din următoarele :

- rachete pe rampa de lansare .....	$P = 10^4$	kW
- jetul reactoarelor .....	= 10	"
- ciocane pneumatice .....	= 1	"
- orchestră mare .....	= 50-70	W
- pian .....	= 0,3	"
- voce puternică .....	= 0,001	"   2
- voce normală .....	= 20	"
- foșnetul frunzelor .....	= 0,001	" -2
- mașini electrice .....	= $0,5 \cdot 10^4$	
		+ 2 W

După directivitatea radiației, sursele sonore pot fi :

- omnidirectionale
- direcționale

Gradul de directivitate al surselor sonore poate fi caracterizat prin factorul de directivitate  $\Psi_d$ , care în cazul surselor omnidirectionale este  $\Psi_d = 1$  iar în cazul surselor unidirectionale este  $\Psi_d < 1$ .

Tinând seama de gradul de directivitate, intensitatea acustică din relația (9) devine :

$$I = \frac{P}{4 \cdot \pi \cdot r^2} \cdot \Psi_d \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (10)$$

iar în cazul cînd radiația nu se face după o sferă, ci după o semisferă, relația are forma generală:

$$I = \frac{P}{K \cdot \pi \cdot r^2} \Psi_d \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (11)$$

unde  $K = 2; 4$ , pentru semisferă, respectiv sferă.

Sunetul este o vibrație acustică în regim ~~sinusoidal~~<sup>periodic</sup>, iar zgomotul este o vibrație acustică în regim ~~sinusoidal~~<sup>irregular</sup>, ambele fiind produse în domeniul de audibilitate al frecvențelor.

Sunetul pur, sau sunetul simplu, sau tonul, este rezultatul unei vibrații armonice, cu o singură frecvență de valoare constantă.

Sunetul complex conține mai multe sunete pure, ale căror frecvențe se încadrează sau nu într-o serie armonică.

Sunetul de impact este produs prin lovire.

Zgomotul este o vibrație acustică cu spectru de frecvențe continuu într-o anumită bandă. ~~Nu are componente definite~~

Zgomotul alb are energia acustică repartizată uniform în toată gama de frecvențe; deci are un spectru continuu și uniform.

Determinarea componentelor ~~în cazu~~ zgomerului se face prin analiză spectrală.

Spectrul zgomerului, ~~represintă~~<sup>aclică</sup> variația nivelului de zgomer în funcție de frecvență, și oferă detalii asupra componentelor zgomerului, cu privire la originea lor, precum și la modulul de combatere a acestora.

Zgomotele industriale nu conțin în general sunete pure, ci sunete complexe, sau zgomote.

### 1.3. Caracteristicile fizice ale zgomotelor

Valorile puterilor și ale presiunilor din natură au un domeniu foarte mare și îngreunează aprecierea. Din această cauză în acustică, în general, deci și în domeniul zgomotului și al vibrațiilor, în locul scării lineare se folosește scara logaritmică, respectiv în locul mărimii se folosește nivelul de mărime, iar în locul unităților de măsură fizice se folosește o unitate de măsură matematică denumită decibel. În consecință nivelele de mărimi în decibeli, vor fi:

- Nivelul de presiune acustică

$$L_p = 20 \log \frac{p_{ef}}{p_0} \quad [dB] \quad (12)$$

unde:

$p_{ef}$  = presiunea acustică eficace a sunetului

$p_0$  = presiunea acustică de referință, a cărei valoare este precizată în capitolul 1.1

- Nivelul de intensitate acustică

$$L_i = 10 \log \frac{I}{I_0} \quad [dB] \quad (13)$$

unde:

$I$  = intensitatea acustică a sunetului

$I_0 = 10^{-12} \frac{W}{m^2}$ , este intensitatea acustică de referință.

În cazul normal la  $t = 22^\circ C$   $p = 750$  mm CHg pentru un sunet dat, rezultă:

$$L_p - L_i \approx 0,2 \text{ dB} \quad (14)$$

ceea ce se poate neglija și ca urmare în măsurători se poate folosi oricare din cele două nivale, deoarece:

$$L_p \approx L_i \quad (15)$$

- Nivelul de putere acustică este

$$L_p = 10 \log \frac{P}{P_0} \quad (16)$$

unde:

P - puterea acustică a sursei

$P_0 = 10^{-12}$  W, este puterea acustică de referință după ISO.

Restrîngerea valorilor pentru indicarea mărimii presiunii sonore, prin utilizarea nivelului de presiune sonoră, rezultă din corespondență dintre aceste valori prezentată în tabela 1.

Tabela 1 - Corespondența dintre nivelul de presiune și presiunea medie pătratică

$L_p$	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150	160	170	180
$\bar{P}^2$	0,0002	0,00065	0,002	0,0065	0,02	0,065	0,2	0,65	2	6,5	20	65	200	650	2000

#### 1.4. - Caracteristicile fiziolelor

Variațiile de presiune produse de undele sonore sunt percepute transformate de organul auditiv în senzații fiziole, denumite sunete sau zgomote. Urechea omenească are capacitatea de a percepe, analiza și diferenția sunetelor primite, după frecvență și intensitate.

După domeniul de frecvență sunetele se împart în:

- $f = 16-16000$  Hz ..... domeniul audibil
- $f < 16$  Hz ..... infrasunete
- $f > 16000$  Hz ..... ultrasunete

In cele ce urmează se prezintă principalele caracte- ristici fiziole ale sunetelor.

- Inăltimea sunetului este elementul de perceptie auditiva legat de frecventa oscilatiilor si reprezinta aceea calitate a perceptiei auditive, care permite clasificarea sunetelor de la cele "joase" la cele "inalte".

Relatia dintre inăltimea sunetului si frecventa nu este lineară. Pragul diferențial, adica variația perceptibila a frecvenței ~~față de~~ <sup>dată</sup> la frecvență inițială este de 0,3 %, adică:

$$\begin{aligned}\Delta f &= 0,3 \text{ Hz} & \text{pentru} & f = 100 \text{ Hz} \\ &= 3 " & " & = 1000 " \\ &= 6 " & " & = 2000 " \\ &= 30 " & " & = 10000 "\end{aligned}$$

- Nivelul de tărie reprezinta completarea noțiunii fizice de intensitate acustică cu forma sensibilității auditive și este definit de relația:

$$\Lambda = 20 \log \left( \frac{p_{ef}}{p_0} \right) \quad [Fon] \quad f = 1000 \text{ Hz} \quad (17)$$

Deoarece scara logaritmică este insuficientă pentru caracterizarea fineții urechii, unitatea matematică denumită "decibel" trebuie completată cu un element care ține seama de efectul simultan și complex al frecvenței și al intensității sonore.

Unitatea de măsură pentru nivelul de tărie este "Fonul", care reprezintă nivelul de tărie al sunetului pentru care nivelul de presiune sonoră a sunetului de aceeași tărie este egal cu 1 dB, la frecvența de 1000 Hz, adică:

$$1 \text{ Fon} = 1 \text{ dB} \quad (f = 1000 \text{ Hz})$$

Fonul este o unitate de măsură adimensională, ca și decibelul.

Totalitatea valorilor intensităților sonore asociate diferitelor frecvențe, pentru aceeași senzație ~~fisiologică~~,

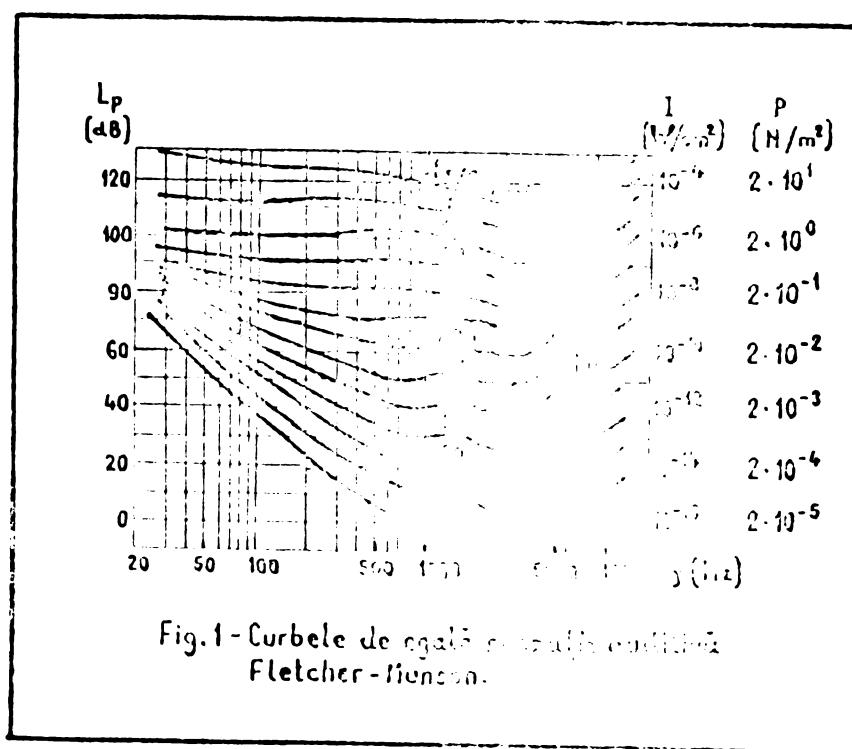
poate fi reprezentată printr-o „curbă de egală senzație auditivă” sau de „egală tărie”. În funcție de numărul existent de nivele de senzație <sup>(distincte)</sup> rezultă numărul de „curbe de egală senzație auditivă”, care formează o rețea <sup>mărginită</sup> delimitată de curbele limită:

- pragul de audibilitate, care este limita inferioară, pentru care corespunde  $\Lambda = 0$  Foni, și:

$$P_0 = 2 \cdot 10^{-5} \frac{N}{m^2} ; I_0 = 10^{-12} \frac{W}{m^2} ,$$

- pragul de durcre, care este limita superioară pentru care corespunde  $\Lambda = 120$  Foni, și  $P_{max.} = 2 \cdot 10^1 \frac{N}{m^2}$ ,  $I_{max.} = 10^0 \frac{W}{m^2}$ ,

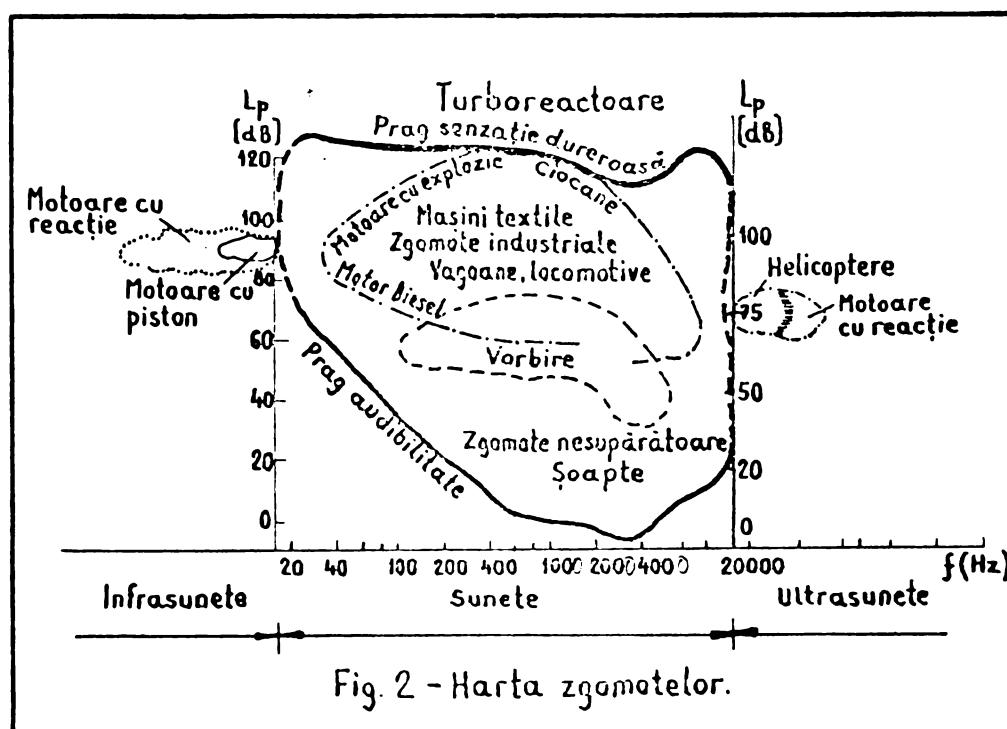
Această rețea de curbe reprezintă toată sensibilitatea urechii umane în dubla dependență de frecvență și intensitate și sănt prezentate în fig.1, cunoscute sub numele de curbele lui Fletcher - Munson. Pentru fiecare curbă senzația auditivă este constantă și este încrisă pe curbă în Foni; ~~la~~  
~~la~~ la frecvența de 1000 Hz valorile în Foni sănt egale cu cele în decibeli.



Forma curbelor arată că urechea este mai puțin sensibilă în domeniul frecvențelor joase, dar în schimb este foarte sensibilă în domeniul frecvențelor înalte, unde între 2000-6000 Hz apare domeniul de sensibilitate ridicată. Sensibilitatea maximă se află în jurul frecvenței de 3000 Hz, corespunzătoare frecvenței

de rezonanță a organului auditiv.

Variatia sensibilității depinde și de durata sunetelor, deoarece funcțiile sensoriale și motrice, fiind însușiri fiziole, necesită un anumit timp de reacție denumit constantă de timp, care în cazul urechii umane este de 0,2 sec. Pentru durete mai mici sunetele sînt percepute sub formă de pocnete. În fig.2 este prezentată harta zgomotelor cunoscute în prezent, care apar în domeniul audibil.



In cazul cînd n surse sonore, avînd intensitățile  $I_1, I_2, \dots, I_n$ , la o frecvență dată, acționează simultan, atunci nivelul de tărie total se poate determina cu relația:

$$\Lambda_t = 10 \log \frac{I_1 + I_2 + \dots + I_n}{I_0} = 10 \log \frac{I_t}{I_0} \quad [\text{Foni}] \quad (18)$$

undă:

$$I_t = \sum_i I_i$$

$I_0$  - intensitatea de referință

In cazul radiației simultane a două surse sonore, care produc într-un punct dat nivelele de tărie  $\Lambda_1$  și  $\Lambda_2$

unde  $\Lambda_1 > \Lambda_2$ , atunci nivelul de tărie rezultant, la o frecvență dată, se poate determina cu relația:

$$\Lambda_t = \Lambda_1 + \Delta\Lambda \quad [\text{Foni}]$$

(19)

unde:

$\Delta\Lambda = \Lambda_1 - \Lambda_2$  și reprezintă creșterea de nivel de tărie

Pentru frecvență dată, egală cu cea convențională de  $f = 1000 \text{ Hz}$ , nivelul de tărie rezultant este egal cu nivelul de presiune total și se poate exprima printr-o relație similară cu (19), adică:

$$L_{pt} = L_{p1} + \Delta L_p \quad [\text{dB}]$$

(20)

Cu ajutorul acestei relații se poate calcula nivelul de presiune total, pentru n surse diferite, care acționează simultan, operînd însumarea succesivă a nivelelor de presiune în ordine descrescătoare, adică  $L_{p1} > L_{p2} > L_{p3} \dots > L_{pn}$ .

Pentru ușurarea calculelor  $\Delta L_p$  se poate obține din fig.3.

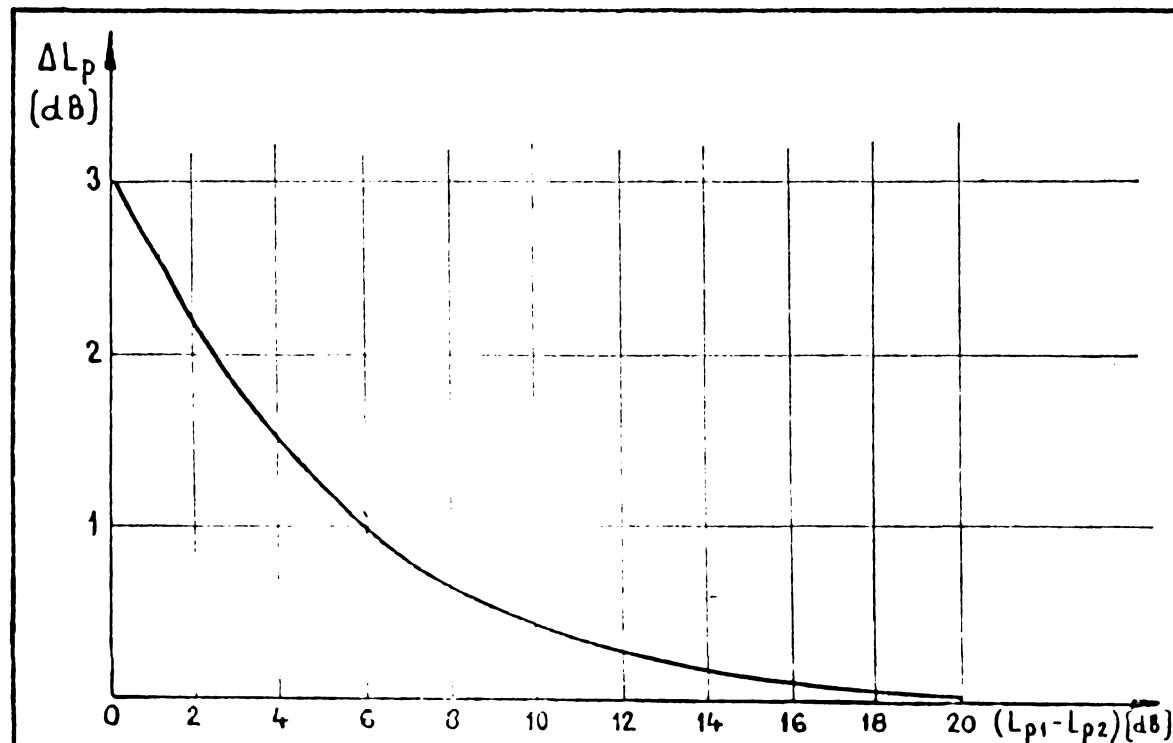


Fig. 3 - Determinarea creșterii nivelului de zgomot în cazul însemnării nivelelor de zgomot.

Dacă acționează mai multe surse, rolul preponderent îl are sursa cea mai puternică.

După cum rezultă din fig.3, sursele care au nivelele de presiune ce diferă cu mai mult de 8 dB față de nivelul sursei preponderente practic pot fi neglijate, deoarece  $\Delta L_p < 0,6 \text{ dB}$ .

Ca urmare, măsurile pentru reducerea nivelului de zgomot total trebuie să îndrepte asupra surselor preponderente.

### 1.5 - Propagarea undelor acustice în cîmp liber

Prin aer se pot propaga numai undele longitudinale. Undele acustice care transportă o cantitate de energie în spațiu, pe măsură ce crește distanța de la sursă se produce o pierdere progresivă a energiei, cauzată de:

- divergență sferică
- absorbția în mediu

ceea ce are ca efect atenuarea sunetului în funcție de distanță.

Dacă se consideră o sursă sonoră omnidirectională, energia transportată de undele sonore disipa după suprafața laterală a unei sfere, a cărei rază este în continuă creștere.

Puterea sursei rămînind constantă, intensitatea scade invers proporțional cu pătratul distanței, conform relației (9).

Considerînd două puncte situate la distanțele  $r_1$  și  $r_2$  de o sursă omnidirectională, în care au loc intensitățile acustice  $I_1$  și  $I_2$ , în baza relației (9) se poate scrie:

$$I_2 = I_1 \left( \frac{r_1}{r_2} \right)^2 \quad \left[ \frac{\text{W}}{\text{m}^2} \right] \quad (21)$$

În aceste puncte, nivelele de presiune acustică, conform relației (12), sunt:

$$L_{p1} = 20 \log \frac{p_1}{p_0} \quad [\text{dB}]$$

$$L_{p2} = 20 \log \frac{p_2}{p_0} \quad [\text{dB}]$$

iar atenuarea de nivel de presiune devine:

$$\begin{aligned} \Delta L_p &= L_{p1} - L_{p2} = 20 \left[ \log \frac{p_1}{p_0} - \log \frac{p_2}{p_0} \right] = \\ &= 20 \log \frac{p_1}{p_2} = 20 \log \frac{r_2}{r_1} \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (22)$$

Dacă distanța punctului 2 este dublă față de cea a punctului 1, rezultă:

$$r_2 = r_1$$

$$\Delta L_p = 20 \log \frac{2r_1}{r_1} = 20 \log 2 \approx 6 \text{ dB} \quad (23)$$

Din această relație rezultă că în cazul dublării distanței față de o sursă omnidirectională aflată în cîmp acustic liber, nivelul de presiune scade cu 6 dB.

Dacă punctul 1 se află la o distanță de 1 m de sursă, atunci:

$$r_1 = 1 \text{ m} \quad r_2 = r$$

$$L_{p2} = L_{p1} - 20 \log \frac{r_2}{r_1} = L_{p1} - 20 \log r \quad [\text{dB}] \quad (24)$$

Din relațiile (8), (12), (16) se poate deduce expresia nivelului de putere acustică în funcție de nivelul de presiune măsurat la o distanță oarecare  $r$  față de sursă:

$$L_p = L_p + 20 \log r + 10,9 \quad [\text{dB}] \quad (25)$$

In cazul cînd sursa se află la nivelul solului, datorită reflexiilor produse de sol, relația (25) după [12] devine:

37911°  
299 F

$$L_p = L_p + 20 \log r + 14 \quad [\text{dB}] \quad (26)$$

### 1.6 - Propagarea undelor acustice în încăperi

Cînd undele sonore întîlnesc un obstacol constituit din alt mediu prin care pot trece integral, parțial sau deloc, la suprafața de separare a celor două medii are loc reflexia undelor, refracția lor, sau ambele concomitent.

In cazul reflexiei, întreaga energie acustică incidentă se întoarce în mediul sursei. In cazul refracției întreaga energie acustică incidentă se transmite în cel de al doilea mediu. In cazul reflexiei și refracției concomitente, o parte din energia acustică se întoarce în mediul inițial, iar restul se transmite în cel de al doilea mediu, în mod integral sau parțial, după cum obstacolul este absorbant sau nu.

Cîmpul acustic al unei încăperi este limitat prin planele de separație constituite din pardoseală, plafon și perete. Acestea fiind obstacole în calea undelor sonore produse de o sursă, fac ca într-un punct dat al încăperii aflat la distanță  $r$  de sursa omnidirectională de putere acustică  $P$ , intensitatea acustică să fie rezultatul suprapunerii energiilor transportate de undele directe și undele reflectate, adică:

$$I = I_d + I_r = \frac{P \cdot \varphi_d}{K \cdot \pi \cdot r^2} + \frac{4P}{S_a} = P \left( \frac{\varphi_d}{K \cdot \pi \cdot r^2} + \frac{4}{S_a} \right) \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (27)$$

unde  $S_a$  este constanta de absorbție a localului.

Din această relație rezultă că intensitatea acustică la o distanță dată  $r$  este mai mare într-o încăpere decît în aer liber, cu termenul ce corespunde undelor reflectate și care depinde de constanta de absorbție a localului.

Cu cît constanta de absorbție este mai mică, deci planele sunt mai reflectante, cu atît acest termen este mai mare.

Totodată se observă că intensitatea sunetelor reflectate într-o încăpere dată este constantă, în timp ce intensitatea acustică a undelor directe scade cu pătratul distanței pînă într-un punct aflat de la sursa sonoră la distanță:

$$r_c = \frac{\sqrt{S_a}}{7,1} \quad (28)$$

în care cele două intensități sunt egale  $I_d = I_r$ .

Rezultă deci următoarea predominare a cîmpurilor sonore în funcție de distanță:

$$\begin{aligned} r < r_c &\dots \text{cîmpul direct} \\ r > r_c &\dots \text{cîmpul reverberant} \end{aligned}$$

Dacă sursa este unidirectională, din relația (27), rezultă că directivitatea nu afectează decît undele acustice directe prin termenul  $\varphi_d$ .

În baza relațiilor (15) și (16), rezultă expresia nivelului de presiune acustică:

$$\begin{aligned} L_p &= 10 \log \frac{P}{P_0} + 10 \log \left( \frac{\varphi_d}{k \cdot \pi \cdot r^2} + \frac{4}{S_a} \right) = \\ &= L_p + 10 \log \left( \frac{\varphi_d}{k \cdot \pi \cdot r^2} + \frac{4}{S_a} \right) \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (29)$$

care este expresia generală a nivelului de presiune în funcție de nivelul de putere acustică. Prin particularizare, rezultă următoarele relații:

– pereti absorbânți integral, sursă unidirectională:

$$S_a = \infty \quad L_p = L_p + 10 \log \frac{\varphi_d}{k \cdot \pi \cdot r^2} \quad [\text{dB}] \quad (30)$$

– pereti absorbânți integral, sursă omnidirectională:

$$S_a = \infty \quad \varphi_d = 1 \quad L_p = L_p + 10 \log \frac{1}{k \cdot \pi \cdot r^2} \quad [\text{dB}] \quad (31)$$

Prelungirea existenței sunetului într-o încăpere, după încetarea emisiei de către sursa sonoră, se numește reverberație și apare datorită numeroaselor reflexii determinate de suprafețele încăperii.

Ecoul este o reproducere distinctă a unui sunet, după încetarea emisiei sursei sonore, datorită reflexiei undelor sonore de un ecran reflectant situat între sursă și ascultător.

După încetarea emisiei sursei, intensitatea acustică este nulă. Timpul necesar pentru scăderea intensității sau a presiunii se numește durata de reverberație și se poate determina [12], [46] cu ajutorul relației lui Sabine:

$$T = \frac{0,161 \cdot V}{A} \quad (32)$$

unde:

$V$  ~ volumul încăperii

$A = \sum_i \alpha_i S_i$ , este absorbția acustică totală

$\alpha_i$  ~ coeficienti de absorbție unitară

Se constată că timpul de reverberație este independent de puterea sursei, dar depinde de volumul și gradul de absorbție al încăperii respective și de frecvență prin intermediul coeficientilor de absorbție.

### 1.7 - Vibrării mecanice

Mișcarea continuă sau periodică, în regim stationar, a unei particole materiale, în jurul poziției de echilibru se numește vibrare. Mișcarea poate pune în funcțiune particole de aer cind apare sunetul aerian, sau poate pune în funcțiune structurile solide cind se numește vibrare mecanică și apare sunetul structural.

Parametrii vibrăriilor mecanice sunt:

- deplasarea sau amplitudinea
- viteza
- accelerarea

Dacă vibrația este o funcție sinusoidală de timp, deplasarea este o mișcare armonică de forma:

$$y = Y \cdot \sin \omega t \quad (33)$$

unde:

$Y$  = amplitudinea simplă a vibrației  
 $\omega = 2\pi f = 2\pi \frac{1}{T}$ , este frecvența circulară  
 $T$  = perioada mișcării

Cunoașterea deplasărilor este necesară în studiul deformațiilor.

Viteza vibrației unei suprafețe care radiază energie sonoră reprezintă variația deplasării în unitate de timp, adică:

$$v = \frac{dy}{dt} = \omega \cdot Y \cdot \cos \omega t \quad (34)$$

Din această relație rezultă că viteza este direct proporțională cu amplitudinea și cu frecvența vibrației.

Pentru aprecierea forței care determină vibrația corpurilor se necesită cunoașterea accelerării, care este proporțională cu forța aplicată masei și reprezintă variația vitezei în unitate de timp, adică:

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2y}{dt^2} = -\omega^2 \cdot Y \cdot \sin \omega t = -\omega^2 \cdot y \quad (35)$$

Rezultă că accelerarea este proporțională cu pătratul frecvenței vibrației și cu amplitudinea sau deplasarea.

Dar vibrațiile pot fi și nesinusoidale, care ca toate oscilațiile complexe, prin descompunere în serie Fourier, pot fi reprezentate prin vibrații sinusoidale armonice.

Ca urmare, armonicele unei vibrații complexe au viteză și accelerare cu atât mai mari cu cât este mai înalt numărul de ordine, respectiv frecvența armonicei.

Accelerarea unei vibrații se poate măsura cu ajutorul unui traductor numit accelerometru, iar viteza și depla-

sarea vibrării sinusoidale se obține matematic cu ajutorul relațiilor:

$$v = \int_0^t a \cdot dt = Y \int_0^t \sin \omega t \cdot dt = - \frac{Y}{\omega} \cos \omega t \quad (36)$$

$$y = \int_0^t \int_0^t (a \cdot dt) \cdot dt = \int_0^t v \cdot dt = - \frac{Y}{\omega} \int_0^t \cos \omega t \cdot dt = - \frac{Y}{\omega^2} \sin \omega t \quad (37)$$

### 1.8 - Consecințele dăunătoare ale zgomotului și vibrăriilor

Sub raportul senzației auditive perceperea unui sunet este însotită de o senzație subiectivă plăcută, în timp ce perceperea unui zgomot - de o senzație subiectivă neplăcută.

În funcție de nivelul de tărie, zgomotul produce asupra omului o serie de efecte dăunătoare atât fiziologic, cât și psihologic, constând din:

- afectiuni ale organului auditiv
- afectiuni ale diferitelor organe și aparate ale omului, perturbînd funcțiile secretoare și motoare ale stomacului
- afectiuni psihice
- împiedicarea concentrării atenției și reduce productivitatea muncii și capacitatea de muncă
- modificări ale sistemului cardio-vascular și ale ritmului de contractie a cordului
- reducerea inteligenției vorbirii

În fig. 4 sunt reprezentate schematic consecințele dăunătoare ale zgomotului asupra corpului omenește.

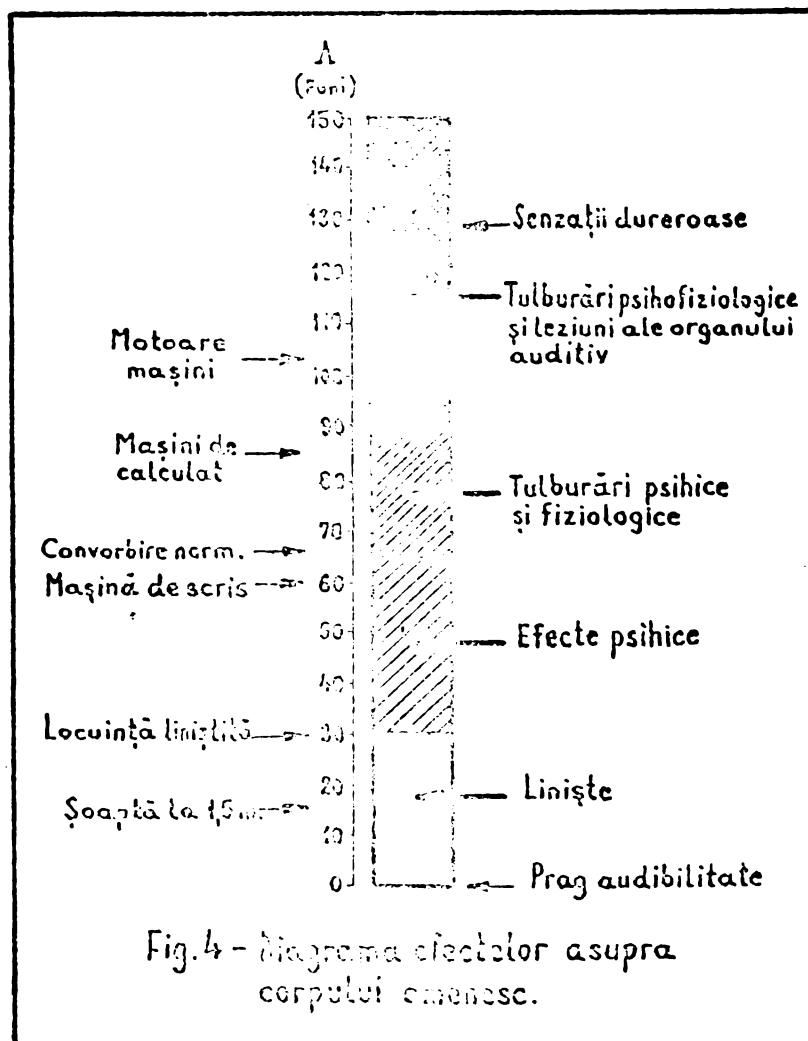


Fig. 4 - Diagrama efectelor asupra corpului umanesc.

Efectele dăunătoare ale zgomotului depind de factorii:

- intensitate
- frecvență
- durata de acțiune

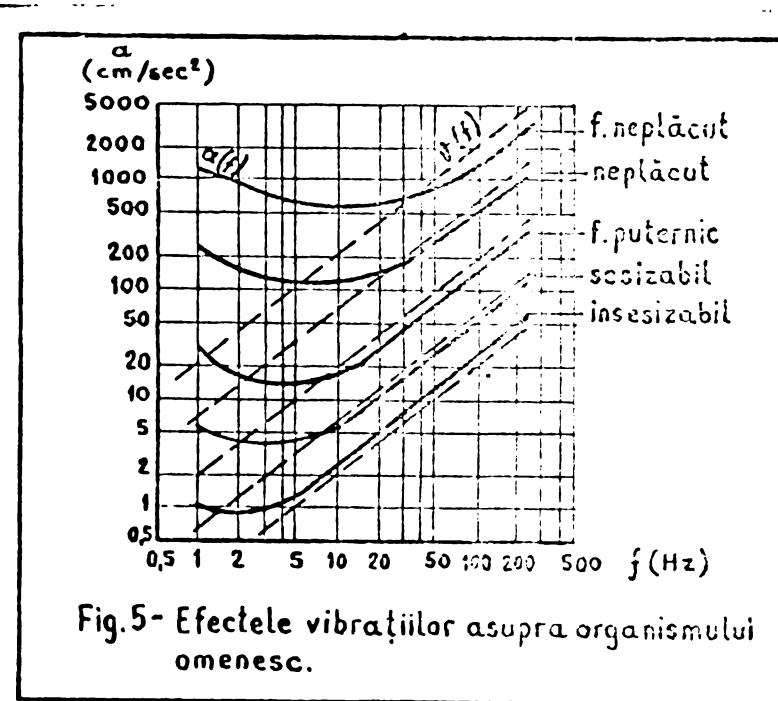
și sint agravate dacă zgomotul este însoțit de vibrații mecanice, iar în spectrul de frecvență apar și sunete pure mai ales de frecvențe înalte.

De asemenea, dacă nivelul de intensitate al zgomotului depășește cu 85-90 dB pragul de audibilitate, are loc o slăbire permanentă a percepției auditive. Din acest motiv se consideră 85 dB ca nivel maxim admisibil de zgomot la frecvența de 1000 Hz.

Sub acțiunea unui zgomot puternic, tensiunea arterială crește, pulsul se accelerează, tensiunea vasculară intracraniană se poate mări de trei ori, agerimea vederii scade, ritmul respirației se modifică. Zgomotul conduce la obosirea

generală a organismului omenește. Zgomotul afectează munca fizică, dar mai ales cea intelectuală, care cere o concentrare deosebită a atenției. În epoca actuală, datorită progresului tehnic uriaș, s-a înregistrat cel mai înalt nivel de zgomot din cele întâlnite pînă în prezent.

Efectele iritante ale vibrațiilor asupra organismului omenește sunt proporționale cu amplitudinea vitezei vibrațiilor și sunt prezentate în fig.5 sub formă de curbe de egală senzație cu efectele fiziologice respective.



## 2. ZGOMOTUL HIDROGENERATOARELOR

Progresul tehnic realizat în domeniul mașinilor electrice în general, concretizat prin reducerea greutății și a prețului de cost, a atras după sine creșterea nivelului de zgomot.

Mașinile electrice moderne de mare putere, printre care se află și hidrogeneratoarele, se deosebesc de cele vechi prin:

- gradul ridicat de utilizare a materialelor active realizat pe seama creșterii solicitărilor electromagnetice, termice, de ventilație și mecanice;
- înlocuirea fontei cu tablă laminată sudată.

Ca urmare, inducțiile din întrefier au crescut cu cca 35 %, solicitările mecanice - cu cca 50 %, iar solicitările termice și de ventilație - cu cca 30 %. În consecință s-au majorat substanțial forțele electromagnetice dintre stator și rotor.

Inlocuirea construcțiilor turnate prin construcții sudate a determinat înlocuirea fontei prin oțelul laminat, care are gradul de atenuare acustică internă de 50÷1000 ori mai mic decât fonta, fapt ce a condus la apariția fenomenului de rezonanță.

Consecința finală și negativă a tuturor acestor măsuri, determinate de progresul tehnic, a fost creșterea nivelului de zgomot și de vibrații, cu toate efectele sale dăunătoare față de om.

Zgomotul hidrogeneratoarelor este rezultatul acțiunii simultane a următoarelor componente:

- zgomotul electromagnetic
- zgomotul aerodinamic
- zgomotul mecanic

care, în cele ce urmează, vor fi examineate fiecare în parte.

## 2.1 - ZGOMOTUL ELECTROMAGNETIC

Zgomotul electromagnetic este determinat de vibrațiile mecanice ale subansamblelor hidrogeneratorului, produse de forțele magnetice aplicate pe suprafața interioară a statorului și cea exterioară a rotorului, respectiv pe dinții statorului și tălpile polare ale rotorului. De la dinții statorului vibrațiile se transmit la jug, apoi la carcasa, de unde zgomotul este radiat, o parte în aer sub formă de zgomot aerian, iar cealaltă parte - spre fundație sub formă de zgomot structural.

Forțele magnetice ca și vibrațiile au o distribuție periodică în funcție de spațiu și de timp și sunt rezultatul interacțiunii sau interferenței armonicelor de cîmp din întrefier.

Pentru determinarea zgomotului electromagnetic trebuie examinate două probleme independente și anume:

- vibrația mecanică de natură electromagnetică
- deformația statorului și proprietățile sale mecanice

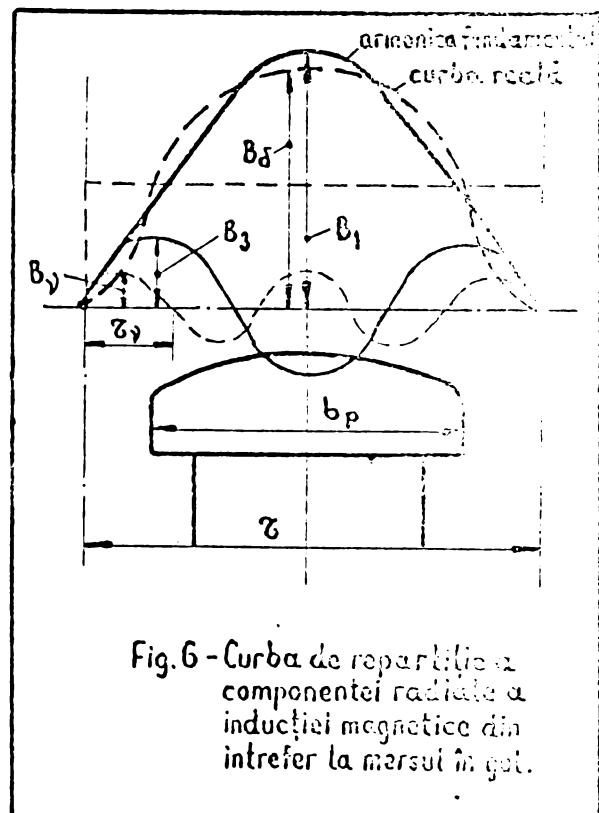
In acest scop trebuie determinate cîmpurile magnetice, forțele magnetice și deformațiile statorului.

### 2.1.1 - Cîmpurile magnetice din întrefier

In cazul hidrogeneratoarelor înfășurarea rotorului, care se rotește odată cu rotorul, fiind parcursă de curentul continuu de excitație, produce un cîmp magnetic al roții polare. Acest cîmp rotitor este produs pe cale mecanică, prin intermediul curenților de conducție.

Deoarece hidrogeneratoarele sunt generatoare sincrone cu poli aparenti, avînd întrefier variabil între talpa polară și stator, curba de repartiție a componentei radiale a inducției din întrefier de-a lungul pasului polar, la mersul în gol, are o formă dreptunghiular-curbilinie, ca în fig.6, care depinde de mărimea întrefierului  $\delta$  și de coefi-

cientul de acoperire a polului  $\alpha_i$ .



Descompunind curba reală  $B_S$  în serie Fourier, rezultă armonice fundamentală de cîmp cu amplitudinea  $B_1$  și o serie de armonice de cîmp de ordinul  $v$ , cu amplitudinile  $B_v$ .

Pentru armonica de ordinul  $v$ , pasul polar, numărul perechilor de poli și frecvența sînt definite cu ajutorul relațiilor:

$$\tau_v = \frac{\tau}{v} \quad (38)$$

$$p_v = v \cdot p \quad (39)$$

$$f_v = v \cdot f \quad (40)$$

Ca urmare, pe lîngă cîmpul magnetic principal, care determină tensiunea la borne, apar și o serie de cîmpuri armonice produse de crestarea statorului, de repartiția înfășurării statorului, de polii aparenți ai rotorului, de saturația magnetică a dintilor și de excentricitatea dintre rotor și stator. Aceste cîmpuri armonice au un caracter parazitar și înrăutățesc funcționarea hidrogeneratoarelor prin următoarele fenomene negative:

- apariția zgomotului și vibrațiilor
- reducerea tensiunii la borne
- majorarea pierderilor suplimentare

avînd fiecare o anumită pondere în procesul de apariție a zgomotului și vibrațiilor.

Dacă înfăşurarea are numărul de crestături pe pol și fază  $q = \text{intreg}$ , apar armonici superioare, iar dacă  $q = \text{fracțional}$ , apar armonici fracționare (inferioare sau subarmonici).

Prezența crestăturilor din stator și a polilor aparenti din rotor se manifestă prin variația relucțanței magnetice din întrefier în timpul rotației rotorului.

Valorile inducțiilor magnetice ale cîmpurilor armonice produse de înfășurare sunt determinate de fluxuri, care depind de numărul de spire pe fază și de factorul de înfășurare, precum și de circuitul magnetic caracterizat de valoarea întrefierului și de factorul lui Carter.

Cîmpurile armonice din dinți sunt determinate de caracteristicile zonelor dințate ale statorului și rotorului, constînd din forma și dimensiunile crestăturilor, pasul crestăturilor, mărimea întrefierului, forma tălpiei polare și raportul dintre lățimea tălpiei polare ~~e~~<sup>1/2</sup> pasul polar.

Cîmpurile armonice superioare, determinate de saturăția magnetică și de excentricitatea rotorului față de stator, au deobicei oscilații de ordin scăzut, frecvențele lor fiind un multiplu al frecvenței rețelei.

In cele ce urmează vor fi luate în considerare numai înfășurările cu  $q = \text{intreg}$ , după care vor fi tratate separat înfășurările fracționare.

Ca urmare, cîmpurile magnetice ale armonicelor superioare produse de înfășurările statorice simetrice, cu  $q = \text{intreg}$ , repartizate în crestături, se pot exprima cu ajutorul relației:

$$b_q(x,t) = \bar{B}_p \cdot \cos(\gamma_p x - 2\pi f_p t - \varphi_q) \quad (41)$$

unde:

$$\bar{B}_p = \frac{\sin(\gamma_p \frac{b_i}{2R})}{\gamma_p \sin(b_i/2)} \bar{B}_p \quad , \text{ amplitudinea armonicei de cîmp [24].}$$

$\bar{B}_p$  - inducția din pol

$b_i$  - arcul polar ideal

$R = \frac{D}{2}$ , este raza interioară a statorului

$x$  - coordonata spațială a punctului dat

$t$  - timpul

$\varphi$  - defazajul undei

$\gamma = 2mk_1 + 1 = 6k_1 + 1$ , este numărul de ordine al armonicei  
 $k_1 = \pm 1, \pm 2, \pm 3 \dots$ , număr întreg

Cîmpurile armonice se închid prin capetele dintilor și sunt dependente de curentul din stator, fiind în același timp influențate în mod deosebit de armonicele de crestătură a repartizării înfășurării statorului.

În mod similar se pot exprima și cîmpurile armonicelor superioare ale crestăturilor statorului, cu ajutorul relației:

$$b_\mu(x, t) = B_\mu \cdot \cos(\mu p x - 2\pi f_\mu t - \varphi_\mu) \quad (42)$$

unde:

$$B_\mu = B_1 \cdot k (k_c - 1) \frac{\sin\left(\frac{1}{R} \frac{k_c - 1}{k_c} \pi\right)}{\frac{1}{R} \frac{k_c - 1}{k_c} \pi}, \text{ amplitudinea armonicei de cîmp}$$

$B_1$  - amplitudinea armonicei fundamentale

$K_C$  - factorul lui Carter

$k = \pm 1, \pm 2, \pm 3 \dots$ , număr întreg

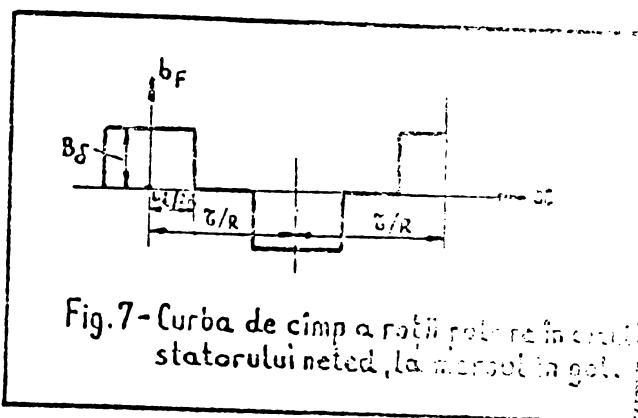
$\mu = 2m_k q + 1 = \frac{N_1}{p} k + 1$ , este numărul de ordine al armonicei

$N_1$  - numărul de crestături din stator

Pentru cîmpurile armonice din întrefierul hidrogeneratoarelor se pot stabili relații [46] dependente de caracteristicile principale ale statorului crestat, ale polilor și ale întrefierului. Astfel, se consideră cazul cel mai simplu al unui hidrogenerator la mersul în gol, cu statorul neted și avînd curba de cîmp a polilor de formă dreptunghiulară, ca în fig.7. Descompunînd în serie Fourier, cîmpul roții polare raportat la statorul neted și la mersul în gol, are expresia:

$$b_p(x, t) = \frac{4}{\pi} B_C \cdot \sum \left( \frac{p}{p_{y1}} \right) \sin\left(p_{y1} \frac{b_i}{2R}\right) \cdot \cos\left[p_{y1}x - \frac{p_{y1} \cdot 2\pi \cdot t_n}{p} t - p_{y1} \cdot \varphi\right] \quad (43)$$

unde:



tăuri deschise, care pentru armonica de crestătură fundamentală, are expresia:

$$\Lambda_1 = 1 + (k_c - 1) \cdot \cos N_1 \cdot x \quad (44)$$

unde  $N_1$  este numărul de crestături din stator.

Se ia în considerare armonica de crestătură, fundamentală, deoarece factorul de zonă al tuturor armonicelor de crestătură este egal cu cel al fundamentalei.

Inmulțind expresiile (43) și (44) rezultă expresia cîmpului magnetic de creștere a statorului:

$$b_\mu(x, t) = b_F(x, t) \cdot \Lambda_1 = \frac{2}{\pi} B_0 (k_c - 1) \sum_{p_{y''}} \left( \frac{p}{p_{y''}} \right) \sin \left( p_{y''} \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \cos \left[ (p_{y''} \pm N_1) x - \frac{p_{y''} \cdot 2\pi \cdot f_n}{10} t - p_{y''} \cdot \varphi \right] \quad (45)$$

unde  $y''$  este numărul de ordine al armonicei de cîmp în cazul statorului crestat.

Curba de cîmp rezultantă a hidrogeneratorului, pentru regimul de mers în gol, se obține prin însumarea relațiilor (43) și (45) după cum urmează:

$$\begin{aligned}
 b(x,t) = b_p(x,t) + b_\mu(x,t) = & - \sum_{j=1}^{p-1} \sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{1}{\gamma'} \right) \sin(\gamma' p \frac{b_i}{2R}) \cdot \\
 & \cdot \cos[\gamma' px - \gamma' \cdot 2\pi \frac{j}{p} n \cdot t - \gamma' p \cdot \varphi] + \frac{K_c-1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \left( \frac{1}{\gamma''} \right) \sin(\gamma'' p \frac{b_i}{2R}) \cdot \\
 & \cdot \cos[(\gamma'' p \pm N_1) \cdot x - \gamma'' \cdot 2\pi \frac{j}{p} n \cdot t - \gamma'' p \cdot \varphi]
 \end{aligned} \tag{46}$$

Această curbă se poate obține experimental, oscilografind TEM indusă într-o spiră de control, infășurată în jurul jugului statoric prin întrefier.

Cunoscând cîmpul magnetic rezultant din întrefier se cunosc pe de o parte forțele magnetice radiale aplicate în interiorul statorului, care sunt o măsură a deformației fierului activ, iar pe de altă parte – forțele de tracțiune rezultante aplicate fiecărui pol, care sunt o măsură a deformației jugului rotorului.

La o altă formă de cîmp decît cea considerată, cauzată de distribuția permeanței magnetice în dreptul golului interolar, se modifică expresia

$$\left( \frac{p}{p_y} \sin p \frac{b_i}{2R} \right) = \left( \frac{1}{y} \sin \gamma p \frac{b_i}{2R} \right)$$

denumită factor de amplitudine, care poate fi determinată pentru fiecare caz.

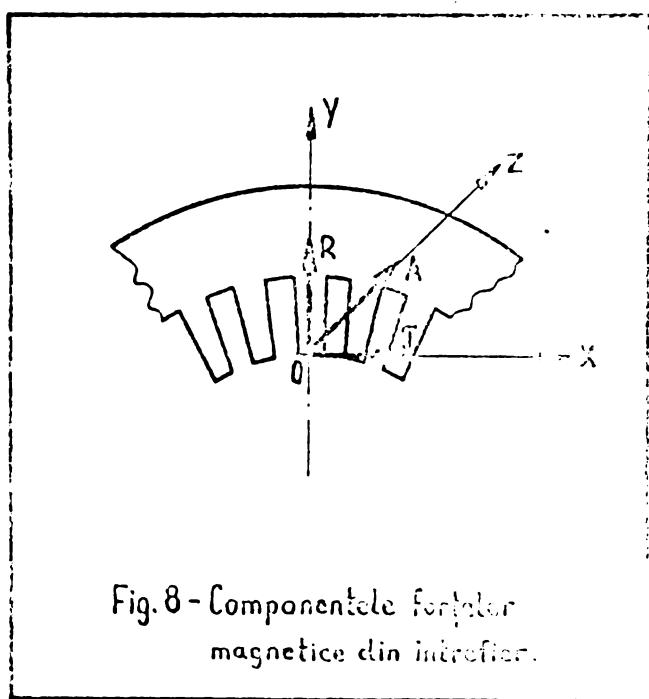
La funcționarea hidrogeneratoarelor în gol, apar cîmpurile superioare ale crestăturilor, iar la mersul în sarcină sunt preponderente cîmpurile armonice produse de repartitia infășurării în crestături. Scurtarea infășurării nu conduce în toate cazurile la reducerea zgomotului magnetic, deoarece armonica rezultantă de crestătură poate avea același sens sau sens contrar față de sensul de rotație și ca urmare poate avea loc o întărire, respectiv o slăbire a cîmpului rezultant.

La regimul de mers în sarcină pot apărea și armonicele superioare de cîmp determinate de saturatia magnetică și ca urmare amplitudinile respective, față de cele de la mersul

în gol, vor fi aproximativ proporționale cu valorile curentilor de excitație respectivi.

### 2.1.2 - Forțele magnetice din întrefier

Armonicele de cimp produse de stator și de rotor își au sediul în întrefierul hidrogeneratoarelor, unde are loc un proces de interferență a acestora în urma căruia apar undele rotitoare de forțe magnetice, care în final produc vibrațiile și zgomotul hidrogeneratoarelor. Forțele magnetice din întrefier se pot descompune după cele trei direcții x, y, z, indicate în fig.8, având următoarele componente:



- Componența axială (A), acționează după axa longitudinală a hidrogeneratorului și provoacă umflarea fierului activ al statorului, care este însă atenuată prin soluția constructivă de presare realizată de buloanele și plăcile de strângere cu degetele de presare. Dacă realizarea fierului activ nu este realizată corect, atunci componentele axiale pot determina vibrații axiale ale dintilor, care în final conduce la creșterea nivelului de zgomot, iar cu timpul la ruperea lor din pachetele terminale.

- Componența tangențială (T) acționează în planul tangențial al statorului și are tendința de a provoca oscilația dintilor statorului, care este atenuată prin serajul realizat între bobine și creștăuri. Realizarea unui seraj bun conduce la reducerea vibrațiilor dintilor și a nivelului de zgomot, îmbunătățind în același timp trecerea căldurii.

- Componența radială (R) determină oscilații care solicită statorul la întindere, compresiune sau încovoiere și

este sursa principală a vibrațiilor și zgomotului de natură electromagnetică a hidrogeneratoarelor.

Undele de forțe magnetice radiale se rotesc pe suprafața intericară a statorului și sănt produse de componente radiale ale armonicelor de cîmp din întrefier, așa cum se arată schematic în fig.9.

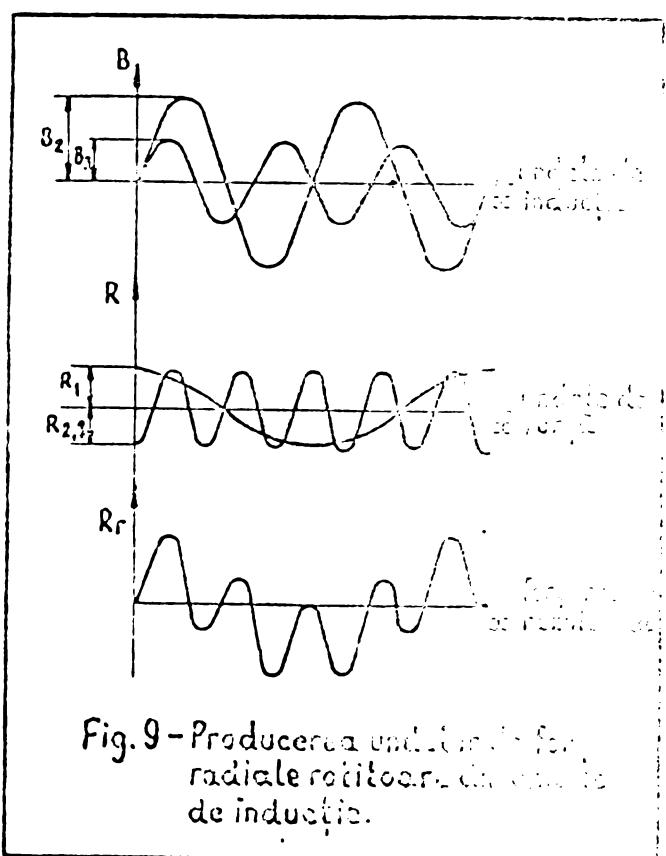


Fig.9 - Producerea undelor de forță radiale rotitoare din cîmpuri de inducție.

Numărul de ordine al undelor de forță este egal cu suma algebrică a numărului de ordine al armonicei de cîmp produsă de stator  $\vartheta$  și de rotor  $\varphi$ , adică :

$$r = \vartheta \pm \varphi = |\vartheta - \varphi|$$

(47)

Pentru un domeniu  $r = 0 \div 5$  undele de forță pot fi produse de armonicele de cîmp ale statorului și rotorului, avînd numărul de ordine și sensul precizat în tab.2

Examinînd tablă 2 , rezultă că undele de forțe radiale pot fi produse în următoarele cazuri:

$r = 0 \dots \dots \dots \dots \dots$  Nu există armonici de cîmp; sau armonicele de cîmp existente au ordin egal și sensuri identice sau opuse.

$r = 1 \div 5 \dots \dots \dots \dots \dots$  Există o singură armonică de ordin respectiv  $1 + 5$ ; armonicele de cîmp existente au ordin ce diferă respectiv cu  $1-5$ , avînd sensuri identice sau opuse.

Tabela 2 - Numărul de ordine și sensul armonicelor de cimp care determină unde de forță de ordinul  $r = 0-5$ .

$r=0$		$r=1$		$r=2$		$r=3$		$r=4$		$r=5$	
$\gamma$	$\varphi$	$\gamma$	$\varphi$	$\gamma$	$\varphi$	$\gamma$	$\varphi$	$\gamma$	$\varphi$	$\gamma$	$\varphi$
0	0	0	$\pm 1$	0	$\pm 2$	0	$\pm 3$	0	$\pm 4$	0	$\pm 5$
+1	$\mp 1$	+1	0	+1	$\pm 1$	+1	$\pm 2$	+1	$\pm 3$	+1	$\pm 4$
+2	$\mp 2$	+2	$\mp 1$	+2	$\pm 0$	+2	$\pm 1$	+2	$\pm 2$	+2	$\pm 3$
+3	$\mp 3$	+3	$\mp 2$	+3	$\mp 1$	+3	$\pm 0$	+3	$\pm 1$	+3	$\pm 2$
+4	$\mp 4$	+4	$\mp 3$	+4	$\mp 2$	+4	$\mp 1$	+4	$\pm 0$	+4	$\pm 1$
+5	$\mp 5$	+5	$\mp 4$	+5	$\mp 3$	+5	$\mp 2$	+5	$\mp 1$	+5	$\pm 0$
-1	$\pm 1$	-1	$\pm 2$	-1	$\pm 3$	-1	$\pm 4$	-1	$\pm 5$	-1	$\pm 6$
-2	$\pm 2$	-2	$\pm 3$	-2	$\pm 4$	-2	$\pm 5$	-2	$\pm 6$	-2	$\pm 7$
-3	$\pm 3$	-3	$\pm 4$	-3	$\pm 5$	-3	$\pm 6$	-3	$\pm 7$	-3	$\pm 8$
-4	$\pm 4$	-4	$\pm 5$	-4	$\pm 6$	-4	$\pm 7$	-4	$\pm 8$	-4	$\pm 9$
-5	$\pm 5$	-5	$\pm 6$	-5	$\pm 7$	-5	$\pm 8$	-5	$\pm 9$	-5	$\pm 10$
-Nu există armonici.		-0 singură armonică de ordinul 1 în stator sau în rotor.		-0 singură armonică de ordinul 2 în stator sau în rotor.		-0 singură armonică de ordinul 3 în stator sau în rotor.		-0 singură armonică de ordinul 4 în stator sau în rotor.		-0 singură armonică de ordinul 5 în stator sau în rotor.	
-Armonica din stator de ordin egal cu cea din rotor, având sensuri identice sau opuse.		-Armonici cu ordine ce diferă cu 1, având sensuri identice sau opuse.		-Armonici cu ordine ce diferă cu 2, având sensuri identice sau opuse.		-Armonici cu ordine ce diferă cu 3, având sensuri identice sau opuse.		-Armonici cu ordine ce diferă cu 4, având sensuri identice sau opuse.		-Armonici cu ordine ce diferă cu 5, având sensuri identice sau opuse.	

de ordine ale undelor de forțe radiale r ce acționează, pentru care deformațiile statoarelor și solicitările produse sunt prezentate în fig.10. Numărul de noduri, respectiv de bucle este egal cu  $2r$ .

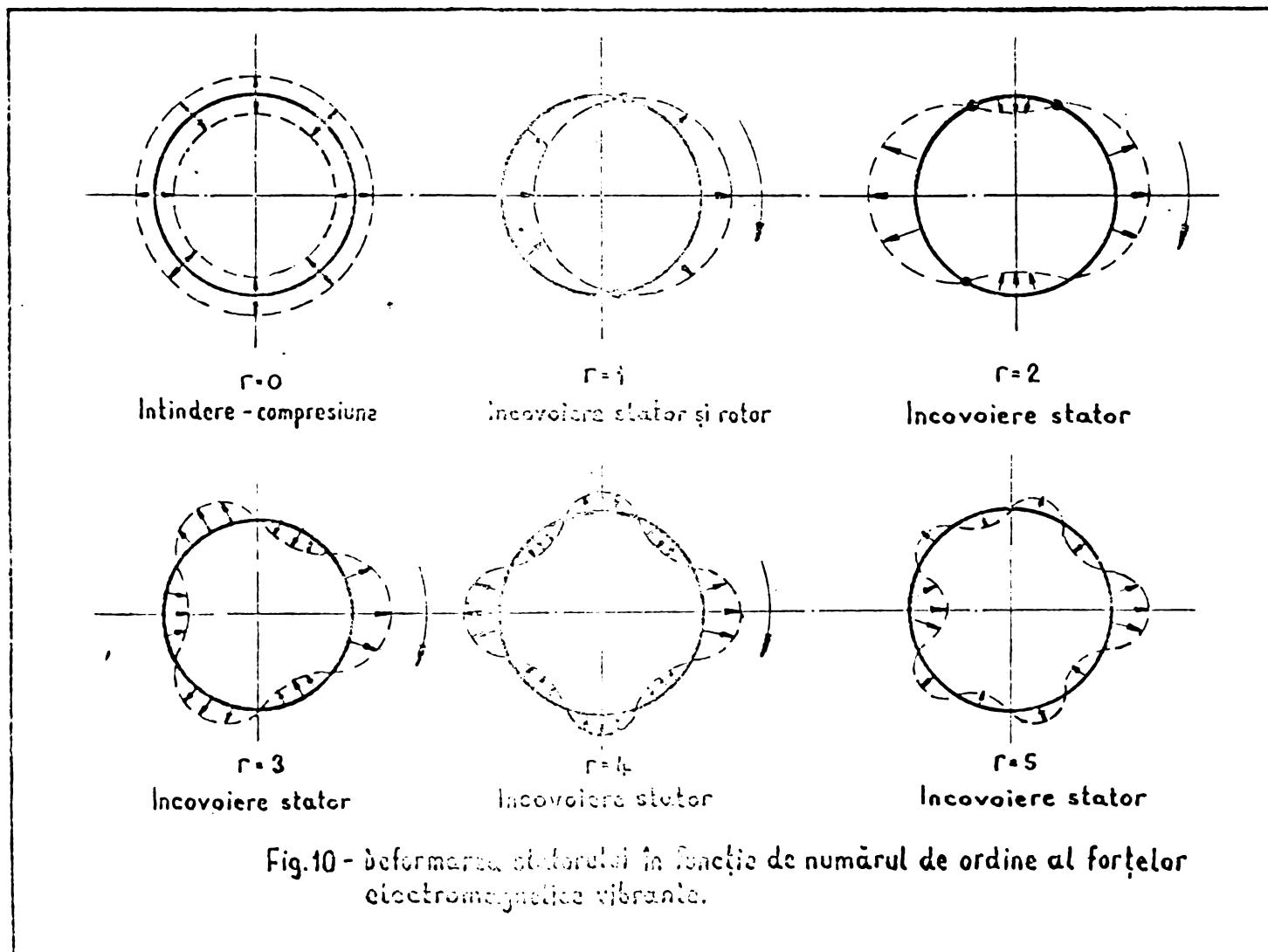


Fig.10 - Deformarea statorelor în funcție de numărul de ordine al forțelor electromagnetice vibraționale.

Examinînd deformarea statorului în funcție de numărul de ordine  $r$  al undelor de forțe magnetice radiale, din fig.10, se constată următoarele:

– Undele de forțe radiale de ordinul zero ( $r=0$ ) determină o solicitare la întindere și compresiune periodică a statorului, în mod concentric. Se zice că fierul activ al statorului „respiră”.

– Undele de forțe radiale de ordinul unu ( $r=1$ ) deformă fierul activ după o elipsă, iar rotorul este atras unilateral, determinînd o solicitare la încovoiere a statorului și rotorului. Au loc oscilații de pendulare în raport cu punctele nodale.

- Undele de forțe radiale de ordinul doi și mai mare ( $r \geq 2$ ) deformă fierul activ după un elipsoid de rotație cu două, respectiv mai multe unde repartizate pe periferia fierului activ, determinând o solicitare la încovoiere a jugului.

Undele de forțe magnetice radiale din întreierul hidrogeneratorului deformă periodic statorul determinând vibrațiile mecanice și zgomotul de natură electromagnetică, care sunt cu atât mai pronunțate cu cât numerele de ordine r sunt mai mici.

Deoarece componentele axială și tangențială a forțelor magnetice sunt mici în raport cu componenta radială, fiind anihilate prin măsuri constructive, rămîne practic să se ia în considerare numai componenta radială a inducției.

Statorul deformat în modul descris mai sus, după unda de deformație care se rotește pe periferia acestuia, determină în mediul înconjurător unde sonore, a căror intensitate depinde de următorii factori:

- numărul de ordine r și frecvența  $f_r$  a forțelor magnetice radiale aplicate;
- frecvența oscilațiilor proprii  $f_{rFe}$  ale statorului;
- caracteristicile acustice ale radiatorului

Undele de forțe magnetice radiale, rotitoare în raport cu un sistem de coordonate fix față de stator, avînd originea în centrul statorului, se pot exprima cu ajutorul relației:

$$\gamma_r = R_r \cdot \cos(\pi x - 2\pi f_r t - \varphi_r) \quad (48)$$

unde:

$R_r$  - amplitudinea forței magnetice radiale

$x$  - coordonata spațială pe interiorul statorului

$t$  - timpul

Forțele magnetice radiale specifice, adică pe unitate de suprafață, sănt proportionale cu pătratul componentei normale a inducției în întrefier:

$$\tau = \frac{[b(x,t)]^2}{2\mu_0} = \frac{\mu_0^2 [b(x,t)]^2}{2\cdot H \cdot \pi} \quad (49)$$

In întrefierul hidrogeneratoarelor pot apărea una, două sau mai multe unde rotitoare ale armonicelor de cîmp, pentru care se va examina în cele ce urmează particularitățile de producere a forțelor magnetice radiale, în fiecare caz.

### Cazul 1

In întrefier apără o singură armonică de cîmp, de ordin superior, pentru care pe baza relației (41) și pentru  $\gamma = 2$ , se poate scrie relația:

$$b_2 = B_{\delta_2} \cdot \cos(2px - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \quad (50)$$

pentru care pe baza relației (49) forța magnetică radială specifică are expresia:

$$\begin{aligned} \tau &= \frac{1}{2\mu_0} B_{\delta}^2 \left[ 1 + \cos 2(2px - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \right] = \\ &= \frac{B_{\delta}^2}{2\mu_0} + \frac{B_{\delta}^2}{2\mu_0} \cos 2(2px - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \end{aligned} \quad (51)$$

Din relația (51), rezultă că forța magnetică are 2 componente și anume o componentă aperiodică, de valoare constantă:

$$\frac{B_{\delta}^2}{2\mu_0} \quad (52)$$

care produce o solicitare de pretensionare fără oscilații

și o componentă rotitoare de valoare variabilă, care produce oscilații și se suprapune peste prima componentă, având expresia:

$$\frac{B_0^2}{2\mu_0} \cos 2(\omega_p x - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \quad (53)$$

ambele având amplitudine egală. Conform tabelei 2 acest caz poate determina unde de forțe magnetice radiale de ordinul  $r \geq 1$ , la care componenta constantă produce o solicitare pură la tracțiune, iar componenta variabilă – o solicitare la încovoiere, rezultând în final o solicitare compusă la tracțiune și încovoiere, spre deosebire de unele aprecieri din literatura de specialitate [23], care consideră că are loc o solicitare la încovoiere.

### Cazul 2

În întrefier apar 2 armonici superioare de cîmp, care pentru  $\nu = 2$  și  $\nu = 3$  au expresiile:

$$b_2 = B_{\delta_2} \cdot \cos(\omega_p x - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \quad (54)$$

$$b_3 = B_{\delta_3} \cdot \cos(3\omega_p x - 2\pi f_3 t - \varphi_3) \quad (55)$$

Forța magnetică radială specifică corespunzătoare, este:

$$\begin{aligned} r &= \frac{1}{2\mu_0} (b_2 + b_3)^2 = \frac{1}{2\mu_0} (b_2^2 + 2b_2 \cdot b_3 + b_3^2) = \\ &= \frac{1}{2\mu_0} \left\{ B_{\delta_2}^2 \cdot \cos^2(\omega_p x - 2\pi f_2 t - \varphi_2) + \right. \\ &\quad + 2 \cdot B_{\delta_2} \cdot B_{\delta_3} \cdot \cos(\omega_p x - 2\pi f_2 t - \varphi_2) \cdot \cos(3\omega_p x - 2\pi f_3 t - \varphi_3) + \\ &\quad \left. + B_{\delta_3}^2 \cdot \cos^2(3\omega_p x - 2\pi f_3 t - \varphi_3) \right\} = \\ &= R_{2,3} \cdot \cos[(\rho_2 \pm \rho_3)x - 2\pi(f_2 \pm f_3)t - (\varphi_2 \pm \varphi_3)] \quad (56) \end{aligned}$$

Examinînd cei trei termeni din paranteza mare, rezultați din ridicarea la pătrat a sumei celor două armonice de cîmp, rezultă că termenii reprezentînd pătratul inducților au numerele de ordine de cîteva ori numărul perechilor de poli, motiv pentru care au o pondere mică în producerea zgomotului și deci pot fi neglijati. Ca urmare se va lua în considerare numai termenul care exprimă produsul inducților, deoarece au ponderea predominantă în formarea zgomotului și ca urmare elementele forței magnetice radiale specifice sînt:

• amplitudinea:

$$R_{2,3} = \frac{B_{\delta_2} \cdot B_{\delta_3}}{2 \mu_0} \quad (57)$$

• numărul de ordine:

$$\tau = p_2 \pm p_3 = \gamma_2 p \pm \gamma_3 p = (\gamma_2 \pm \gamma_3) p \quad (58)$$

• frecvența:

$$\frac{f}{\tau} = f_2 \pm f_3 = (\gamma_2 \pm \gamma_3) \cdot f \quad (59)$$

• unghîul de fază:

$$\Psi_r = \Psi_2 \pm \Psi_3 \quad (60)$$

### Cazul 3

In întrefier sînt prezente trei sau mai multe armonici de cîmp, avînd expresia generală din relația (46), pentru care forța magnetică radială specifică este:

$$\begin{aligned} \chi(x,t) &= \frac{[b(x,t)]^2}{2 \mu_0} = \\ &= \frac{1}{2 \mu_0} B_\delta^2 \left\{ \left[ \sum_{\gamma'} \left( \frac{1}{\gamma'} \right) \sin \left( \gamma' p \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \cos \left( \gamma' p x - \gamma' 2\pi f_n t - \gamma' p \psi \right) \right]^2 + \right. \\ &\quad + \left[ \frac{k_c-1}{2} \sum_{\gamma''} \left( \frac{1}{\gamma''} \right) \cdot \sin \left( \gamma'' p \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \cos \left[ (\gamma'' p \pm N_1) x - \gamma'' 2\pi f_n t - \gamma'' p \psi \right] \right]^2 + \\ &\quad \left. + \frac{k_c-1}{2} \sum_{\gamma'} \sum_{\gamma''} \left( \frac{1}{\gamma'} \right) \left( \frac{1}{\gamma''} \right) \cdot \sin \left( \gamma' p \frac{b_i}{2R} \right) \sin \left( \gamma'' p \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \right. \end{aligned}$$

$$\cdot \cos [(\nu' p \pm [\nu'' p \pm N_1]) x - (\nu' \pm \nu'') 2\pi f_n t - (\nu' \pm \nu'') p \cdot \varphi] \} = \\ = \frac{1}{2\mu_0} B_0^2 \cdot \left\{ \left( \sum_{\nu'} \right)^2 + \left( \sum_{\nu''} \right)^2 + (K_c - 1) \left( \sum_{\nu'} \right) \left( \sum_{\nu''} \right) \right\} \quad (61)$$

Primul termen din paranteza mare din ultima expresie a relației de mai sus notat cu  $(\sum_{\nu'})^2$ , reprezintă de fapt produsul armonicelor cîmpului de excitare, iar componente sale sunt fixe constante, deci independente de timp, fie numărul de ordine al undelor de forță este prea mare și anume de cîteva ori numărul polilor ( $r = k \cdot 2p$ ). Din această cauză ponderea lor în producerea zgromotului este mică, motiv pentru care nu se iau în considerare.

Cel de al doilea termen notat cu  $(\sum_{\nu''})^2$  este mai mic decît primul, avînd ca factor  $(\frac{K_c - 1}{2})^2$ , care îi reduce foarte mult valoarea, motiv pentru care de asemenea nu se ia în considerare.

Cel de al treilea termen notat cu  $(K_c - 1)(\sum_{\nu'})(\sum_{\nu''})$  are valoarea cea mai mare din cei trei termeni, deci are ponderea predominantă în formarea zgromotului și ca urmare se va lua în considerare. În acest caz forța magnetică radială specifică devine:

$$r(x, t) = \frac{1}{2\mu_0} B_0^2 \left\{ \frac{K_c - 1}{2} \sum_{\nu'} \sum_{\nu''} \left( \frac{1}{\nu'} \right) \left( \frac{1}{\nu''} \right) \cdot \sin \left( \nu' p \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \sin \left( \nu'' p \frac{b_i}{2R} \right) \cdot \cos [(\nu' p \pm [\nu'' p \pm N_1]) x - (\nu' \pm \nu'') 2\pi f_n t - (\nu' \pm \nu'') p \cdot \varphi] \right\} \quad (62)$$

Elementele forței magnetice sunt:

- numărul de ordine:

$$r = 2p \left( \frac{f_2}{2} - \frac{N_1}{2p} \right) \quad (63)$$

- frecvența:

$$f_r = f_2 \cdot 2 \cdot f_n \quad (64)$$

- unghiul de fază:

$$\varphi_r = 2p \cdot \frac{f_2}{2} \cdot \varphi \quad (65)$$

Din relația (63) rezultă că numărul de ordine are valoarea minimă  $r = 0$  cind constanta are valoarea egală cu numărul de crestături pe pol, adică:

$$k = \frac{N_1}{2p} = q \cdot m = \text{nr. întreg} \quad (66)$$

Pe de altă parte constanta  $k$  se mai poate determina și cu ajutorul constantelor  $k'$  și  $k''$  corespunzătoare armonicelor de cîmp  $\psi'$  și  $\psi''$ , astfel:

$$k = \begin{cases} k' + k'' + 1 & [\text{sumă}] \\ k' - k'' & [\text{diferență}] \end{cases} \quad (67)$$

Undele de forțe radiale specifice rezultate din relația (62) au expresia generală de forma:

$$\gamma(x, t) = \sum_r \mathcal{A}_{r\text{sp}} \cos(rx - 2\pi f_r t - \varphi_r) \quad (68)$$

unde amplitudinea forței radiale specifice are expresia:

$$\begin{aligned} \mathcal{A}_{r\text{sp}} &= \frac{1}{2\mu_0} B_\delta^2 \frac{k_c-1}{2} \sum_{\psi'} \sum_{\psi''} \left[ \left( \frac{1}{\psi'} \right) \sin \left( \psi' p \frac{b_i}{2R} \right) \right] \cdot \left[ \left( \frac{1}{\psi''} \right) \sin \left( \psi'' p \frac{b_i}{2R} \right) \right] = \\ &= \frac{1}{2\mu_0} B_\delta^2 \frac{k_c-1}{2} \sum_{\psi'} \sum_{\psi''} a_{\psi'} \cdot a_{\psi''} = \\ &= \frac{1}{2\mu_0} B_\delta^2 \frac{k_c-1}{2} \left[ (a_0 \cdot a_{n-1} + a_1 \cdot a_{n-2} + \dots + a_{n-1} \cdot a_0) + \right. \\ &\quad \left. + 2(a_0 \cdot a_n + a_1 \cdot a_{n-1} + a_2 \cdot a_{n-2} + \dots) \right] = \\ &= \frac{B_\delta^2}{2\mu_0} \frac{k_c-1}{2} [S + D] \end{aligned} \quad (69)$$

unde:

$$a_{\gamma'} = \frac{1}{\gamma'} \sin \gamma' p \frac{b_i}{2R} , \text{ este factorul de amplitudine pentru } \gamma' = 2k' + 1$$

$$a_{\gamma''} = \frac{1}{\gamma''} \sin \gamma'' p \frac{b_i}{2R} , \text{ este factorul de amplitudine pentru } \gamma'' = 2k'' + 1$$

$$S = (a_0 \cdot a_{n-1} + a_1 \cdot a_{n-2} + \dots + a_{n-1} \cdot a_0)$$

$$D = 2(a_0 \cdot a_n + a_1 \cdot a_{n-1} + a_2 \cdot a_{n-2} + \dots + a_n \cdot a_0)$$

$k', k'' = 0, 1, 2, \dots$ , corespund pentru valorile  $a_0, a_1, \dots, a_n$

Calculul membrului diferență [D] se va continua pînă cînd expresiile din paranteză încep să nu-și mai schimbe valoarea. Se determină valoarea minimă a lui r pentru care rezultă valorile corespunzătoare ale constantelor  $k, k', k''$ . Se efectuează toate combinațiile cu  $k', k'', \gamma', \gamma''$  pînă cînd se obțin valori egale pentru  $r, f_r, \varphi_r$  determine anterior cu ajutorul relațiilor (63) (64) (65).

Pentru  $r = \text{minim}$ , determinat, se poate calcula și trasa curba  $R_{rsp} = f(\alpha_i)$  corespunzătoare cîmpului polar, avînd distribuția admisă. Această curbă a cărei formă este prezentată în fig.11, permite determinarea valorii optime pentru  $\alpha_i$ , deci a lățimii tălpiei polare, pentru care  $R_{rsp} = 0$ , respectiv pentru care forțele magnetice radiale specifice producătoare de zgomot în stator sunt anulate. Deformarea jgului rotorului este determinată de forța radială specifică care apare în stator, corespunzătoare tălpiei polare,

valoare ce se poate obține integrind  $\gamma(x, t)$  pe lungimea arcului polar:

$$\gamma_p = \int_{-\frac{b_i}{2R}}^{+\frac{b_i}{2R}} \gamma(x, t) \cdot R.L. dx \quad (70)$$

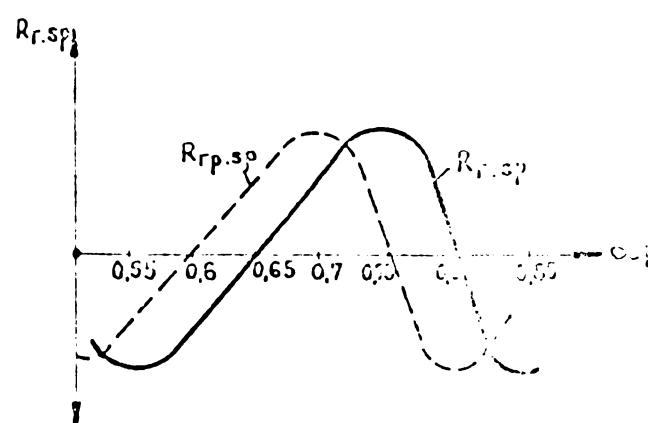


Fig. 11 - Curbele forțelor specifice pentru un motor.

unde:

$L \Rightarrow$  lungimea totală a fierului activ

Amplitudinea forței magnetice radiale totale, care solicită polul este:

$$R_{rp} = 6,4 \cdot 9,81 \cdot 10^4 \cdot B_0^2 (k_c - 1) \frac{\sin(N_1 \cdot \alpha_i \frac{\pi}{2p})}{N_1 \cdot \alpha_i \cdot \frac{\pi}{2p}} L \cdot \alpha_i \cdot \zeta \quad (71)$$

iar forța radială specifică a polului devine:

$$\begin{aligned} R_{rpsp} &= \frac{R_{rp}}{s_p} = \frac{R_{rp}}{b_i \cdot L} = \frac{R_{rp}}{\alpha_i \cdot \zeta \cdot L} = 6,4 \cdot 9,81 \cdot 10^4 \cdot B_0^2 (k_c - 1) \frac{\sin(N_1 \cdot \alpha_i \frac{\pi}{2p})}{N_1 \cdot \alpha_i \cdot \frac{\pi}{2p}} = \\ &= 0,12557 \cdot 10^7 \cdot B_0^2 \cdot (k_c - 1) \frac{\sin(N_1 \cdot \alpha_i \frac{\pi}{2p})}{N_1 \cdot \alpha_i \cdot \zeta} \end{aligned} \quad (72)$$

Cu ajutorul relației (72) se poate trasa curba  $R_{rpsp} = f(\alpha_i)$  ca în fig.11, care permite determinarea valo- rii  $\alpha_i$ , deci a lățimii optime a tălpiei polare, pentru care forțele magnetice radiale care solicită jugul rotorului  $R_{rpsp} = 0$ , respectiv forțele producătoare de zgomot sănt anulate. Din relația (72) rezultă că  $R_{rpsp} = 0$  dacă:

$$\sin\left(N_1 \cdot \alpha_i \frac{\pi}{2p}\right) = 0$$

care se mai poate scrie:

$$\sin\left(\frac{N_1}{2p} \frac{b_i}{\zeta} \pi\right) = \sin\left(\frac{b_i}{\frac{2p\zeta}{N_1}} \pi\right) = \sin\left(\frac{b_i}{t_1} \pi\right) \quad (73)$$

și care se anulează dacă:

$$\frac{b_i}{t_1} = n_r \text{ nr. întreg} \quad (74)$$

Ca urmare, forța magnetică radială a polului se anulează dacă arcul polar ideal  $b_i$  este un multiplu al pașu-

lui crestăturilor statorului.

Cu ajutorul relațiilor stabilite mai sus se poate întocmi tabloul undelor de forțe magnetice radiale ale armonicelor de cîmp din intrefier.

Tabloul undelor de forțe magnetice se poate întocmi și în funcție de raportul dintre pasul polar fundamental și cel al armonicelor superioare. Pentru aceasta se consideră TMM datorită polilor rotorului, care raportată la statorul neted, are expresia:

$$F = \sum_{\gamma} \cdot F_{\gamma} \cdot \cos [\gamma p(\theta - \omega t)] \quad (75)$$

iar permeanța magnetică a statorului crestat are expresia:

$$\Lambda = \sum_{\mu} \cdot L_{\mu} \cdot \cos \mu \cdot N_1 \cdot \theta \quad (76)$$

unde:

$\theta$  - unghiul la centrul generatorului al poziției spațiale a punctului aflat pe suprafața interioară a statorului, față de axa polului.

$\gamma = 1, 3, 5, \dots$ , este numărul de ordine al armonicelor TMM.

$\mu = 0, 1, 2, \dots$ , este numărul de ordine al armonicelor de permeanță,

iar curbele de variație sunt prezentate în fig. 12.

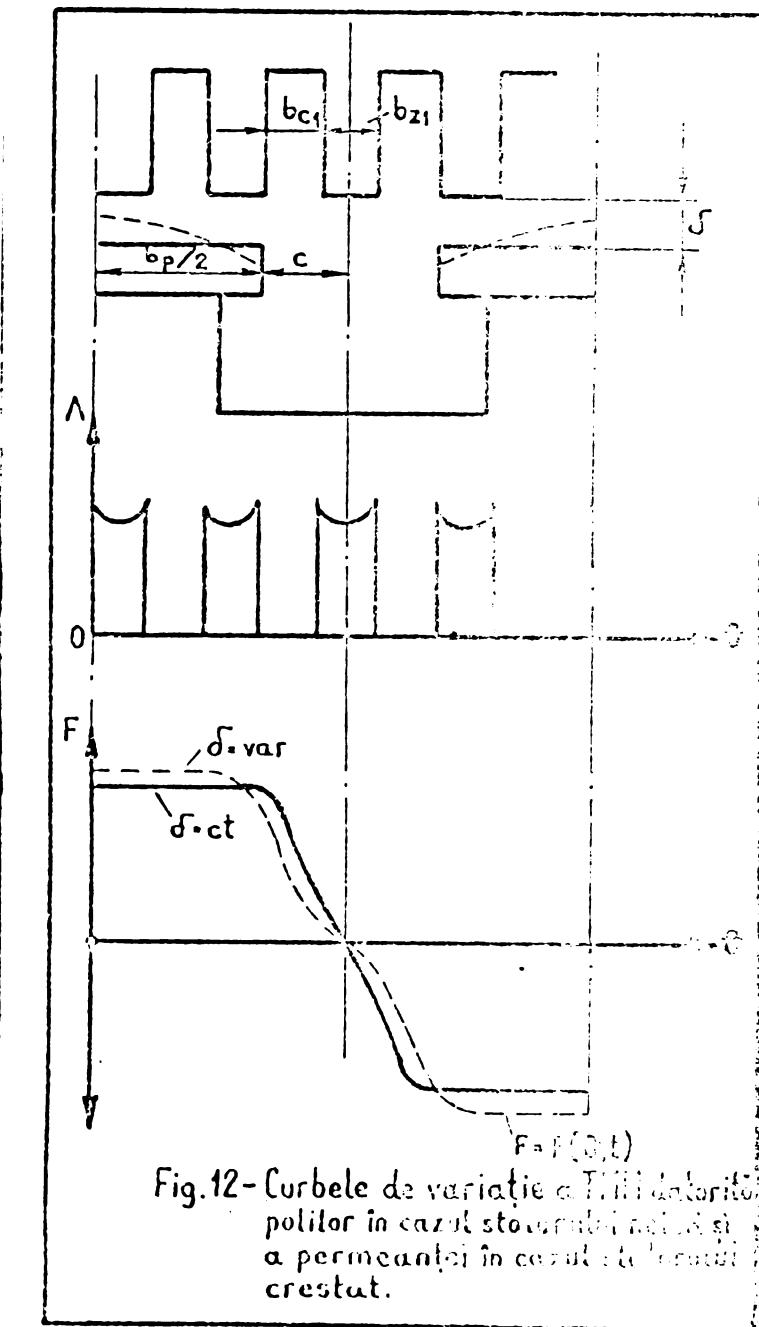
Inductiția magnetică în cazul statorului crestat este produsul expresiilor (75) și (76), adică:

$$b = F \cdot \Lambda = \sum_{\gamma} \sum_{\mu} \cdot F_{\gamma} \cdot \cos [\gamma p(\theta - \omega t)] \cdot L_{\mu} \cdot \cos \mu \cdot N_1 \cdot \theta \quad (77)$$

Admitând că permeanța în orice punct în cazul TMM neuniforme rămîne același și în cazul cînd TMM este uniformă, atunci ec.(77) se poate scrie sub o formă mai simplă, adică:

$$b = \sum \sum F_{\gamma \mu} \cdot \cos [(\gamma p \pm \mu \cdot N_1) \cdot \theta - \gamma \cdot p \cdot \omega t] \quad (78)$$

Forța magnetică radială, care acționează asupra interiorului statorului este proporțională cu  $b^2$ , deci;



$$\tau = b^2 = \left\{ \sum \sum F_{\nu, \mu} \cdot \cos [(\nu p \pm \mu N_1) \theta - \nu p w t] \right\}^2 \quad (79)$$

Pătratul sumei termenilor din relația (79) este compus din suma pătratelor termenilor de forma:

$$\cos^2 [(\nu p - \mu N_1) \theta - \nu p w t]$$

și a produselor termenilor de forma:

$$\cos [(\nu_1 p \pm \mu_1 N_1) \theta - \nu_1 p w t] \cdot$$

$$\cdot \cos [(\nu_2 p \pm \mu_2 N_1) \theta - \nu_2 p w t]$$

Examinînd produsul cosinusului ca o sumă de cosinusuri, iar pătratul cosinusului în funcție de cosinusul unghiului dublu, apar linii trigonometrice de forma:

$$\cos \left\{ [(\nu_1 + \nu_2) p + (\mu_1 + \mu_2) N_1] \cdot \theta - (\nu_1 - \nu_2) \cdot p w t \right\}$$

Deoarece  $\nu_1$ ,  $\nu_2$ ,  $\mu_1$  și  $\mu_2$  sunt numere întregi și impare, sumele  $\nu_1 + \nu_2$  și  $\mu_1 + \mu_2$  sunt numere pare și deci pot fi exprimate prin:

$$\nu_1 + \nu_2 = 2\nu' \quad \mu_1 + \mu_2 = 2\mu' \quad (80)$$

unde  $\nu'$  și  $\mu'$  sunt numere întregi pare sau impare. Ca urmare ecuația se mai poate scrie:

$$\tau = \frac{1}{2 M_0} \sum \sum F_{\nu, \mu} \cdot \cos [(2\nu' p \pm \mu' N_1) \theta - 2\nu' p w t] \quad (81)$$

In această ecuație expresia  $(2\gamma'p \pm \mu'N_1)$  este coeficientul de spațiu sau perioadă spațială și definește pasul polar al undei de forță, iar expresia  $2\gamma'p\omega$  este coeficientul de timp și definește frecvența zgomotului electromagnetic.

Din relația (81) rezultă că unda de forță care corespunde pentru  $(2\gamma'p + \mu'N_1)$  deformează statorul cu un număr mai mare de bucle decât cea care corespunde pentru  $(2\gamma'p - \mu'N_1)$ .

Deoarece deformarea statorului va fi mai mare în cel de al doilea caz, se va lua în considerare numai  $(2\gamma'p - \mu'N_1)$ .

Cea mai periculoasă armonică de cîmp este cea pentru care perioada spațială  $(2\gamma'p - \mu'N_1)$  are valoarea minimă, ceea ce corespunde pentru cel mai mare divizor comun între  $2p$  și  $N_1$ . Cu ajutorul acestei valori introduse în expresia perioadei spațiale se poate determina numărul de ordine al armonicei  $\gamma'$  pentru diferite valori atribuite lui  $\mu'$ , pentru care numărul de ordine al undelor de forță se poate determina cu ajutorul relației (81), iar frecvența cu ajutorul expresiei:

$$\frac{f_r}{f_n} = 2 \cdot \gamma' \cdot \frac{f_n}{f_n} \quad (82)$$

care pentru armonica fundamentală ( $\gamma' = 1$ ) și  $f_n = 50$  Hz este  $f_r = 100$  Hz.

Pe baza datelor de mai sus se poate întocmi tabloul undelor de forțe magnetice radiale produse de armonicele de cîmp din întrefier, exprimate prin raportul dintre pasul polar al undelor de forță și pasul polar fundamental:

$$\frac{\mathcal{C}_{\gamma'}}{\mathcal{C}} = \frac{2p}{\gamma' \cdot 2p - \mu' N_1} \quad (83)$$

pentru diferite valori atribuite lui  $\gamma'$  și  $\mu'$  pentru care se determină  $f_r$  cu ajutorul relației (82).

Viteză periferică a undei de forță pe diametrul exterior al fierului activ se poate calcula [49] și este:

$$v_{\gamma' st} = \frac{0,52 \cdot \gamma' \cdot f_r \cdot D_2}{\gamma' \cdot 2p - \mu' N_1} \quad (84)$$

Dacă viteza periferică  $v_{\text{v},\text{st}} < c$  atunci are loc o reducere a intensității zgomotului radiat, iar dacă  $v_{\text{v},\text{st}} > c$  zgomotul este dependent de viteza periferică. Viteza periferică a armonicei de forță raportată la viteza rotorului este dată de raportul dintre perioada de timp și cea de spațiu, adică:

$$v_{\text{v},\text{rect}} = v_{\text{v},\text{st}} \frac{\gamma' \cdot 2p}{\gamma' 2p - \mu' N_1} \quad (85)$$

Relațiile stabilite în prezentul capitol sunt valabile în cazul hidrogeneratoarelor nesaturate magnetic și simetrice din punct de vedere mecanic și magnetic.

In concluzie se poate preciza că factorii care determină nivelul de vibrații și de zgomot la hidrogeneratoare, sunt:

1. Armonicele de permeanță ale statorului, cauzate de creșterea statorului.
2. Armonicele rotorului cauzate de forma și configurația polilor.
3. Numărul de ordine sau pasul polar al undelor de forțe magnetice radiale, determinate de armonicele de cîmp ale statorului și rotorului și frecvența lor.
4. Proprietățile vibroacustice ale hidrogenatorului și ale spațiului de funcționare.
5. Frecvența proprie de oscilație a statorului și fenomenul de rezonanță.

Din cele de mai sus rezultă că forțele magnetice radiale sunt cauza vibrațiilor și deformațiilor mecanice ale statorului și rotorului, care determină zgomotul electromagnetic al hidrogeneratoarelor.

### 2.1.3 - Cimpurile și forțele magnetice în cazul infășurărilor fractionare

In cazul infășurărilor fractionare forma curbei de tensiune este mai bună, în schimb vibratiile și zgomotul produs de armonicele fractionare de cîmp sînt mai mari. De asemenea au valori majorate dispersia și pierderile. Aceste consecințe se explică prin faptul că numărul de bobine ale unei faze nu este egal repartizat sub fiecare pol și ca urmare armonicele fractionare de cîmp determină inducții diferite sub poli de direcții diferite, care însumate cu cîmpul fundamental din întrefier produc forțe magnetice radiale de valori diferite sub poli. Unda de cîmp rezultantă se repetă sub poli, pe periferia statorului, după o perioadă spațială de ordinul armonicei. Cu cît este mai mare perioada spațială cu atît sînt mai mari deformațiile fierului activ al statorului. Din această cauză armonicele fractionare apar în special la hidrogeneratoarele multipolare cu un grad înalt de fractionare.

Infășurarea fractionară are:

$$q = \frac{N_1}{2\pi m} = b + \frac{c}{d} = \frac{bd + c}{d}$$

(86)

unde numitorul d împarte infășurarea în d grupe egale și reprezintă numărul de ordine al infășurării. Ca urmare pentru d = 1 infășurarea este întreagă, pentru d = 2 infășurarea este fractionară de ordinul 2 (jumătate), pentru d = 3 infășurarea este de ordinul 3, etc.

Pentru a realiza simetria fazelor în cazul infășurărilor fractionare, zonele sub diferenții poli se execută cu q neegal. Nu pot fi decât numai două zone neegale una față de alta, realizate cu q' și q'', care în funcție de numărul de ordine al infășurării pot fi dispuse de mai multe ori și în diferențe succesiuni. Cele două numere q' și q'' trebuie să se deosebească cît mai puțin între ele, deci cu o unitate. Infășurările vor avea întotdeauna 2m zone pe perechea de poli. Se dispune pe periferie, în ordinea succesiunii polilor, d grupe

de bobine avînd un număr total de bobine egal cu  $(bd + c)$ , din care  $c$  grupe cu  $q' = b + 1$  bobine și  $(d - c)$  grupe cu  $q'' = b$  bobine.

Numărul de ordine al armonicelor fractionare din curba cîmpului pentru înfășurarea statorului, se poate exprima sub forma:

$$\nu = \frac{d \pm 2k}{d} = \frac{i}{d} \quad (87)$$

unde  $k = 0, 1, 2, \dots$

Valorile lui  $i$  divizibile cu 3 nu se mai iau în considerare, deoarece cîmpul produs de aceste armonici se suprapune peste cel fundamental. Pentru simplificare se consideră cazul distribuției dreptunghiulare a curbei cîmpului unei bobine. Tensiunea magnetică rezultantă a înfășurării unei faze, la mersul în gol, pe o zonă corespunzătoare pentru  $d$  poli, se poate determina [21] cu relația:

$$F_{\delta_0} = \sum_i F_i \cdot \cos \nu x \pi \quad (88)$$

Pentru fiecare  $i = d \pm 2k$  se obține:

$$F_i = \frac{2}{i \pi} F_{\delta_0} \cdot \sin \nu \frac{y}{2} \pi = \frac{2}{i \pi} F_{\delta_0} \cdot \sin \nu y \frac{\pi}{2} \quad (89)$$

unde  $y$  este pasul bobinei.

Amplitudinea solenăției pentru toate bobinile unei faze se poate calcula cu ajutorul coeficientului de înfășurare pentru armonica de ordinul  $\nu$ . Această operație se poate simplifica în practică folosind tabloul de repartizare a crestăturilor pe faze pentru mașina elementară care are numărul de crestături:

$$N_o = 2[3(bd + c)] = 6(bd + c) \quad (90)$$

egal cu numărul de căsuțe din tablou, precum și diagrama vectorială a tensiunilor cu elementele:

- unghiul dintre două crestături consecutive:

$$\alpha_v = \frac{\pi \cdot i}{3(bd + c)} = \frac{i}{bd + c} 60^\circ \quad (91)$$

- pasul rezultant al bobinei, care este egal cu numărul de căsuțe din tablou dispuse pe orizontală

$$y_r = \frac{6(bd + c) \pm k}{d} = \text{nr. întreg} \quad (92)$$

- unghiul dintre barele bobinei pentru pasul rezultant, respectiv cel corespunzător între două căsuțe succeseive pe verticala coloanei unei faze:

$$\beta_v = \alpha_v \cdot y_r \quad (93)$$

Căsuțele tabloului se numerotează în ordine succesiivă de la 1 la  $N_0$ , după care se face repartizarea crestăturilor pe faze în ordinea de succesiune a bobinelor. Se adoptă pentru fiecare fază o crestătură de referință pentru care vectorul TMM se consideră orientat după axa x, iar perpendicular pe aceasta este axa y.

Pentru calculul coeficientului de însumare al unghiurilor  $\alpha$  și  $\beta$  se convine semnul plus în cazul creșterii numărului de ordine al crestăturilor, iar semnul minus în cazul scăderii, față de crestătura de referință. Pentru fiecare fază se calculează proiecțiile vectorilor TMM după axa x și y pentru fiecare ordin al armonicei fractionare, luându-se în considerare fiecare grup de crestături aflat în aceeași coloană a tabloului de repartizare. Expresia generală a proiecției pe axa x a primei coloane conținând n crestături, din care prima este de referință, este:

$$\begin{aligned} \sum F_{i+1,x} &= F_i + \bar{F}_i \cdot \cos \beta + \bar{F}_i \cdot \cos \frac{n-1}{2} \beta + \dots + \bar{F}_i \cdot \cos (n-1) \beta = \\ &= \bar{F}_i \left( 1 + \frac{\cos \frac{n-1}{2} \beta + \sin \frac{n-1}{2} \beta}{\sin \frac{\beta}{2}} \right) \end{aligned} \quad (94)$$

Pentru coloana j expresia devine :

$$\begin{aligned}\sum F_{ijx} &= F_i \cdot \cos \delta + F_i \cdot \cos(\delta + \beta) + F_i \cdot \cos(\delta + 2\beta) + \dots \\ &+ F_i \cdot \cos[\delta + (n-1)\beta] = F_i \frac{\cos\left(\delta + \frac{n-1}{2}\beta\right) \cdot \sin \frac{n}{2}\beta}{\sin \frac{\beta}{2}}\end{aligned}\quad (95)$$

unde unghiul  $\delta$  este unghiul dintre vectorul respectiv și cel al creșterii de referință, exprimat în funcție de  $\alpha$  și  $\beta$ , calculat pentru fiecare caz în parte.

Proiecțiile pe axa y se obțin în mod similar :

$$\begin{aligned}\sum F_{ijy} &= F_i + F_i \cdot \sin \beta + F_i \cdot \sin 2\beta + \dots + F_i \cdot \sin(n-1)\beta = \\ &= F_i \frac{\sin \frac{n}{2}\beta \cdot \sin \frac{n-1}{2}\beta}{\sin \frac{\beta}{2}}\end{aligned}\quad (96)$$

$$\begin{aligned}\sum F_{ijy} &= F_i \cdot \sin \delta + F_i \cdot \sin(\delta + \beta) + \dots + F_i \cdot \sin[\delta + (n-1)\beta] = \\ &= F_i \frac{\sin\left(\delta + \frac{n-1}{2}\beta\right) \cdot \sin \frac{n}{2}\beta}{\sin \frac{\beta}{2}}\end{aligned}\quad (97)$$

Stiind că  $\delta = f(\alpha, \beta)$  și  $\beta = \gamma \alpha$ , relațiile (94), (95), (96) și (97) se pot exprima numai în funcție de  $\alpha$  astfel:

$$\sum F_{ijx} = F_i \cdot f(\cos \delta, \cos \alpha) = F_i \cdot \varphi(\cos \alpha) \quad (98)$$

$$\sum F_{ijy} = F_i \cdot f(\sin \delta, \sin \alpha) = F_i \cdot \psi(\sin \alpha) \quad (99)$$

Rezultanta corespunzătoare tuturor armonicelor pentru o fază, este :

$$F_{i\text{rez}} = \sqrt{\sum F_{ijx}^2 + \sum F_{ijy}^2} = K_{\text{rez.}} F_i \quad (100)$$

Cu aceste valori se poate calcula factorul de zonă real al înfășurării fractionare, care ține seama distribuției exactă a bobinelor după tabloul de repartizare, respectiv după schema de înfășurare și care are expresia :

$$\xi = \frac{F_{i\text{rez}}}{(bd+c)F_i} = \frac{K_{\text{rez.}} F_i}{(bd+c)F_i} = \frac{K_{\text{rez}}}{(bd+c)} \quad (101)$$

In cazul cînd bobinele nu sînt repartizate pe zona optimă cuprinsă de d poli, ci pe o zonă conținînd 2d, 4d, .... poli, atunci tabelul de repartizare a crestăturilor se alcătuiește pentru numărul respectiv de poli, iar factorul de zonă se raportează la această zonă, adică:

$$\xi_{zv} = \frac{F_{i_{rez}}}{(2,4\dots)(bd+c) \cdot F_i} \quad (1o2)$$

Factorul de îmfășurare este:

$$\xi_v = \xi_{zv} \cdot \xi_{sv} = \frac{K_{rez}}{bd+c} \sin v \frac{s}{c} \frac{\pi}{2} \quad (1o3)$$

unde  $\xi_{sv}$  este factorul de scurtare.

Raportul dintre amplitudinea armonicei de ordinul  $v$  și a fundamentaliei este:

$$K_{v_0} = \frac{F_{i_{rez}}}{F_i} = \frac{\xi_v \cdot i_0}{\xi_1 \cdot i} = \frac{\xi_v}{\xi_1 \frac{i}{i_0}} = \frac{\xi_v}{\xi_1 \frac{i}{d}} = \frac{\xi_v}{\xi_1 \cdot v} \quad (1o4)$$

unde:

$F_1$  - amplitudinea armonicăi fundamentale a solenășiei

$i_0 = d$ , este numărul de ordine al armonicei fundamentale, care se obține din relația (87) pentru  $k=0$ .

Acțiunea armonicelor fracționare este cu atît mai mare cu cît este mai mare perioada spațială a undelor de forțe magnetice radiale.

Neglijînd amortizarea undelor rotitoare și saturarea magnetică a circuitului, amplitudinea inductiei magnetice de ordinul  $v$  se poate exprima prin relația:

$$B_{sv} = \frac{1}{v} \frac{\xi_v}{\xi_1} x_{ad} \cdot B_{s1} = K_{v_0} \cdot x_{ad} \cdot B_{s1} \quad (1o5)$$

unde  $x_{ad}$  este reactanța de reacție a indușului după axa longitudinală.

Forța magnetică radială dintre stator și rotor, pe porțiunea cuprinsă de  $d/2$  poli, este:

$$R = L \cdot \int_0^{d/2} [B_{\delta_1} \cdot \sin \frac{\pi}{C} x + B_{\delta_2} \cdot \sin (\frac{\pi}{C} \frac{i_1}{i_o} x + \varphi_2) + \dots + B_{\delta_n} \cdot \sin (\frac{\pi}{C} \frac{i_n}{i_o} x + \varphi_n)]^2 \cdot dx \quad (106)$$

Deoarece expresiile de forma:

$$B_{\delta_n} \cdot B_{\delta_{n-1}} \cdot \sin (\frac{\pi}{C} \frac{i_n}{i_o} x + \varphi_n) \cdot \sin (\frac{\pi}{C} \frac{i_{n-1}}{i_o} x + \varphi_{n-1})$$

au valori foarte mici, se pot neglija și ca urmare forța magnetică radială maximă, determinată de armonicele fracționare, capătă expresia:

$$\begin{aligned} R &= \left| 2 \cdot L \cdot \sum B_{\delta_1} \cdot B_{\delta_2} \frac{i_o \cdot C}{\pi(i_o - i_1)} + 2 \cdot L \cdot \sum B_{\delta_1} \cdot B_{\delta_2} \frac{i_o \cdot C}{\pi(i_o + i_1)} \right| \cdot 9,81 \cdot 10^9 = \\ &= \left| \frac{2 \cdot 9,81 \cdot 10^9 \cdot i_o \cdot C \cdot L \cdot B_{\delta_1}}{\pi} \sum \left( \frac{B_{\delta_2}}{i_o - i_1} + \frac{B_{\delta_2}}{i_o + i_1} \right) \right| = \\ &\approx \left| \frac{2 \cdot 9,81 \cdot 10^9 \cdot d \cdot C \cdot L \cdot B_{\delta_1}}{\pi} \sum \frac{\frac{1}{2} \frac{B_{\delta_2}}{i_1} x_{ad} \cdot B_{\delta_1}}{i_o - i_1} \right| = \\ &= \left| \frac{2 \cdot 9,81 \cdot 10^9 \cdot d \cdot C \cdot L \cdot x_{ad} \cdot B_{\delta_1}^2}{\pi} \sum K_{\gamma_0} \frac{1}{i_o - i_1} \right| \end{aligned} \quad (107)$$

Din relația (107) rezultă că forța magnetică radială este direct proporțională cu gradul de fracționalitate, cu factorul de înfășurare al armonicelor, cu dimensiunile principale, cu reactanța de reacție a indușului după axa longitudinală și cu inducția din întrefier a armonicei fundamentale. Intrucât factorul de înfășurare al armonicelor fracționare este o măsură a forței magnetice radiale care generează zgromotul și vibrațiile, limitarea acestora din urmă se poate reduce la impunerea unei condiții limitative pentru factorul de înfășurare, de forma:

$$K_{\gamma_0} = \frac{1}{\gamma} \frac{\frac{B_{\delta_1}}{i_1}}{\frac{B_{\delta_1}}{i_o}} \cdot 100 \leq 5 \% \quad (108)$$

caz în care nivelul de zgomot și vibrații se găsește în limite admisibile.

De asemenea din relația (107) se constată că forța magnetică este invers proporțională cu  $(i_0 - i_1)$  și are valoarea cea mai mare pentru  $(i_0 - i_1) = \text{minim}$ , care are loc în următoarele cazuri:

$$\begin{aligned} k = 0 & \dots \dots \dots \quad i_0 = d \pm 2k = d \dots \dots \dots \quad \nu = 1 \\ k = 1 & \dots \dots \dots \quad i_1 = d \pm 2,1 = d \pm 2 \dots \dots \quad \nu = \frac{d \pm 2}{d} \\ k = 2 & \dots \dots \dots \quad i_2 = d \pm 2 \cdot 2 = d \pm 4 \dots \dots \quad \nu = \frac{d \pm 4}{d} \end{aligned}$$

Ca urmare cele mai periculoase armonici fracționare sănt cele ale căror ordin este mai apropiat de fundamentală, adică:

$$\nu = \frac{d \pm 2}{d} \quad \nu = \frac{d \pm 4}{d} \quad (109)$$

Elementele undelor de forțe magnetice radiale sănt numărul de ordine și frecvența:

$$r = \frac{2p}{d} \left( k - \frac{N_1}{2p} \right) = \frac{2p}{d} \left[ k \cdot d - 3(bd + c) \right] \quad (110)$$

$$f_r = 2 \cdot \nu \cdot f_n \quad (111)$$

Viteza periferică a undei în raport cu statorul este:

$$v_{\nu_{st}} = v \frac{\tilde{\nu}_{\nu}}{\tilde{\nu}} = v \frac{\tilde{\nu}}{\nu \tilde{\nu}} = \frac{v}{\nu} = v \frac{d}{d \pm k} \quad (112)$$

iar în raport cu rotorul este:

$$v_{\nu_{rot}} = v \pm v_{\nu_{st}} = v \left( 1 \pm \frac{1}{\nu} \right) \quad (113)$$

Forțele de atracție magnetică, diferite de la pol la pol, determină vibrația rotorului, cu o frecvență egală cu cea a TEM induse în înfășurarea de amortizare:

$$f_{\nu_{rot}} = \frac{v_{\nu_{rot}}}{2 \cdot \tilde{\nu}} = \frac{v}{2 \cdot \tilde{\nu}} \left( 1 \pm \frac{1}{\nu} \right) \nu = f \cdot (\nu \pm 1) \quad (114)$$

Colivia de amortizare amortizează undele rotitoare de forțe magnetice, cu atit mai mult cu cît pasul polar al undei  $\zeta$ , va fi mai mare, iar rezistența ohmică și dispersia coliviei de amortizare vor fi mai mici.

In cazul înfășurărilor fracționare de tip ondulat se recomandă ca ponderea armonicelor fracționare să nu depășească  $k_{y_0} = 2\frac{1}{2}\%$  în cazul hidrogeneratoarelor fără colivie de amortizare și  $k_{y_0} = 5\frac{1}{2}\%$  în cazul hidrogeneratoarelor cu colivie de amortizare.

Vibratiile și zgomotul determinat de armonicile fracționare se manifestă la regimul de sarcină al hidrogeneratorului.

#### 2.1.4 - Vibratiile statorului

Statorul unui hidrogenerator este format din fierul activ și carcasă, asamblate între ele cu un anumit ajustaj. Acest ajustaj este condiționat de gradul de precizie al fabricației și a montajului, iar deoarece practic nu poate fi determinat, nu poate fi cunoscut cu exactitate. Domeniul ajustajului dintre fierul activ și carcasă este determinat de cele două limite posibile și anume:

- ajustaj cu joc, cînd fierul activ și carcasă se comportă ca două inele independente;
- ajustaj cu seraj, cînd fierul activ și carcasă se comportă ca un singur inel .

In cazul hidrogeneratoarelor, legătura dintre fierul activ și carcasă se realizează printr-un număr foarte mare de pene longitudinale cu profil de coadă de rîndunică, dispuse la distanțe relativ mici între ele, ceea ce permite asigurarea unui ajustaj intermediar satisfăcător.

Statorul și rotorul hidrogeneratorului se deformă în exploatare sub influența forțelor electromagnetice rotitoare din întrefier, deci au o structură oscilantă cu o anumită frecvență proprie de oscilație, care este determinată de soluția constructivă adoptată. Vibratiile acestor sub-

ansamblu determină zgomerul electromagnetic, care poate fi amplificat în mod deosebit dacă frecvența undelor de forțe coincide sau este apropiată de frecvența oscilațiilor proprii ale statorului, cind se zice că are loc fenomenul de rezonanță. Din această cauză este necesar să se determine frecvența oscilațiilor proprii ale statorului.

Forțele magnetice sunt aplicate pe dintii statorului, determinînd vibrarea acestora, de la care apoi se transmit la jug, iar de la jug la carcasa, de unde sub formă de zgomer se transmit în mediul ambiant. La rotor forțele electomagneticice se aplică pe polii rotorului. Ponderea predominantă în formarea zgomerului revine statorului, motiv pentru care în cele ce urmează se va examina deformarea statică și respectiv apariția vibrațiilor. Forțele magnetice rotitoare care apar în întrefier se pot descompune, după cum s-a văzut, în 3 componente dintre care se ia în considerare numai componenta radială, celelalte două componente fiind anihilate prin măsurile constructive. Totuși, în cazul în care nu este realizat un ajustaj blocat între barele de bobinaj și crestătură, ci rezultă un ajustaj cu joc, dintele considerat ca o grindă încastrată în jugul statorului este determinat să vibreze cu o frecvență, care poate fi determinată [49] cu ajutorul relației:

$$f_z = \frac{c}{4 \cdot h_c} = \frac{5400}{4 \cdot h_c} = \frac{1350}{h_c} \quad (115)$$

care în cazul înălțimii dintelui cuprins în domeniul  $h_c = 20-150$  mm are valorile corespunzătoare  $f_z = 63750-8500$  Hz, de unde rezultă că în cazul crestăturilor avînd înălțimea mai mare de 75 mm pot apărea frecvențe în domeniul audibil și deci poate avea loc și fenomenul de rezonanță, care poate conduce la creșterea exagerată a nivelului de zgomer, iar cu timpul la ruperea dintilor, ca urmare a fenomenului de oboseală a materialului.

Componenta radială a forțelor magnetice este cea mai importantă ca pondere în producerea vibrațiilor și a zgomerului cauzat de stator.

Pentru calcul deplasărilor statice ale fierului activ și carcsei, precum și al deplasărilor dinamice sau al vibrațiilor, este necesar să se facă următoarele ipoteze simplificatoare:

1. - Fierul activ se consideră un inel liber oscilant și subțire, redus la nivelul jugului său, care este un corp omogen și unitar. Dintii statorului se vor lua în considerare în acest inel ca o majorare a masei sale, printr-un factor de majorare corespunzător. Secțiunea elastică se consideră cea a jugului.
2. - Carcasa se consideră un inel liber oscilant.
3. - Se iau în considerare numai deplasările din planul toelor, deci numai oscilațiile radiale.
4. - Se negligează amortizarea materialului, deoarece valoarea mică a frecvenței proprii practic nu are nici o influență.
5. - Ajustajul real dintre fierul activ și carcăsa va fi înlocuit prin domeniul de ajustaj determinat de cele două limite.

Aceste ipoteze corespund în special pentru hidrogeneratoarele multipolare, deci cu diametre mari.

Soluția constructivă expusă mai sus, cu notarea dimensiunilor utilizate este prezentată în fig.13.

Pentru determinarea deformațiilor mecanice ale fierului activ al statorului și a carcsei, s-au luat în considerare publicațiile de specialitate [5], [6], [23], [38], [45], [51.]

Deformațiile mecanice și frecvența oscilațiilor proprii vor fi determinate în cele ce urmează pentru cele două cazuri limită de ajustaj, enunțate mai sus.

#### Cazul 1 - Ajustaj cu joc

Amplitudinea simplă a forței magnetice radiale to-

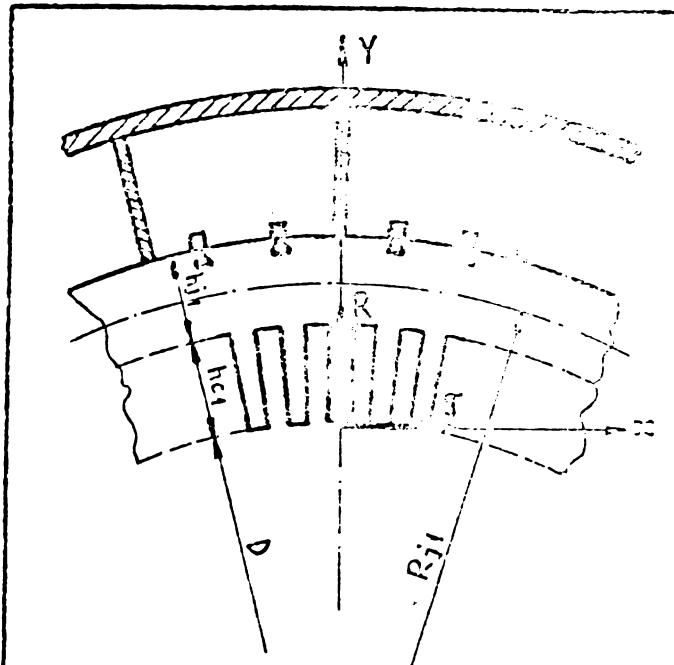


Fig. 13 - Secțiune prin stator.

tale este:

$$\begin{aligned}\mathcal{Q}_r &= \frac{1}{2} \mathcal{Q}_{rep} \cdot \alpha_i \cdot S_{Fe} = \\ &= 6,25 \cdot 10^5 \cdot B_0^2 \cdot \alpha_i \cdot \delta \cdot L \quad (116)\end{aligned}$$

Considerind fierul activ ca un inel liber, deplasarea radială statică a acestuia [5] în cazul infășurării cu  $q =$  întreg, respectiv  $q =$  fracționar, va fi:

$$Y'_{Fe} = \Psi_r \cdot \mathcal{Q}_r \cdot \lambda_{j1} \cdot K_\varepsilon \quad (117)$$

$$Y'_{Fe} = \Psi_r \cdot \mathcal{Q}_r \cdot \lambda_{j1} \cdot K_\varepsilon \cdot K_f \quad (118)$$

iar deplasarea radială dinamică, sau amplitudinea vibrației radiale va fi:

$$Y_{Fe} = Y'_{Fe} \cdot K_d \quad (119)$$

unde:

$$\Psi_r = \frac{1}{(r^2 - 1)^2} \quad , \text{ curbele fiind prezentate în fig. 14}$$

$h_{j1}, R_{j1}$  - înălțimea, respectiv rază medie a jugului fierului activ statoric

$K_\varepsilon = (1 + 3r^2 \cdot \varepsilon)$ , factor care ține seama de întinderea fibrei medii și deplasarea secțiunii jugului

$$\lambda_{j1} = \frac{R_{j1}^3}{2 \cdot \pi \cdot \Xi_{Fe} \cdot J_{j1}} = \frac{12}{2 \cdot \pi \cdot \Xi_{Fe} \cdot L_{Fe}} \left( \frac{R_{j1}}{h_{j1}} \right)^3$$

$$\varepsilon = \frac{1}{12} \left( \frac{h_{j1}}{R_{j1}} \right) \quad K_f = x_{ad} \cdot K_{\nu_0} \quad K_{\nu_0} \text{ - relația (104)}$$

$$K_d = \frac{i}{1 - \left( \frac{f_r}{f_{Fe}} \right)^2} \quad , \text{ factorul dinamic sau de amplificare}$$

$x_{ad}$  = reactanța de reacție a indusului după axa longitudinală

$f_r$  = frecvența undelor de forțe magnetice radiale

$f_{rFe}$  = frecvența oscilațiilor proprii ale fierului activ

$E_{Fe}$  = modulul de elasticitate la încovoiere al fierului activ, care are următoarele valori:

$1961 \cdot 10^7 \text{ daN/m}^2$  - tole silicioase laminate la cald, sau la rece după direcția de laminare

$1275 \cdot 10^7 \text{ daN/m}^2$  - tole silicioase laminate la rece, după direcție perpendiculară pe cea de laminare

$(980-1470) \cdot 10^7 \text{ daN/m}^2$  - fier activ din tole ștanțate de grosime 0,5 mm.

Inlocuind aceste expresii în relația (119), amplitudinea vibrației radiale a fierului activ pentru cazul cînd  $q = \text{întreg}$ , devine:

$$\begin{aligned} Y_{rFe} &= \Psi_r \frac{\pi}{2} \alpha_i \cdot D \cdot L (2 \cdot B_S)^2 \cdot 9,80665 \cdot 10^4 \cdot \frac{12}{L_{Fe}} \left( \frac{R_{11}}{h_{j1}} \right)^3 \frac{K_E \cdot K_d}{2\pi \cdot E_{Fe}} = \\ &= 0,1144 \cdot 10^7 \cdot \Psi_r \cdot B_S^2 \cdot \alpha_i \cdot D \frac{L}{L_{Fe}} \left( \frac{R_{11}}{h_{j1}} \right)^3 \frac{K_E \cdot K_d}{E_{Fe}} \end{aligned} \quad (120)$$

iar pentru cazul înfășurării fractionare este:

$$Y_{rFe} = 0,1144 \cdot 10^7 \cdot \Psi_r \cdot B_S^2 \cdot \alpha_i \cdot D \frac{L}{L_{Fe}} \left( \frac{R_{11}}{h_{j1}} \right)^3 \frac{K_E \cdot K_d \cdot K_f}{E_{Fe}} \quad (121)$$

Examinînd relația (120) rezultă că nivelul de vibrații, respectiv de zgromot, este direct proporțional cu coeficientul de acoperire polară, diametrul interior al statorului, pătratul inducției din întrefier, cubul razei medii a jugului statoric, factorul dinamic și este invers proporțional cu pătratul numărului de ordine al undei de forță magnetică radială și cubul înălțimii jugului statoric. În cazul apariției fenomenului de rezonanță are loc o creștere

exagerată a vibrațiilor datorită factorului de amplificare  $K_d$ . Ca urmare amplitudinea vibrațiilor poate fi redusă prin evitarea fenomenului de rezonanță, prin eliminarea undelor de forțe magnetice de ordine inferioare ( $r = 0; 1; 2 \dots$ ), prin adoptarea unei inducții în întrefier cît mai mici și a înălțimii jugului cît mai măre. În cazul infășurărilor fractionare, pe lîngă măsurile amintite este necesar ca factorii de infășurare ai armonicelor fractionare să aibă valori cît mai mici.

Frecvența oscilațiilor proprii ale fierului activ în funcție de numărul de ordine al undelor de forțe magnetice radiale, se poate determina cu relațiile:

$$r=0 \quad f_{0Fe} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot R_{j1}} \sqrt{\frac{g \cdot E_{Fe}}{\gamma \cdot \eta}} = \frac{0,18 \cdot 10^{-2}}{R_{j1}} \sqrt{E_{Fe} \cdot \eta_{j1}} \quad (122)$$

$$r=1 \quad f_{1Fe} = f_{0Fe} \sqrt{2 \cdot \frac{1+4\epsilon}{1+3\epsilon}} \quad (123)$$

$$r \geq 2 \quad f_{rFe} = f_{0Fe} \cdot F_r \cdot \frac{h_{j1}}{R_{j1}^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{12 \cdot K_\epsilon}} \quad (124)$$

unde:

$$g = 9,81 \text{ m/sec}^2$$

$$\gamma = 76,98 \cdot 10^3 \text{ N/m}^3$$

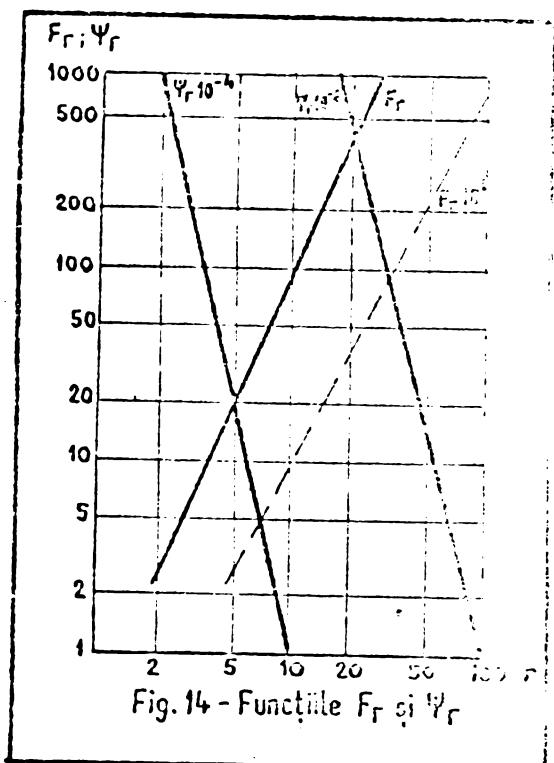
$$\eta_{j1} = \frac{1}{\eta} = \frac{G_{j1}}{G_{Fe1} + G_{cu1}} \approx 0,475 \div 0,65$$

$G_{j1}$ ,  $G_{Fe1}$ ,  $G_{cu1}$  masa totală a jugului, a fierului activ, respectiv a cuprului statoric

După Hoppe  $F_r = \frac{r(r^2 - 1)}{(r^2 + 1)^{1/2}}$  pentru care valorile calculate sunt prezentate în tabelă 6, iar curbele de variație  $F_r(r)$  și  $\Psi_r(r)$  sunt prezentate în fig.14.

Tabelă 6

2	3	4	5	6	7	8	9	10	> 10
2,68	7,59	14,55	23,54	34,53	47,4	62,52	79,51	98,5	$\sim f^2$



Din examinarea acestor relații rezultă că frecvența oscilațiilor proprii poate fi redusă adoptând un diametru interior al statorului cît mai mare, iar înălțimea jugului cît mai mică.

### Cazul 2 - Ajustaj rigid

Considerînd un ajustaj rigid între fierul activ și carcasa, amplitudinea vibrației statorului în ansamblu este:

$$Y_{rst} = Y_{rFe} \frac{k'_d}{k_d} \frac{c_{j1}}{c_{j1} + c_{car}} = Y_{rFe} \frac{k'_d}{k_d} \frac{c_{j1}}{c_{st}} = Y_{rFe} \frac{k'_d}{k_d} \frac{\lambda_{car}}{\lambda_{j1} + \lambda_{car}} \quad (125)$$

unde:

$$k'_d = \frac{1}{1 - \left( \frac{f_r}{f_{rst}} \right)^2}, \text{ factorul de amplificare al statorului.}$$

$$c_{st} = c_{j1} + c_{car} = \frac{1}{\lambda_{j1}} + \frac{1}{\lambda_{car}}, \text{ este rigiditatea totală a statorului}$$

Frecvența de oscilație proprie a carcasei, este:

$$f_{rcar} = \frac{1}{2\pi} F_r \sqrt{\frac{2\pi}{\lambda_{car} \cdot G_{car}}} \quad (126)$$

unde  $G_{car}$  este masa totală a carcasei.

Frecvența de oscilație proprie a statorului, în cazul ajustajului rigid, pentru undele de forțe magnetice radiale de ordinul  $r$ , este:

$$\begin{aligned} f_{rst} &= \sqrt{f_{rFe}^2 \frac{G_{Fe1}}{G_{Fe1} + G_{car}} + f_{rcar}^2 \frac{G_{car}}{G_{Fe1} + G_{car}}} = \\ &= \sqrt{f_{rFe}^2 \cdot \eta_{Fe} + f_{rcar}^2 \cdot \eta_{car}} \end{aligned} \quad (127)$$

unde:

$$\eta_{Fe} = \frac{G_{Fe}}{G_{Fe} + G_{car}} \quad \eta_{car} = \frac{G_{car}}{G_{Fe} + G_{car}}$$

Că urmare, amplitudinea vibrației statorului se va afla în domeniul determinat de cele două limite  $\gamma_{rst}$  și  $\gamma_{rFe}$ , dar mai aproape de prima valoare. Pentru evitarea fenomenului de rezonanță, se impune ca frecvențele oscilațiilor proprii determinate în cele două cazuri de ajustaj, examineate mai sus, să nu aibă valori apropiate de frecvențele undelor de forțe magnetice radiale care acționează în întrefier, sau de frecvența undei fundamentale care are întotdeauna valoarea de 100 Hz, la frecvența nominală de 50 Hz.

### 2.1.5 - Nivelul de zgomot electromagnetic

Intensitatea sonoră pe suprafața unui radiator plan pentru o undă acustică de ordinul  $r$ , se poate determina [23] cu ajutorul relației:

$$I_{pl.r} = 84 \cdot \pi^2 \cdot 10^{-3} \cdot f_r^2 \cdot \gamma_r^2 \cdot 10^4 = 0,83 \cdot f_r^2 \cdot \gamma_r^2 \cdot 10^4 \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (128)$$

unde  $f_r$  este frecvența undelor de forțe magnetice radiale, iar  $\gamma_r$  este amplitudinea simplă a oscilațiilor proprii a radiatorului acustic.

Cu ajutorul relației (4) și ținând seama de (128) se poate determina presiunea sonoră efectivă a unui radiator plan, care după [38] corespunde cu cea a hidrogeneratoarelor lente, adică:

$$P_{ef.pl.r} = \sqrt{\rho \cdot c \cdot I_{pl.r}} = 18,2 \cdot f_r \cdot \gamma_r \cdot 10^2 \quad (129)$$

Având  $P_{ef}$  și  $f_r$ , din fig.15 și 16 se poate determina nivelul de tărie  $\Lambda$  în Foni, definit prin relația (15).

In general hidrogeneratoarele se pot asimila mai corect cu un radiator sferic sau semisferic. Puterea de radiatie relativă de ordinul  $r$ , pe suprafața unui radiator sferic raportată la cea a unui radiator plan, având amplitu-

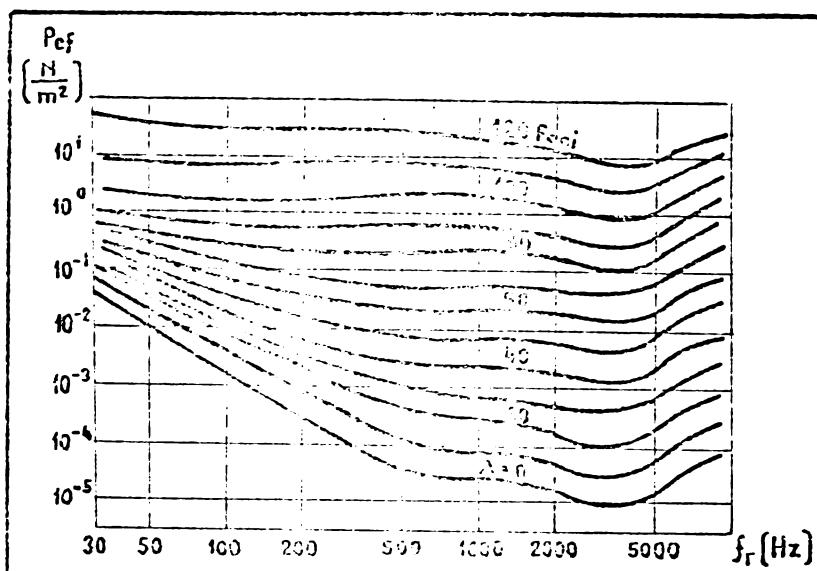


Fig. 15 - Nivelul de tărie sonoră A

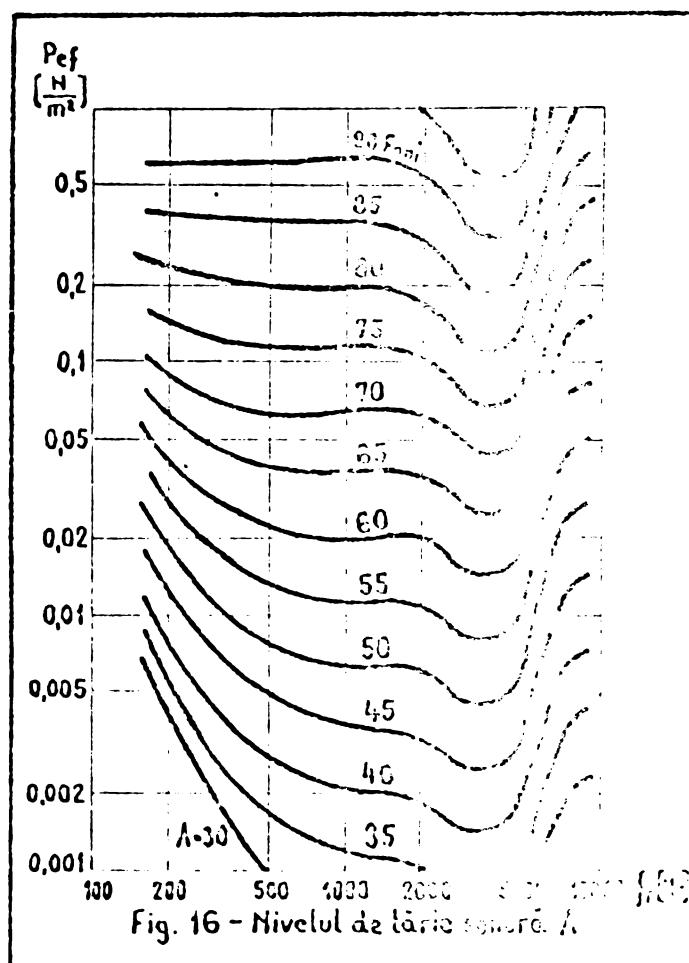


Fig. 16 - Nivelul de tărie sonoră A

dinea undelor sonore egale, se poate determina cu relația:

$$P_{rel,r} = \frac{I_{sf,r}}{I_{pl,r}} = f\left(\frac{\pi \cdot D_{ex}}{\lambda_r}, r\right) \quad (130)$$

iar valorile calculate sunt prezentate în fig. 17.

Lungimea de undă a radiației sonore de ordinul  $r$ , în aer la  $20^{\circ}\text{C}$  și  $760 \text{ mm CHg}$ , conform relației (1) este:

$$\lambda_r = \frac{c}{f_r} = \frac{343}{f_r} \quad (131)$$

iar valorile calculate în funcție de frecvență

sunt prezentate în fig.18.

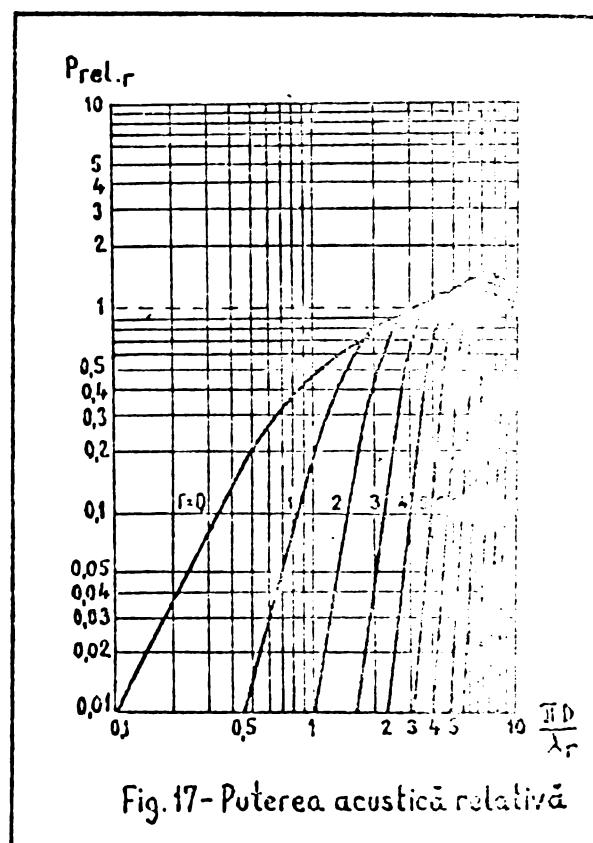


Fig.17 - Puterea acustică relativă

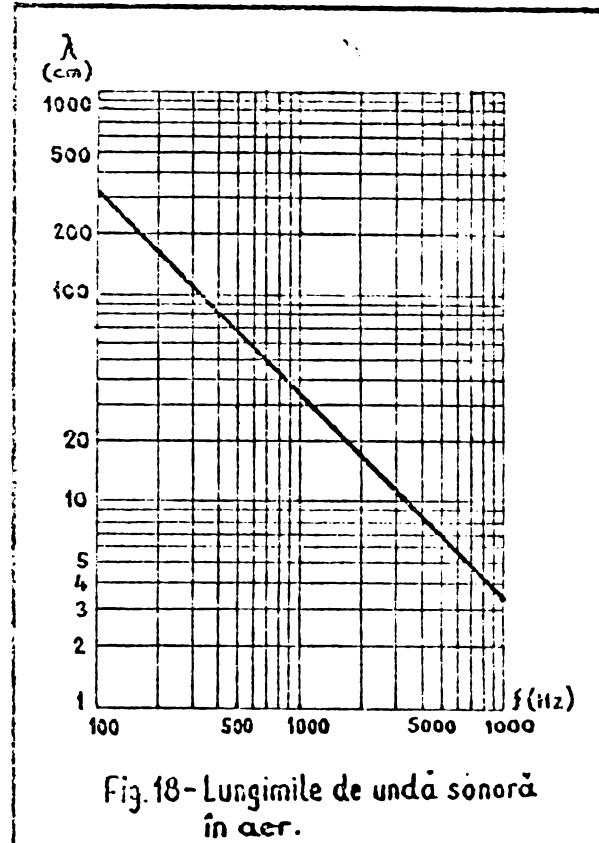


Fig.18 - Lungimile de undă sonoră  
în aer.

Intensitatea sonoră pe suprafața laterală a unui radiator sferic, pentru o vibrație de ordinul  $r$ , se poate determina cu ajutorul relațiilor (128) și (130):

$$I_{sf,r} = I_{pl,r} \cdot P_{rel,r} = 0,83 \cdot f_r^2 \cdot Y_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot 10^4 \quad \left[ \frac{W}{m^2} \right] \quad (132)$$

Din relațiile (4) și (132) se poate determina presiunea sonoră efectivă a unui radiator sferic, care corespunde mai bine în cazul hidrogeneratoarelor:

$$p_{ef,sf,r} = p_{ef,pl,r} \cdot \sqrt{P_{rel,r}} = 18,2 \cdot f_r \cdot \sqrt{P_{rel,r}} \cdot Y_r \cdot 10^2 \quad (133)$$

Pentru determinarea nivelului de tărie se poate folosi fig.15 și 16. Nivelul de intensitate sonoră pentru unda acustică de ordinul  $r$ , pe suprafața laterală exterioară a hidrogeneratorului, prin assimilare cu un radiator sferic, se poate calcula cu ajutorul relației (11), ținând seama de (130), adică:

$$L_{ir} = 10 \log \frac{I_{q,r}}{I_0} = 10 \cdot \log \frac{0,83 \cdot f_r^2 \cdot Y_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot 10^4}{10^{-12}} = \\ = 10 \cdot \log [8,3 \cdot 10^{15} \cdot f_r^2 \cdot Y_r^2 \cdot P_{rel,r}] \quad [dB] \quad (134)$$

Relațiile de mai sus (129), (133) și (134) pentru determinarea zgomotului nu țin seama de proprietățile acustice ale spațiului de funcționare.

Pentru aceasta se determină intensitatea zgomotului într-un spațiu dat, cu ajutorul puterii acustice absolute definită prin relația (5), care este egală cu produsul dintre intensitatea sonoră medie și suprafața laterală a hidrogeneratorului, assimilată cu un radiator sferic de ordinul r:

$$P_r = I_{rmed} \cdot S \quad (135)$$

Intensitatea sonoră medie a undei de ordinul r este:

$$I_{rmed} = \frac{I_r}{2|r| + 1} \quad (136)$$

Intensitatea sonoră determinată de un hidrogenerator într-un spațiu dat, depinde nu numai de puterea acustică absolută produsă de hidrogenerator, ci și de proprietățile acustice ale spațiului de funcționare, exprimate prin gradul de absorbție al acestuia:

$$I_r = \frac{4 \cdot P_r}{A} \quad (137)$$

unde:

$A = 0,162 \frac{V}{T} [m^2]$ , este gradul de absorbție sonoră

V - volumul spațiului

T - constanta de timp de reverberație [s]

Ca urmare, nivelul de intensitate sonoră într-un spațiu închis, având anumite proprietăți acustice, în care hidrogeneratorul este radiator de unde sonore, poate fi determinat cu ajutorul relațiilor (11) și (137):

$$L_{ir} = 10 \cdot \log \frac{I_r}{I_0} = 10 \log \left[ \frac{4 \cdot P_r}{A \cdot 10^{-12}} \right] \quad [\text{dB}] \quad (138)$$

Tinând seama de relațiile (135) și (132) puterea acustică devine:

$$\begin{aligned} P_r &= \frac{I_r}{2|r|+1} \quad S = \frac{0,83 \cdot f_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot Y_r^2 \cdot 10^4}{2|r|+1} \quad \pi \cdot D_{ex} \cdot L_{ex} = \\ &= 2,61 \cdot 10^4 \cdot D_{ex} \cdot L_{ex} \frac{f_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot Y_r^2}{2|r|+1} \end{aligned} \quad (139)$$

Tinând seama de această expresie, relație (138) devine:

$$\begin{aligned} L_{ir} &= 10 \cdot \log \left[ \frac{4 \cdot \pi \cdot 2,61 \cdot 10^4 \cdot D_{ex} \cdot L_{ex} \cdot f_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot Y_r^2}{0,162 \cdot V \cdot (2|r|+1) \cdot 10^{-12}} \right] = \\ &= 10 \cdot \log \left[ 6,44 \cdot 10^{17} \frac{D_{ex} \cdot L_{ex} \cdot \pi}{\sqrt{V}} \frac{f_r^2 \cdot P_{rel,r} \cdot Y_r^2}{2|r|+1} \right] \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (140)$$

Cu relațiile (12) și (133) se poate determina nivelul de presiune sonoră pentru undă acustică de ordinul  $r$ , pe suprafața laterală exterioară a hidrogeneratorului, după cum urmează:

$$\begin{aligned} L_{pr} &= 20 \log \frac{P_{et,st,r}}{P_0} = 20 \cdot \log \left[ \frac{13,2 \cdot f_r \cdot \sqrt{P_{rel,r} \cdot Y_r}}{2 \cdot 10^{-5}} \right] = \\ &= 20 \cdot \log \left[ 9,1 \cdot 10^4 \cdot f_r \cdot \sqrt{P_{rel,r} \cdot Y_r} \right] \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (141)$$

Insumind toate componentele de zgomot de ordinul  $r$ , inclusiv fundamentala, se obține nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{pem}$ .

După [2], nivelul de zgomot se poate determina cu relația:

$$L_i = 10 \log \left[ \frac{3,6 \cdot P_{ac} \cdot n^2}{a^2} \right] + k' \quad [\text{dB}] \quad (142)$$

unde:

$P_{ac}$  - puterea activă a hidrogeneratorului

n - turăția hidrogeneratorului

a - distanța de la suprafața laterală a generatorului la punctul de măsură

K' - coeficient determinat experimental, are valori 8-12 dB

Pentru distanță normalizată  $a = 1 \text{ m}$ , relația (142) devine:

$$\begin{aligned} L_i &= 10 \log P_{ac} + 20 \log n + 10 \log 3,6 + K' = \\ &= 10 \log P_{ac} + 20 \log n + 5,563 + K' = \\ &= 10 \log P_{ac} + 20 \log n + K \quad [\text{dB}] \end{aligned} \tag{143}$$

unde  $K = K' + 5,563 \approx 14 \text{ a } 18 \text{ dB}$

Cu ajutorul relației (143) se pot trasa curbe de nivel de zgomot  $L_i = f(P_{ac}, n)$  în funcție de puterea și turăția hidrogeneratoarelor, cu ajutorul cărora se poate determina nivelul preliminar de zgomot.

## 2.2 - ZGOMOTUL AERODINAMIC

Zgomotul aerodinamic la hidrogeneratoare este produs de următoarele surse:

- rotorul cu poli aparenti prin frecare cu aerul;
- ventilatoarele;
- turboanele în curentul de aer;
- circuitul de ventilație prin variațiile de secțiune și direcție .

In majoritatea cazurilor, sursa principală de zgomot aerodinamic este rotorul cu poli aparenti și ventilatoare integrate, al căror debit de aer în funcție de timp este  $Q(t)$ . Scurgerea acestui debit de aer prin circuitul de ventilație închis se poate realiza în următoarele regimuri:

- laminar, cînd în fiecare punct al circuitului viteza de scurgere a aerului este constantă și deci nu produce zgomot aerodinamic
- turbulent, cînd variațiile de viteză ale aerului produc fluctuații de presiune, care se propagă la distanță cu viteză sunetului. Dacă fluctuații de presiune sunt suficient de rapide se produce desprinderea straturilor limită de aer ceea ce are ca efect apariția turbionilor care în final determină zgomotul aerodinamic.

Surgerea turbulentă este determinată în măsură considerabilă de prezența polilor aparenți spre ieșirea aerului din ventilatoare, de prezența obstacolelor în calea intrării sau ieșirii aerului dintre paletetele ventilatorului, precum și de distanța mică dintre ventilator și camera de aer. În acest din urmă caz diferența de presiune de pe cele două fețe ale paletelor ventilatoarelor, determină pulsații de presiune care se difuzează pe suprafața scuturilor și se transformă într-un mediu învîrtitor sub formă de unde sonore, a căror intensitate depinde de:

- mărimea spațiului;
- diferența de presiune pe fețele paletelor;
- calitatea suprafețelor;
- rigiditatea scuturilor.

Din această cauză nivelul și spectrul zgomotelor depinde mult de mărimea spațiului difuzor, care în general nu poate fi realizat în condiții optime. Cînd distanța este mică și apar și obstacole fixe în curentul de aer în apropierea ventilatorului, zgomotul are caracterul unui zgomot pur, denumit sunet de sirenă, avînd frecvența de rotație a paleterelor ventilatorului:

$$f_s = N_p \cdot n \quad (144)$$

unde  $N_p$  este numărul de palete, iar  $n$  este turăția ventila-

torului.

Dacă lipsesc obstacolele iar spațiul difuzor este suficient de mare, sunetele pure dispar, iar nivelul total de zgomot este mai scăzut, având un spectru cu caracter mai uniform, specific surselor turbionare producătoare de zgomot.

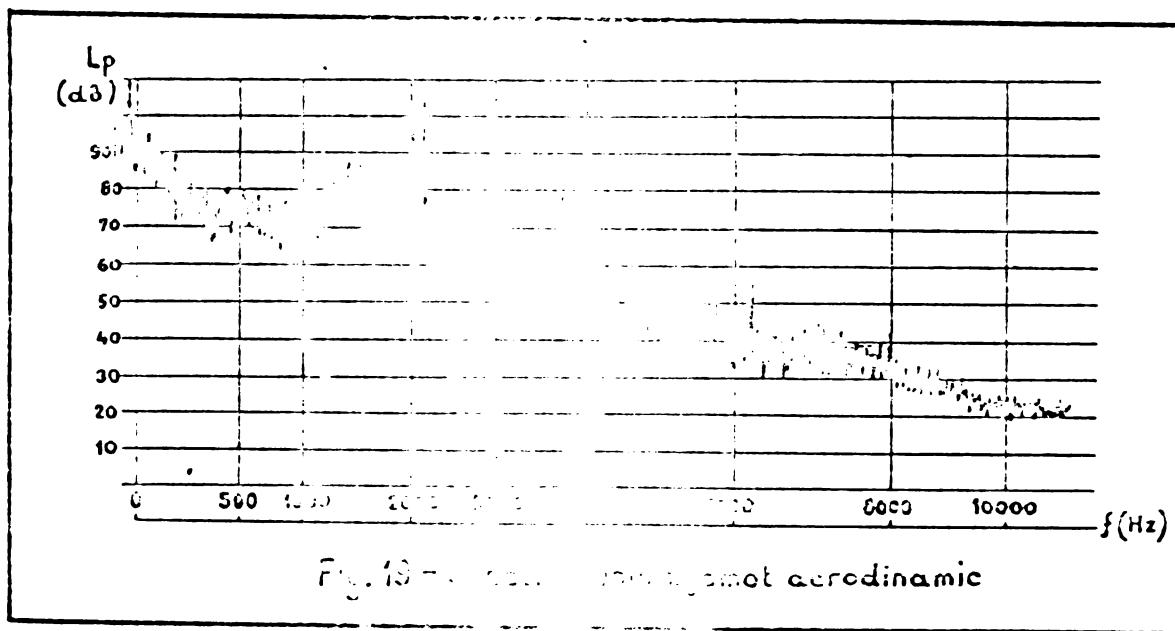
Frecvența zgomotului produs de rotorul hidrogeneratorului și ventilatoarele integrate este un multiplu al frecvenței exprimate prin relația (144), adică:

$$f_{r\gamma} = \gamma \cdot N_p \cdot n \quad (145)$$

unde  $\gamma$  este numărul de ordine al armonicei

Zgomotul determinat de neomogeneitatea curentului de aer are aceeași frecvență, iar zgomotul are o bandă largă de frecvență.

Pentru ilustrare în fig.19 se prezintă spectrul unui zgomot aerodinamic, la care peste zgomotul fundamental apar unele componente periodice de sunete pure sau tonuri, care pot fi rezultate ale efectului de sirenă - dacă sunt de natură aerodinamică, sau ale armonicilor de cîmp - dacă sunt de natură electromagnetică, sau ale factorilor mecanici (perii, lagăre) - dacă sunt de natură mecanică. Este indicat ca vîrfurile produse de sunete să nu depășească prea mult zgomotul fundamental, pentru a putea beneficia de efectul de mascare al acestuia.



In general zgomotul este definit ca un proces in funcție de timp, care se compune dintr-un număr mare de procese individuale, independente între ele. In cazul zgomotului aerodinamic procesele individuale sunt impulsuri acustice, legate de formarea unui mare număr de turbionări. După definiția de mai sus, desfășurarea presiunii acustice în funcție de timp nu poate fi exprimată analitic printr-o funcție de timp, deoarece este un fenomen aleatoriu, iar amplitudinea presiunii la un moment dat nu este determinată.

Producerea aerodinamică a zgomotului este legată de prezența unui turbion, care din punct de vedere acustic poate fi asimilat cu o sferă pulsantă. Puterea acustică a acestei surse după [32] este:

$$P = p \cdot S \frac{v^2}{c} = \frac{1}{2} \rho \cdot v^2 \cdot 2\pi r^2 \frac{v^2}{c} = \frac{1}{2} \rho \cdot v^3 \cdot 2\pi r^2 \frac{v}{c} \quad (146)$$

unde:

$p$  = presiunea sursei ,  $\frac{1}{2} \rho v^3$  = puterea de scurgere pe unitate de suprafață ,  
 $v$  = viteza particolelor ,  
 $c$  = viteza sunetului ,  $S$  = suprafața laterală a sferei ,  
 $r$  = raza sferei .

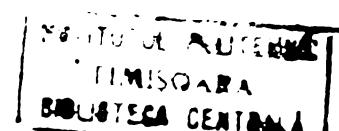
Dacă se consideră două surse foarte apropiate una de alta și în opozitie de fază, se obține un dipol acustic, a cărui putere acustică este:

$$P = \frac{1}{2} v^3 \cdot S \frac{c^3}{c^3} = K_1 \cdot S \cdot v^6 \quad (147)$$

Aplicînd această relație în cazul ventilatoarelor pentru care sunt valabile relațiile:

$$v = \pi \cdot d_2 \cdot n \quad S = K \cdot d_2 \quad (148)$$

se obține expresia puterii acustice a ventilatoarelor sub formă generală, în funcție de diametrul exterior și turăția



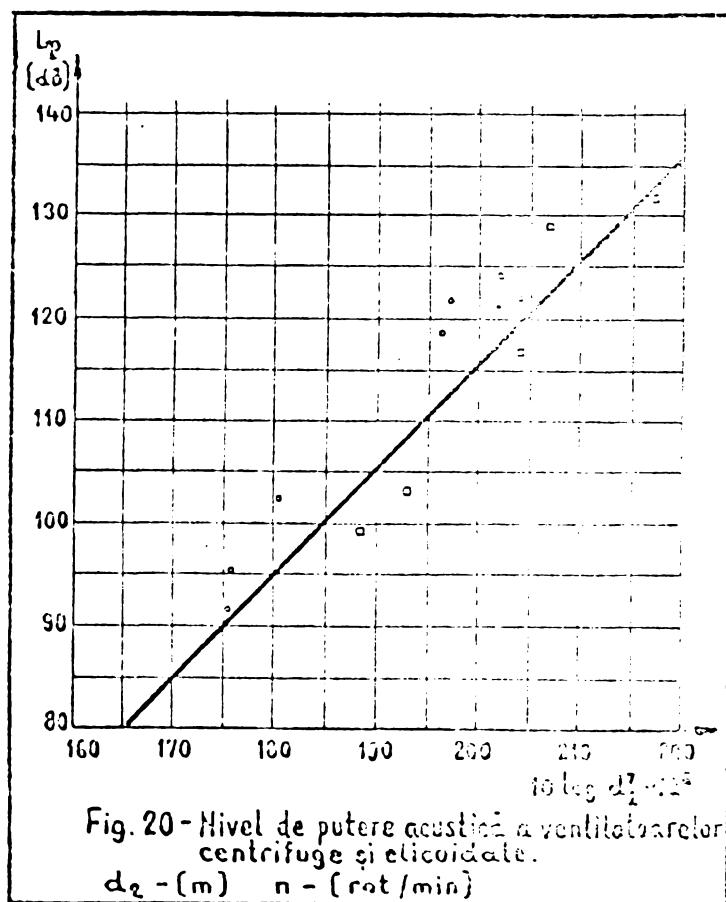
ventilatorului:

$$P = k \cdot d_2^7 \cdot n^6 \quad (149)$$

Nivelul puterii acustice a ventilatoarelor după relația (14) devine:

$$L_p = 10 \log \frac{P}{P_c} = 10 \log [k \cdot d_2^7 \cdot n^6] \quad [\text{dB}] \quad (150)$$

a cărei curbă de variație, prezentată în fig.20, este obținută



prin măsurarea puterii acustice pe un număr mare de ventilatoare radiale și elicoidale, în funcție de  $(10 \log d_2^7 \cdot n^6)$  și care este o dreaptă. Cu ajutorul fig.20 se poate determina  $L_p$  și deci  $K$  pentru orice ventilator pentru care sunt date  $d_2$  și  $n$ . Cu ajutorul relației (26) pentru  $r = 1$  m se poate calcula nivelul presiunii acustice determinat de ventilator, astfel:

$$L_p = L_p - 14 \quad [\text{dB}] \quad (151)$$

Relația propusă de Lighthill permite să se calculeze puterea acustică în funcție de spectrul acustic, după cum urmează:

$$P = \int W \cdot \Delta F \quad (152)$$

unde:

$W$  - densitatea spectrală a puterii

$F$  = lărgimea benzii de frecvență,  
 $\Delta F$  = lărgimea elementară.

Suprafața din relația (148) se mai poate exprima prin:

$$S = b \cdot d_2 \cdot N_p \quad (153)$$

unde:

$b$  = lățimea paletelor

$d_2$  = diametrul exterior al ventilatorului.

Din relațiile (147) și (152) rezultă coeficientul  $K$  în funcție de frecvență, care are expresia:

$$K = \frac{\int_0^\infty W \cdot \Delta F \frac{d_2}{v}}{N_p \cdot b \cdot d_2^2 \cdot v^5} \quad (154)$$

sau logaritmînd:

$$10 \log K = 10 \log \int_0^\infty W \cdot \Delta \left( \frac{F \cdot d_2}{v} \right) - 10 \log N_p \cdot b \cdot d_2^2 \cdot v^5 \quad (155)$$

unde:

$\frac{Fd_2}{v}$ , este numărul lui Strouhal

$10 \log \int_0^\infty W \cdot \Delta \left( \frac{f \cdot d_2}{v} \right)$ , este densitatea spectrală a puterii acustice.

Curba definită prin relația:

$$K' = 10 \log K = 10 \log \int_0^\infty W \cdot \Delta \left( \frac{f \cdot d_2}{v} \right) - 10 \log N_p \cdot b \cdot d_2^2 \cdot v^5 = f \left( \frac{F \cdot d_2}{v} \right)$$

în funcție de numărul lui Strouhal, numită curbă spectrală, este valabilă pentru toate ventilatoarele de un anumit tip constructiv. Această curbă, trasată pe baza măsurătorilor efectuate pe o gamă mare de ventilatoare, este prezentată în fig.21 pentru ventilatoarele centrifugale, iar în fig.22 pen-

tru ventilatoarele elicoidale. Cu ajutorul acestor figuri se poate determina, pentru un ventilator oarecare, puterea acustica minima si alura spectrului sau.

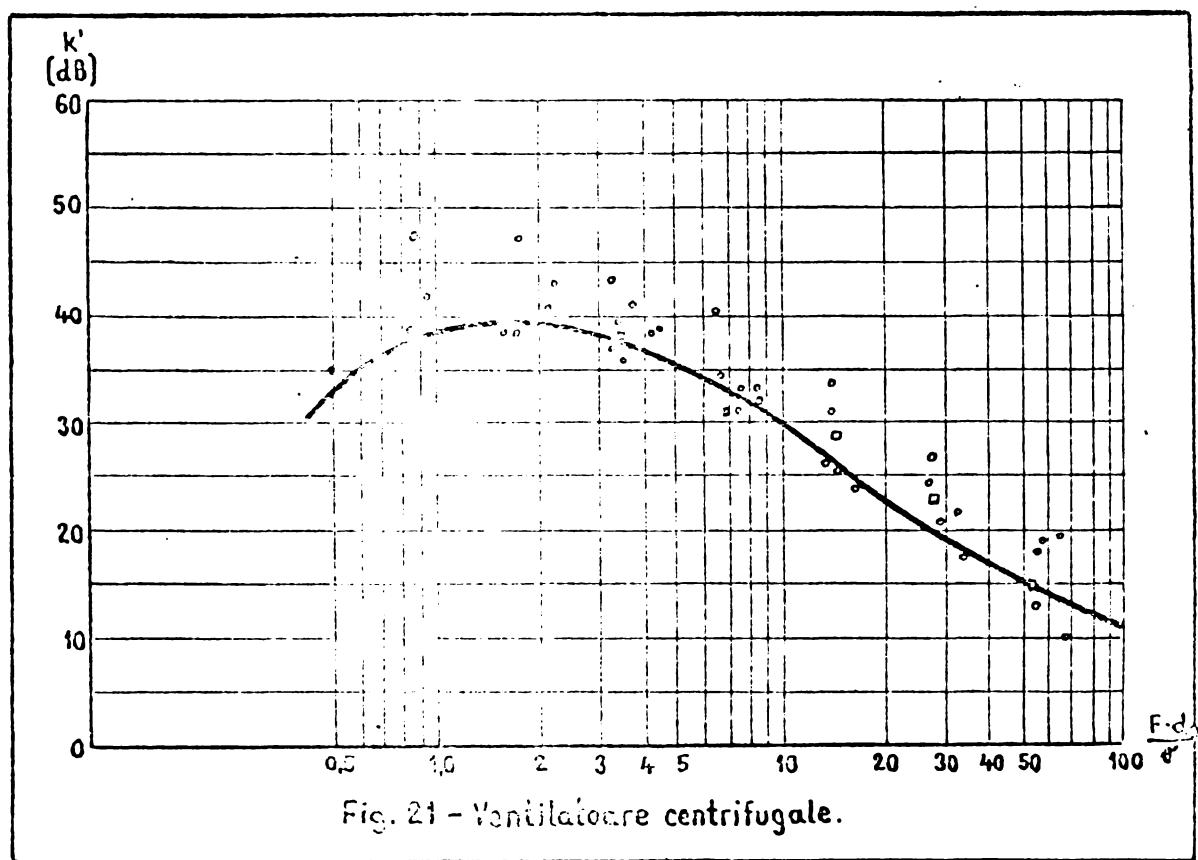


Fig. 21 - Ventilatoare centrifugale.

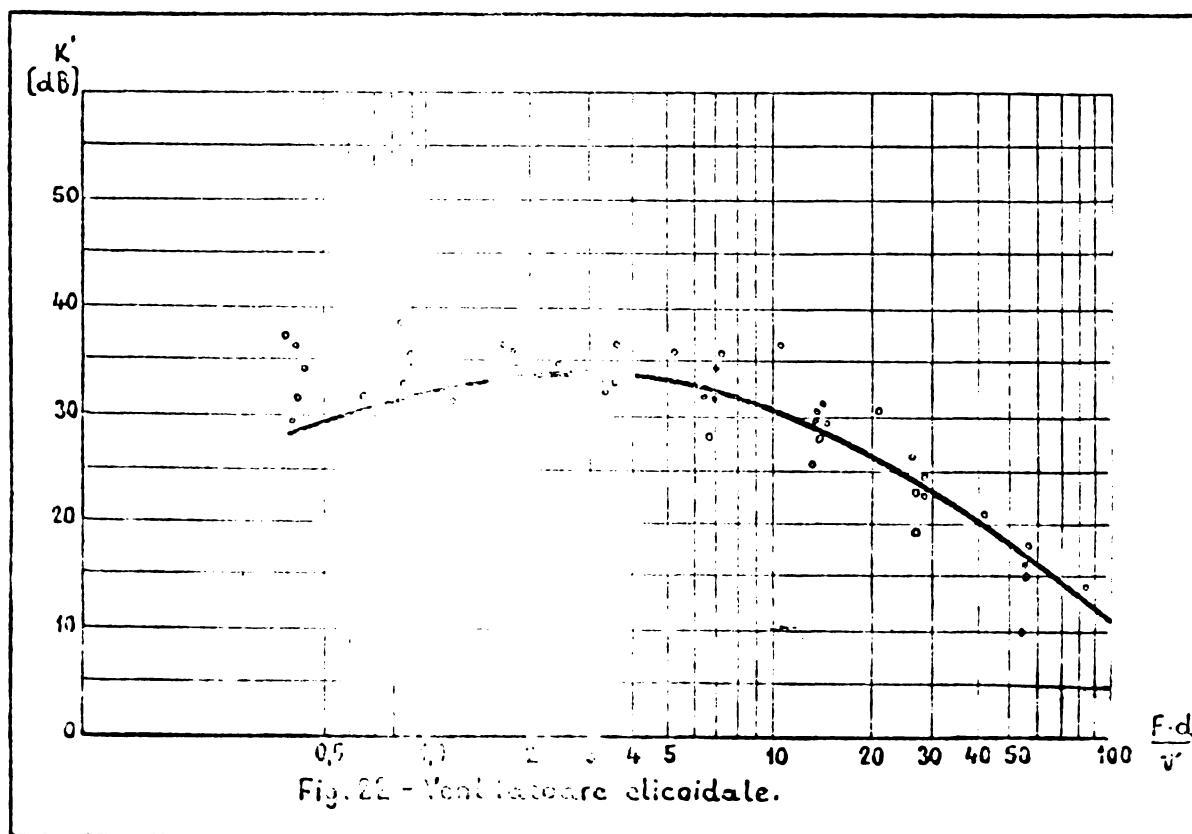


Fig. 22 - Ventilatoare elicoidale.

In acest mod se poate prelua zgomotul teoretic minim al unui ventilator. Comparind spectrul de zgomot măsurat cu cel teoretic se pot stabili influențele surselor secundare, bazate pe:

- efectul de sirenă,
- obstacole fixe apropiate de palete,
- rezonanță acustică,
- rezonanță mecanică,
- obstacole și strangulări pe circuit.

Alegerea corectă a tipului de ventilator are o mare importanță pentru prevenirea nivelului de zgomot aerodinamic ridicat. Pentru aceasta tipul de ventilator se stabilește în funcție de turăția specifică, definită prin relația:

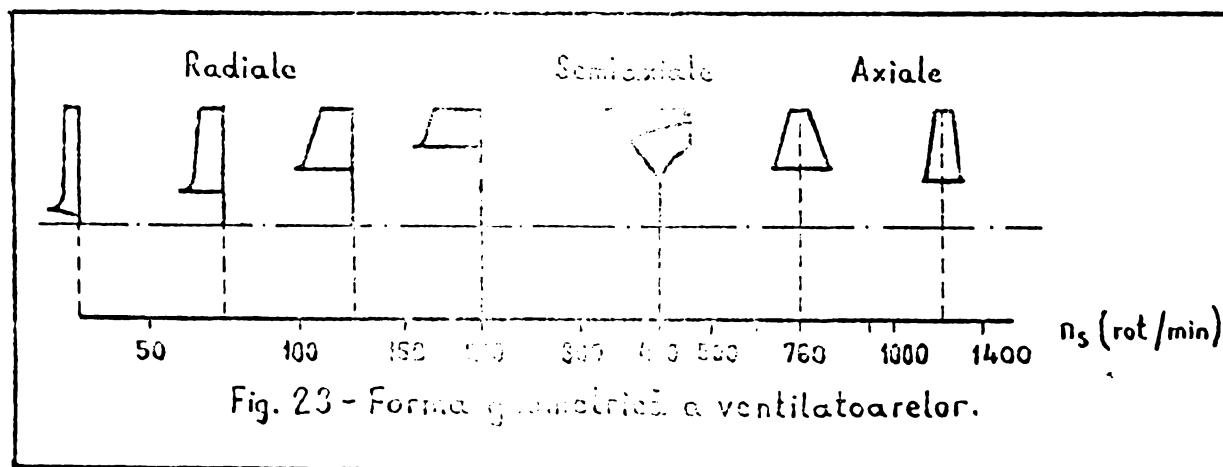
$$n_s = 23,27 \frac{\sqrt{Q_a}}{\sqrt[4]{H_a^3}} n \quad (156)$$

unde:

$Q_a$  - debitul de aer,

$H_a$  - presiunea aerului.

In funcție de valoarea turăției specifice, cu ajutorul fig.23 se aleg formă geometrică a ventilatorului.



Astfel pentru turății specifice mici se recomandă ventilatoare centrifugale radiale înguste, care se largesc odată cu creșterea turăției specifice, iar pentru turății specifice ridicate corespund ventilatoarele axiale. Intre

cele două domenii apar ventilațoarele semiaxiale, care nu au întrebunțare la hidrogeneratoare. Rândamentul ventilatorului crește cu turația specifică. Sursele de pierderi aerodinamice și sursele de zgromot coincid în mare măsură, de aceea condiția de bază pentru reducerea nivelului de zgromot este mărirea rândamentului ventilatorului. Pe baza unui număr mare de probe [11] a rezultat că diferența dintre puterea acustică produsă de un rotor de mașină electrică care se rotește liber în aer, față de același rotor introdus în stator, este mică. Puterea acustică a unui rotor pentru un domeniu de viteze periferice pînă la  $\mu = 150 \text{ m/s}$  este:

$$P \sim P_0 \cdot S \left( \frac{\mu}{\mu_0} \right)^\beta \quad (157)$$

unde:

$P_0 = \frac{P}{S}$ , este puterea acustică specifică pentru viteza periferică de referință  $\mu_0$ .

$S = \pi D_2 L$ , este suprafața laterală a rotorului,

$\mu = \pi D_2 n$ , este viteza periferică a rotorului,

$\beta = 5-6$ , exponent care se determină experimental.

Presiunea acustică efectivă  $p_{ef}$  la distanța  $r$  de la centrul sursei acustice este invers proporțională cu distanța  $r$ , iar puterea acustică, conform relației (5), este:

$$\frac{P}{S} = \frac{p_{ef}^2}{\xi \cdot c} S_1 \quad (158)$$

unde:

$S_1 = K \pi r^2$ , este suprafața laterală a sferei sau semisferei cu raza  $r$ , care este străbătută de puterea acustică.

$K = 2; 4$ , pentru semisferă, respectiv sferă.

Presiunea acustică efectivă la distanța  $r$  de centrul sursei, rezultată din relația (158), este:

$$P_{ef} = \sqrt{S \cdot c \frac{P}{S_1}} \quad (159)$$

Tinind seama de (157) rezulta:

$$P_{ef} = \sqrt{S \cdot c \cdot P_c \frac{S}{S_1} \left( \frac{u}{u_0} \right)^\beta} \quad (160)$$

Nivelul de presiune acustica, conform relatiei (10) este:

$$\begin{aligned} L_p &= 20 \log \frac{P_{ef}}{P_0} = 20 \log \sqrt{\frac{S \cdot c \cdot P_c}{P_0^2} \frac{S}{S_1} \left( \frac{u}{u_0} \right)^\beta} = \\ &= 20 \log \sqrt{\frac{\frac{P_c}{P_0^2}}{\frac{S}{S_1}} \frac{S}{S_1} \left( \frac{u}{u_0} \right)^\beta} = 20 \log \sqrt{\frac{P_c}{I_0} \frac{S}{S_1} \left( \frac{u}{u_0} \right)^\beta} = \\ &= 10 \log \frac{P_c}{I_0} + 10 \log \frac{S}{S_1} + 10 \beta \cdot \log \frac{u}{u_0} \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (161)$$

Diferenta dintre valorile calculate cu aceasta relatie si cele măsurate este de  $\pm 3$  dB. Pentru cazul mașinilor electrice uzuale s-au determinat urmatoarele valori:

$$\beta = 5-6 \quad P_0 = 5 \cdot 10^2 + 3 \cdot 10^3 \text{ w/m}^2 \text{ pentru } u_0 = c = 331 \text{ m/s}$$

Acstea valori trebuie determinate experimental si pentru cazul hidrogeneratoarelor.

Pentru calculul nivelului de zgomot aerodinamic se propune [42] urmatoarea relatie:

$$L_p = 60 \log u + 10 \log D_2 \cdot b + K_t \quad [\text{dB}] \quad (162)$$

Coefficientul total de corectie  $K_t$  se determina experimental, iar aproximativ se poate determina cu ajutorul relatiei:

$$K_t = K_1 + K_2 + K_3 - \varepsilon_s = (2 - 10) - 24,4 \cdot D_2 \quad [\text{dB}] \quad (163)$$

### 2.3- ZGOMOTUL MECANIC

Zgomotul de natură mecanică are o pondere mică în zgometul total al hidrogeneratoarelor; din această cauză, de cele mai multe ori este mascat de celelalte componente de zgomet.

Zgomotul și vibrațiile mecanice au ca surse:

- dezechilibrul rotorului,
- lagările,
- periile de contact ,

In cele ce urmează se vor examina factorii care contribuie la producerea fiecărei surse.

#### 2.3.1 - Dezechilibrul rotorului

Dezechilibrul rotorului, adică deplasarea centru-lui de greutate al masei rotorului cu o valoare mică  $\varepsilon$ , din axa de rotație a hidrogeneratorului, care coincide cu axa de simetrie a statorului, poate fi determinat de următoarele cauze:

- neuniformitatea materialelor componente,
- distribuția asimetrică a maselor, cauzată de neprecizia fabricației și montajului,
- deplasarea picelor sub acțiunea forțelor centrifuge în cursul rotației (bobine polare, piese de consolidare, plăci, etc.)

Dezechilibrul rotorului se manifestă prin bătăi radiale și axiale. Dezechilibrul rotorului în stare de repaos este dezechilibru static, iar cel în stare de rotație – dezechilibru dinamic.

Se consideră dezechilibru static prezentat în fig. 24, pentru care echilibrarea statică a rotorului se face adăugind o greutate de echilibrare  $G$  la distanța  $r$ , care satisface condiția de echilibrul a momentelor:

$$G \cdot \varepsilon = \Delta G \cdot r$$

(164)

de unde

$$\Delta G = G \frac{\varepsilon}{r} \quad (165)$$

Aprecierea gradului de echilibrare se face cu ajutorul notiunii de dezechilibru <sup>specific</sup>, care reprezintă valoarea momentului de echilibrare raportat la 1 kg din masa rotorului, adică:

$$\varepsilon = \frac{\Delta G \cdot r}{G} \quad (166)$$

In cazul rotației echilibrarea statică este insuficientă, deoarece apar forțe centrifuge datorită deplasării centrului de greutate, care în cazul general se poate prezenta ca în fig.25.

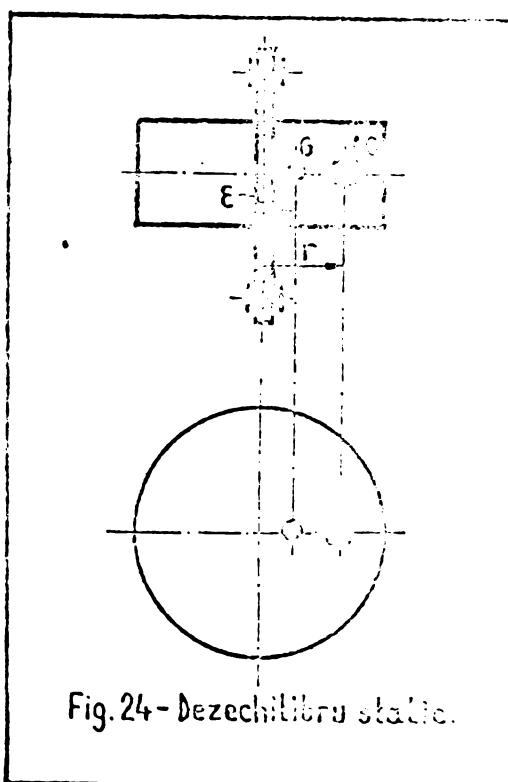


Fig.24 - Dezechilibru static.

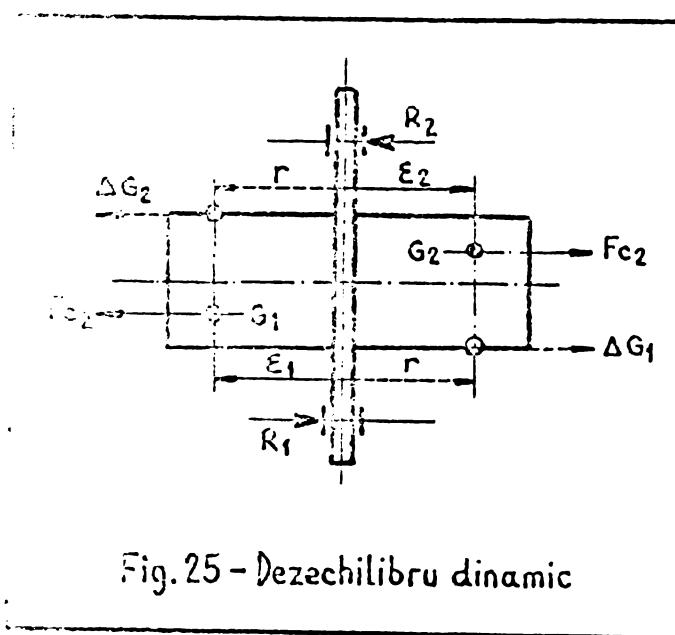


Fig.25 - Dezechilibru dinamic

Dezechilibrul static este reprezentat prin greutățile  $G_1$  și  $G_2$  ale rotorului, deplasate față de axa de rotație cu razele respective  $\varepsilon_1$  și  $\varepsilon_2$ . Aceste mase determină în timpul rotației forțele centrifuge  $F_{c1}$  și  $F_{c2}$ , care, fiind în diferite plane transversale ale rotorului, formează un moment, care împreună cu forțele centrifuge determină forțe suplimentare de reacție în lagăre. Echilibrarea dinamică se efectuează

ză amplasind greutățile de echilibrare  $G_1$  și  $G_2$  pe suprafetele laterale ale rotorului la distanța  $r$  față de axa de rotație. Forțele centrifuge care apar în timpul rotației sănt:

$$F_{c1} = M \cdot E \cdot \omega^2 = 3,95 \cdot n^2 \cdot \Delta G_1 \cdot r_1 \quad (167)$$

$$F_{c2} = 3,95 \cdot n^2 \cdot \Delta G_2 \cdot r_2 \quad (168)$$

Aceste forțe fiind paralele se pot compune și înlocui printr-o forță centrifugă rezultantă  $F_c$ , care în raport cu timpul are o desfășurare sinusoidală, având frecvența de oscilație egală cu turăția:

$$f = n \quad [Hz] \quad (169)$$

Pentru turăția sincronă maximă a hidrogeneratoarelor de  $n = 600$  rot/min, se obține pentru frecvența de oscilație valoarea  $f = 10$  Hz.

Rezultă că oscilațiile forțelor centrifuge determinate de dezechilibruul rotorului hidrogeneratoarelor au frecvențe joase situate în domeniul infrasunetelor, motiv pentru care nu trebuie să fie luate în considerare la determinarea nivelului de zgomot.

### 2.3.2 - Lagărele

Hidrogeneratoarele sănt prevăzute cu lagăre de alunecare la care între segmentii și butuc este asigurată pelicula de ulei. Din această cauză mișcarea de alunecare dă naștere unor forțe de vibrație neînsenstate, care sănt aproape complet amortizate de pelicula de ulei. Datorită deformărilor inevitabile ale butucului și segmentilor, precum și a frecărilor dependente de ungere, sarcină, încălzire și de forțele periodice exterioare, apare un fizit de bandă largă de frecvențe, similar cu un zgomot alb. Zgomotul lagărelor prezintă interes numai ca zgomot structural.

Ca urmare lagărele de alunecare bine proiectate

și corect realizate sănătatele, iar componenta de zgomot produsă se poate neglija în comparație cu celelalte componente.

### 2.3.3 - Perii de contact

Perii de contact aplicate pe inelele rotorului stabilesc un contact alunecător solid, prin care se transmite puterea de excitație la înfășurarea rotorului. În procesul de funcționare, perii efectuează mișcări oscilatorii, ca urmare a bătailor radiale ale inelelor, care se transmit la arcuri și la suportul de perie montat pe partea fixă a construcției hidrogeneratorului.

Aceste vibrații determină zgomotul perii de contact. Se disting două genuri de oscilații ale perii:

- oscilații întreținute condiționate de structura suprafetelor de contact;
- autooscilații.

Oscilațiile întreținute sunt provocate de defecte de proiectare, fabricație și montaj, cum ar fi:

- calitate necorespunzătoare a materialelor și a suprafetelor de contact,
- jocuri dintre perii și suporti,
- defecte ale sistemului de apăsare,
- calitatea și numărul de îmbinări ale segmentelor de inele .

Frecvența armonicei fundamentale a zgomotului perii se poate determina cu relația:

$$f = k \cdot n \quad (170)$$

unde  $K$  - gradul de coincidență între numărul de îmbinări și numărul de rânduri de perii.

Acesto zgomote sunt de joasă frecvență, uneori intrînd în domeniul infrasunetelor.

Autooscilațiile periilor sunt determinate de forțele de frecare și în unele cazuri coincidă cu frecvența proprie a oscilațiilor de încovoiere ale periei, considerată ca o grindă încastrată, care poate fi determinată cu relația:

$$f = 0,162 \frac{h_p}{l_p} \sqrt{\frac{E_p}{\rho_p}} \quad (171)$$

unde:

$h_p$ ,  $l_p$  - grosimea și lungimea periei

$E_p$  - modulul de elasticitate al periei (grafit :  $8,157 \cdot 10^7$  N/m<sup>2</sup>)

$\rho_p$  = densitatea periei (grafit :  $2 \cdot 10^3$  kg/m<sup>3</sup>)

Măsurile pentru micșorarea zgromotului periilor duc în același timp la îmbunătățirea contactului alunecător și în consecință la creșterea duratei de exploatare.

Prin creșterea numărului de peri, crește nivelul total de zgromot al periilor cu aproximativ 3 dB, ~~la dublarea numărului~~ ~~pentru un~~ ~~număr dublu~~ de peri. Zgromotul va fi minim dacă brațele suportilor de peri au posibilitatea unor mișcări independente.

#### 2.4 - Zgomotul total

Zgomotul total al hidrogeneratorului este determinat de cele 3 componente de zgromot, care acționează simultan și anume:

- zgromotul electromagnetic (L<sub>pem</sub>)
- zgromotul aerodinamic (L<sub>pa</sub>)
- zgromotul mecanic (L<sub>pm</sub>)

și care au fost determinate mai sus. Pentru determinarea nivelului total de zgromot se efectuează însumarea expusă la capitolul 1.4, cu ajutorul relației (20) aplicată în mod succesiv.

### 3. NORME PRIVIND NIVELUL DE ZGOMOT SI DE VIBRATII AL HIDROGENERATOARELOR

#### 3.1 - Zgomotul

In prezent indicii tehnici cu ajutorul cărora se poate aprecia calitatea hidrogeneratoarelor, sint:

- randamentul,
- parametrii de functionare,
- siguranța în exploatare,
- mersul liniștit.

Ultimul indice este cel mai nou și se referă la nivelul de zgomot și de vibrații. Mersul liniștit devine deci o condiție tehnică în curs de generalizare, determinată de consecințele efortului de a obține indici economici cît mai ridicăți pe seama creșterii pronunțate a tuturor solicitărilor.

Pentru aprecierea nivelului de zgomot și de vibrații în prezent se actionează în direcția stabilirii unor norme corespunzătoare.

Aprecierea calității hidrogeneratoarelor sub aspectul vibroacustic se bazează pe următoarele criterii:

- solicitările vibroacustice ale hidrogeneratoarelor nu trebuie să depășească anumite limite,
- calitatea funcționării hidrogeneratoarelor să nu fie afectată de solicitările vibroacustice;
- nivelul de zgomot și vibrații să nu afecteze exploatarea hidrogeneratoarelor și solicitarea psihico-fizică a personalului de serviciu,

In funcție de nivelul și spectrul zgomotului sub raportul efectelor nocive asupra omului se remarcă următoarele domenii:

- zgomotul al cărui nivel este peste 120÷140 dB, poate produce degradarea mecanică a avizului.

- zgomotul al cărui nivel depășește 100-120 dB la frecvențe joase și de 80-90 dB la frecvențe medii și înalte, poate provoca modificări ireversibile ale organului auzului,
- zgomotul estimat prin nivelul presiunii acustice în benzi de octavă cu frecvență medie de 500, 1000 și 2000 Hz,
- zgomotul cu niveluri mai scăzute are o acțiune negativă asupra sistemului nervos, împiedică odihnă și munca intelectuală a omului.

Ca urmare drept criterii de apreciere a nivelului de zgomot sănt modificările funcțiunilor sistemului nervos și reacția sa subiectivă. Deci normele de zgomot trebuie să stabilească condițiile suportabile, la care acțiunea dăunătoare a zgomotului asupra omului nu se manifestă, ținind seama totodată și de aspectul economic al problemei.

Pe baza rezultatelor cercetărilor efectuate pînă în prezent rezultă că domeniul audibil poate fi împărțit în 3 zone, cu mici diferențe de demarcatie între ele, în funcție de autori, aşa cum se prezintă în fig.26.

In prezent nu există încă, nici în țară și nici în străinătate, norme oficiale care să reglementeze nivelul admisibil de zgomot pentru hidrogeneratoare. Există însă unele recomandări, care se bazează de fapt pe curbele de egală senzație auditivă ale lui Fletcher-Munson. Pe bază de experiență a rezultat ca o constatare unanimă, consensuată și în normele ISO, că pierderea auzului este preîntîmpinată dacă nivelul de presiune acustică a zgomotului nu depășește curba de egală senzație auditivă de 35 Foni. Pentru aprecierea nivelului de zgomot sunt propuse cîteva recomandări constînd din curbe de nivel de zgomot în funcție de frecvență, față de care se raportează spectrul zgomotului măsurat.

Autorii americani propun familia de curbe cunoscută sub numele de NRC (Noise Rating Curves) și prezentate cu

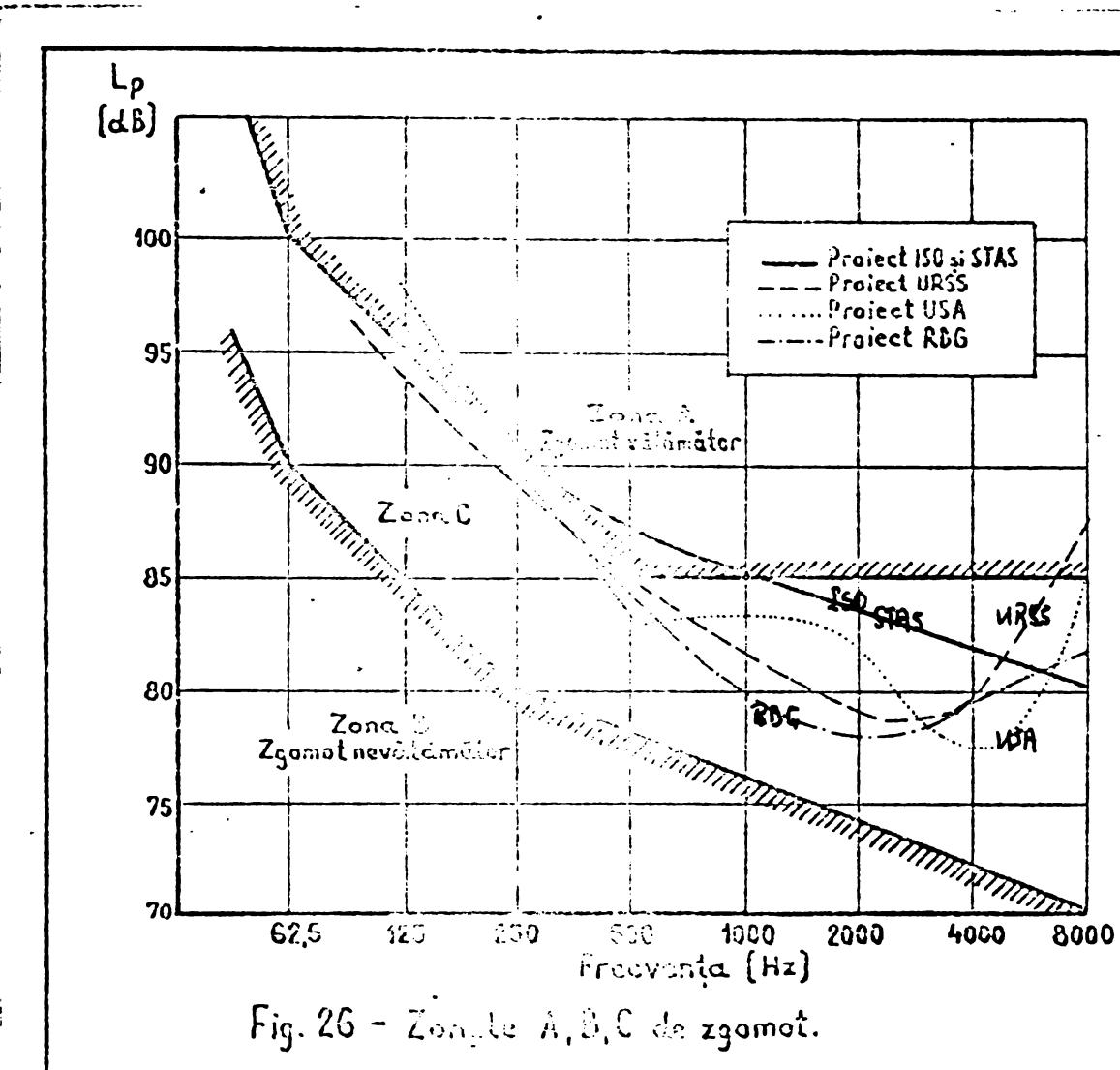


Fig. 26 - Zonele A, B, C de zgomot.

linii întrerupte în fig.27.

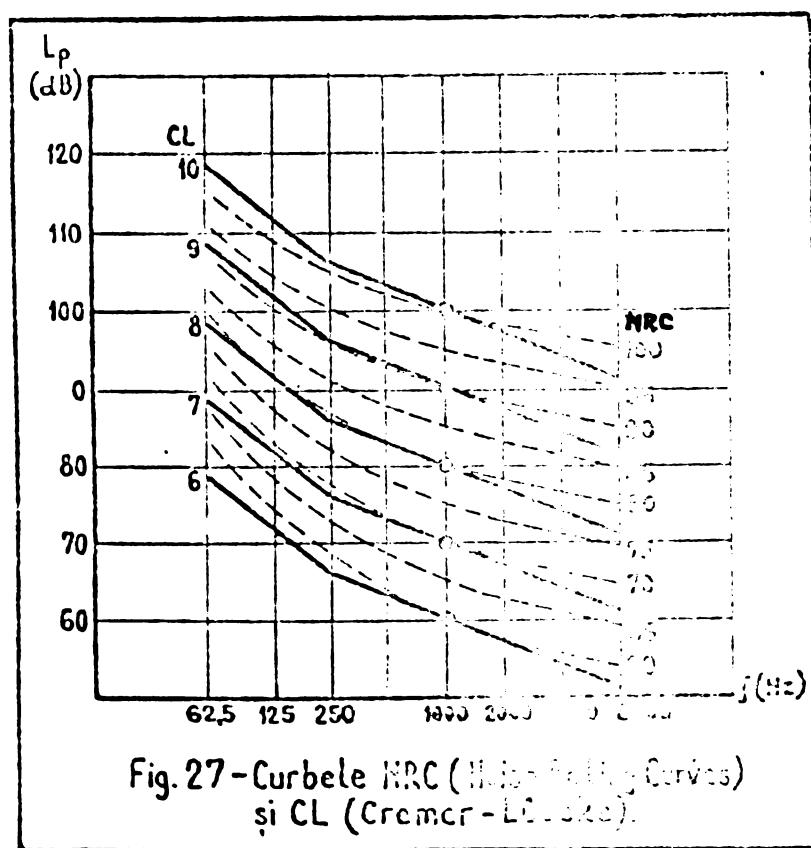


Fig. 27 - Curbele NRC (Noise Rating Curves) și CL (Cremer-Lübeck).

Aceste curbe sunt distanțate între ele cu 5 dB la frecvența de 1000 Hz, iar în domeniul determinat de 62,5-8000 Hz au o alură continuă căzătoare. Fiecare curbă este marcată prin valoarea numerică în dB la 1000 Hz. Reprezentarea acestor curbe continue prin aparatelor de măsură existente este însă grea și din această cauză autorii germani Cremer-Lübcke au

propus reprezentarea nivelului de zgomot prin linii frînte, prezentate de asemenea în fig.27. Frîngerea are loc la frecvența de 250 Hz; ~~linile lor~~ peste 250 Hz căd cu 3 dB pe octavă, iar sub 250 Hz urcă cu 6 dB. Aceste drepte sunt notate la frecvența de 1000 Hz cu numărul de ordine al treptei de zgomot, de la 6 la 11 și sunt distanțate între ele cu 10 dB. Deosebirea între curbele NRC și dreptele Cremer-Lübecke este mică.

Pentru normarea zgomotului, comitetul tehnic 43 al Organizației internaționale de standardizare a propus recomandarea ISO-TC 43, care se bazează pe familia de curbe din fig.28 și fig.29.

Curbele din fig.28 cuprind domeniul  $C_z = 0 \div 130$  dB la 1000 Hz și limitează nivelurile în 3 benzi de octavă, de la 62,5 la  $\div 8000$  Hz, pentru expunere de durată la acțiunea zgomotului.

În cazul expunerii de scurtă durată creșterea admisibilă de nivel de zgomot pentru o curbă dată se poate determina din fig.29 și se aplică pragului corespunzător pentru 2000 Hz.

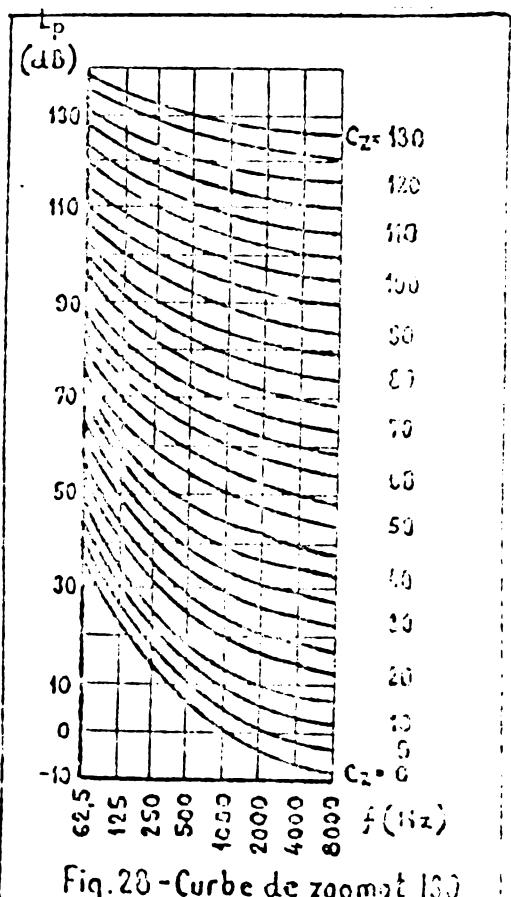


Fig.28-Curbe de zgomot ISO

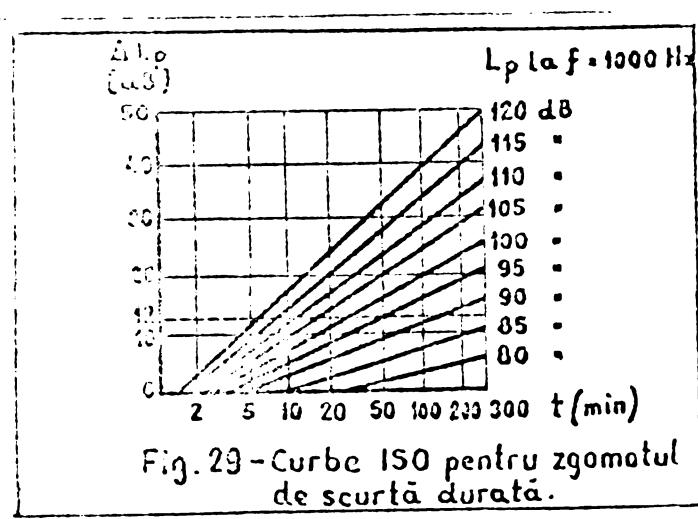


Fig.29-Curbe ISO pentru zgomotul de scurtă durată.

De asemenea se mai stabilește că pentru protejarea auzului, zgomotul de bandă largă, care acționează continuu 5 ore pe zi sau mai mult, nu trebuie să depășească  $C_z = 85$  la frecvențele de 500, 1000 și 2000 Hz. În cazul cînd

zgomotul de bandă largă acționează scurtă durată, deci mai puțin de 5 ore pe zi, se admite o curbă de zgomot ridicată, a cărei valoare se determină cu aju-

torul fig.29, de unde rezultă că deplasarea maximă pentru o expunere de 5 ore este de 12 dB la frecvența de 2000 Hz, cu mențiunea că restabilirea zgomotului se admite la cel mult 10 zile după expunere.

Pe baza studiului influenței diferitelor zgomote asupra auzului, efectuate pe 4000 oameni, de către Institutul de protecția muncii din Leningrad, în concluzie, I.I.Slavin a propus sistemul de normare a zgomotelor admisibile prezentat în tabela 6.

Tabela 6 - Nivelul de zgomote admisibile

Clasa	Caracterizarea zgomotului	Nivelul admisibil [dB]
1	<u>Zgomote de joasă frecvență (<math>f &lt; 350</math> Hz)</u> Nivelurile maxime sunt situate sub 350 Hz, iar cele peste 350 Hz scad cu minim 5 dB pe octavă	90 $\div$ 100
2	<u>Zgomote de medie frecvență (<math>f = 350 \div 800</math> Hz)</u> Idem, dar 800 Hz	85 $\div$ 90
3	<u>Zgomote de înaltă frecvență (<math>f &gt; 800</math> Hz)</u> Idem, dar peste 800 Hz	75 $\div$ 85

Rezultă că, <sup>în</sup> pentru domeniul perceptibil de frecvențe, ~~adică~~ mai mare de 500 Hz, nivelul admisibil de zgomot este 85 dB.

Nivelul de zgomot al unei mașini electrice poate fi mai mare sau mai mic decât nivelul zgomotului de fond al spațiului în care aceasta funcționează, în care caz aceeași mașină poate fi considerată zgomotcasă sau liniștită în raport cu nivelul zgomotului de fond. Rezultă de căi, că nivelul de zgomot relativ, care reprezintă diferența dintre cele două nivele de zgomot, este un criteriu de apreciere pentru care, după literatura de specialitate, există două limite de valori

reprezentate în tabela 7, după care mașinile pot fi încadrate în categoria fără zgomot, cu zgomot redus, sau cu zgomot exagerat.

Tabela 7 - Aprecierea nivelului de zgomot al mașinilor electrice

Categoria de zgomot a mașinilor electrice	Criteriul de apreciere [Foni]	
	I	II
Fără zgomot	$L_F - L_M = 10-20$	$L_F - L_M \geq 10$
Zgomot redus	$L_F - L_M \geq 5$	$L_M - L_F \leq 1$
Zgomot exagerat	$L_M - L_F \geq 5$	$L_M - L_F = 1-10$

S-a notat:  $L_F$  - zgomot de fond       $L_M$  - zgomotul mașinii electrice

După propunerea de standard elaborată de autor în cadrul ICPEH se recomandă ca nivele admisibile de zgomot pentru hidrogeneratoare, determinate la distanța de 1 m de la suprafață exterioară aflată în sala de mașini, să nu depășească următoarele curbe de zgomot definite de ISO-TC 43:

- Calitate normală : .....  $C_z = 85$
- Calitate bună : .....  $C_z = 80$
- Calitate f. bună : .....  $C_z = 75$
- Calitate specială: .....  $C_z = 70$

### 3.2. Vibratiile

Pentru aprecierea nivelului de vibrații al hidrogeneratoarelor se pot lua în considerare amplitudinea, viteza și accelerația vibrației. În mod ușual se determină amplitudinea simplă, iar uneori și viteza.

Pentru prima dată H.C. Yates și T.C. Rathbon din SUA au întocmit diagramele de apreciere a vibrațiilor pentru mașini și instalații de forță, care sunt prezentate în fig. 30

și fig.31.

In fig. 32 sînt prezentate prescripțiile militare ale SUA pentru valorile maxime admisibile ale vibrațiilor lagărelor

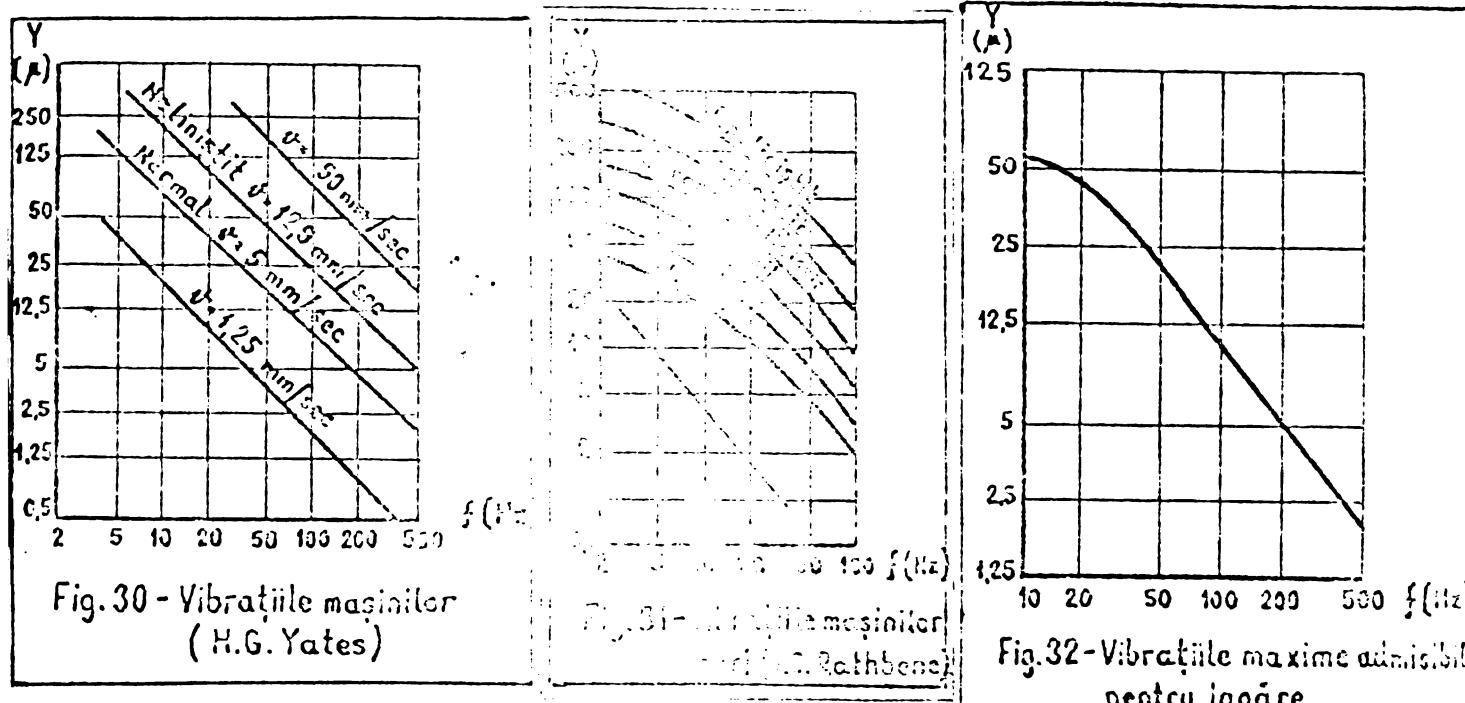


Fig.30 - Vibrațiile mașinilor  
( H.G. Yates )

Fig.31 - Vibrațiile mașinilor  
- R. J. Rathbun

Fig.32 - Vibrațiile maxime admisibile  
pentru lagăre.

Pentru aprecierea mersului linistit al mașinilor electrice, literatura germană de specialitate face împărțirea în mai multe grupe specifice, dintre care următoarele două grupe prezintă interes pentru hidrogeneratoare:

- Grupa G : Mașini de forță și de lucru mari, pe fundații tari executate cu grijă deosebită
- Grupa T : Turbomașini pe fundații ușoare executate cu grijă deosebită și prevăzute cu vibroizolații

Pentru mașinile electrice din categoria G și T în fig.33 și fig.34 sînt prezentate diagramele pentru determinarea amplitudinii vibrațiilor, iar în tabela 8 sînt prezentate categoriile indicilor de calitate a vibrațiilor în funcție de treptele de mărimi ale indicilor de vibrații definite după VDI în tabela 9. Valorile prescrise pentru vibrații nu pot fi

depășite în nici un punct aflat pe interiorul hidrogeneratorului.

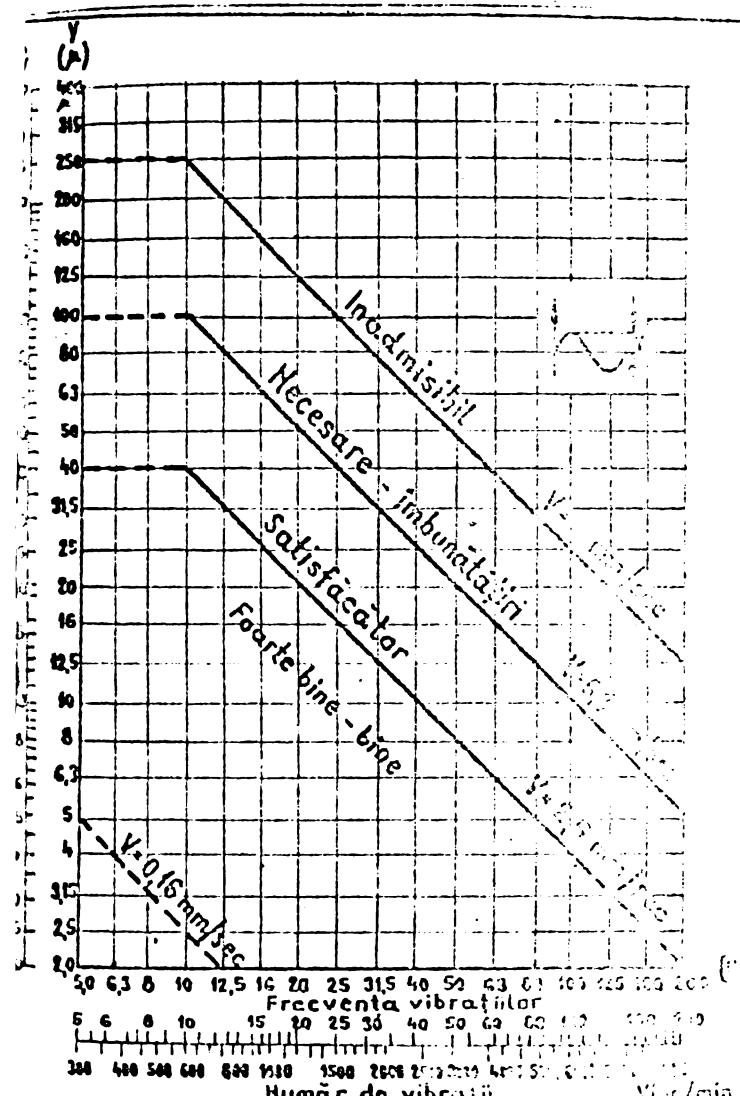


Fig. 33 - Calitatea vibratiilor pentru mașini mari din categoria G.

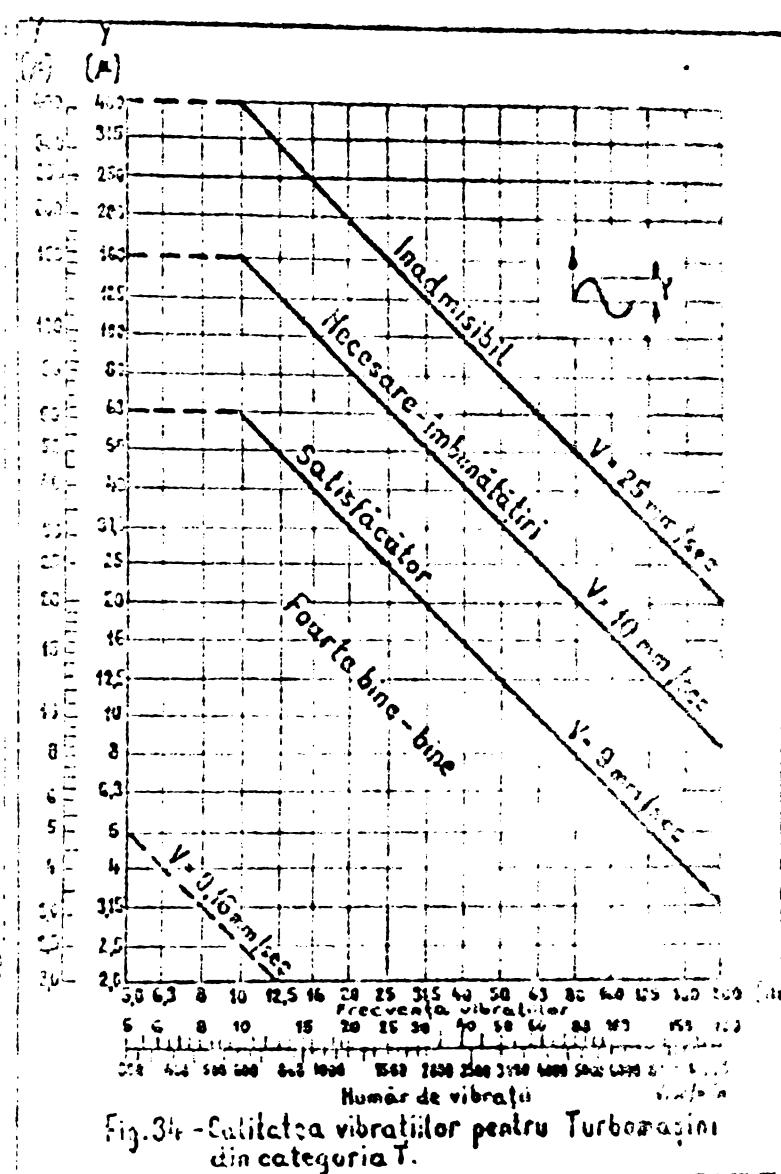


Fig. 34 - Calitatea vibratiilor pentru Turboagăini din categoria T.

Tabela 8 - Indicii de calitate a vibratiilor

Trepte	Categorie mașinilor	
	G	T
0,63		
1	Foarte bine-bine	
1,6		Foarte bine-bine
2,5		
4	Suficient	
6,3		Suficient
10	Se impun îmbunăt.	
16		Se impun îmbunătăț.
25	Inadmisibil	
40		Inadmisibil

Tabela 9 - Sch. indicilor de vibrații după VDI

Treapta	Viteza vibrațiilor [mm/sec]	Amplitudinea vibrațiilor la 50 Hz [μ]
0,25	0,16 ~ 0,25	0,8
0,4	0,25 ~ 0,4	1,25
0,63	0,4 ~ 0,63	2
1	0,63 ~ 1	3,15
1,6	1 ~ 1,6	5
2,5	1,6 ~ 2,5	8
4	2,5 ~ 4	12,5
6,3	4 ~ 6,3	20
10	6,3 ~ 10	31,5
16	10 ~ 16	50
25	16 ~ 25	80
40	25 ~ 40	125

#### 4. MASURI PENTRU REDUCEREA NIVELULUI DE ZGOMOT SI VIBRATII

Stabilirea măsurilor pentru reducerea nivelului de zgomot și vibrații al hidrogeneratoarelor, reprezintă de fapt scopul final și materializat al prezentei lucrări. Asigurarea mersului linigtit al hidrogeneratoarelor trebuie să fie rezultatul unei cumpăriri echitabile a celor trei categorii determinante:

- omul,
- mașina,
- costul.

Nu trebuie exagerate exigențele privind gradul de mers liniștit. În vederea stabilirii măsurilor privind reducerea nivelului de zgomot și vibrații se impune studierea următoarelor aspecte:

- nivelul de zgomot al hidrogeneratorului în raport cu zgomotul de fond,
- oportunitatea realizării unui hidrogenerator cu grad de silentiozitate ridicat, sau utilizării capotelor de izolare acustică,
- efortul economic.

De la sursele de producere a componentelor de zgomot undele sonore parcurg diferite căi pînă ajung la organul auditiv. Schema sursei de producere a componentelor de zgomot la hidrogeneratoare este prezentată în fig.35, iar schema de transmitere a zgomotului de la surse la mediul ambiant este prezentată în fig.36. S-a stabilit că zgomotul se transmite pe două căi și anume ca:

- zgomot aerian,
- zgomot structural,

asa cum se arată și în fig.36. În interiorul încăperii de funcționare a hidrogeneratoarelor, unda sonoră produsă de sursă ajunge la organul auditiv pe trei căi, indicate schematic în fig.37, după cum urmează:

- (1) - unda sonoră directă transmisă prin aer, denumită și sunet aerian,
- (2) - unda sonoră reflectată, rezultată din sunetul aerian direct reflectat de pardoselă, plafon sau peretii reflectanți sau sunet reflectat,
- (3) - unda sonoră secundară rezultată din vibrațiile mecanice ale hidrogeneratorului transmise nemijlocit prin structura solidă, denumită sunet structural.

Pentru a putea stabili măsurile menite să contribuie la reducerea nivelului de zgomot este necesar să fie examinate componentele de zgomot sub aspectul cauzal și al proprietăților sale fizice, prezentate în capituloane anterioare. De asemenea trebuie examineate traseul pe care se transmite zgomotul de la surse la organul auditiv, precum și proprietățile vibroacustice ale traseului, constituit din subansamblurile hidrogeneratorului.

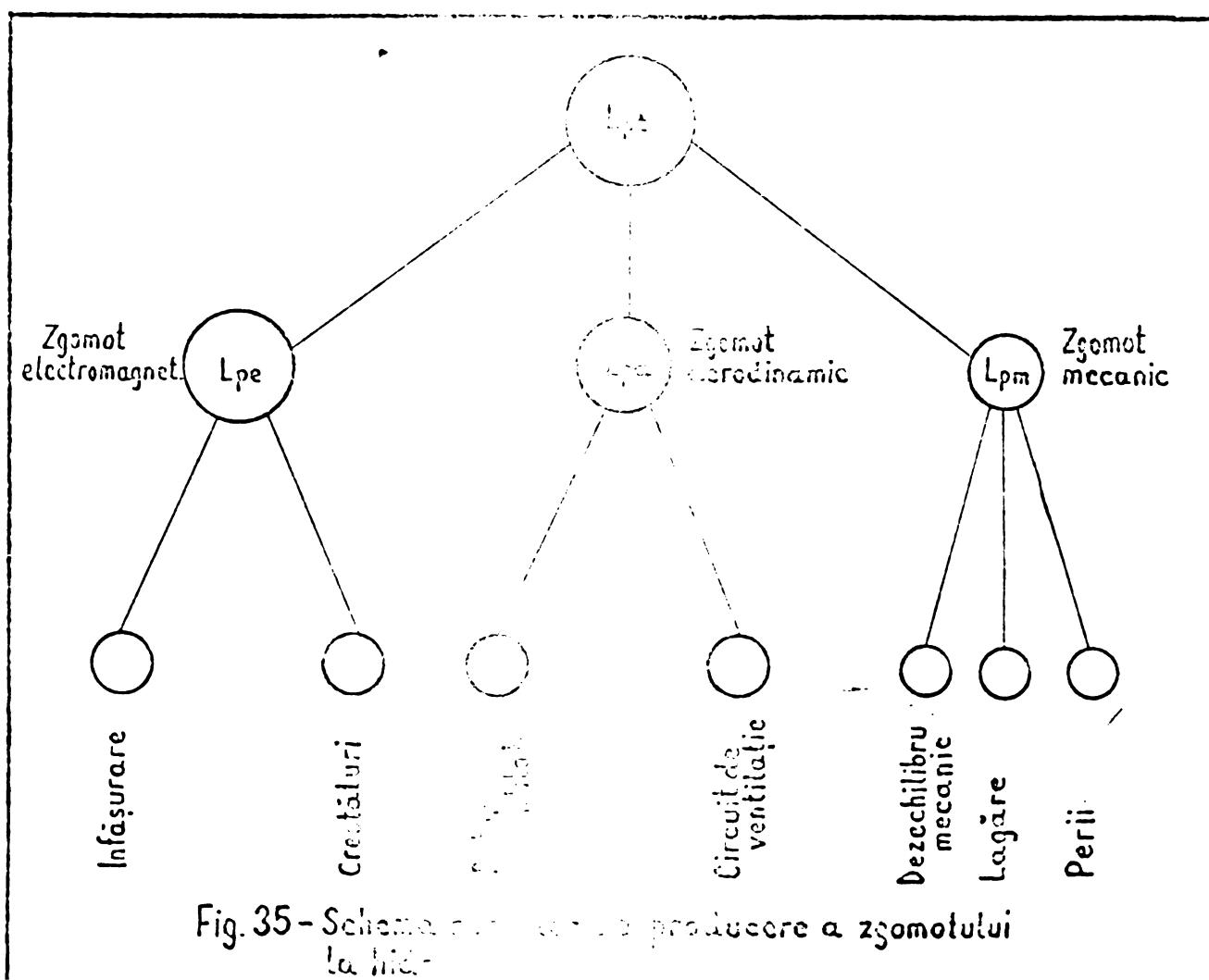
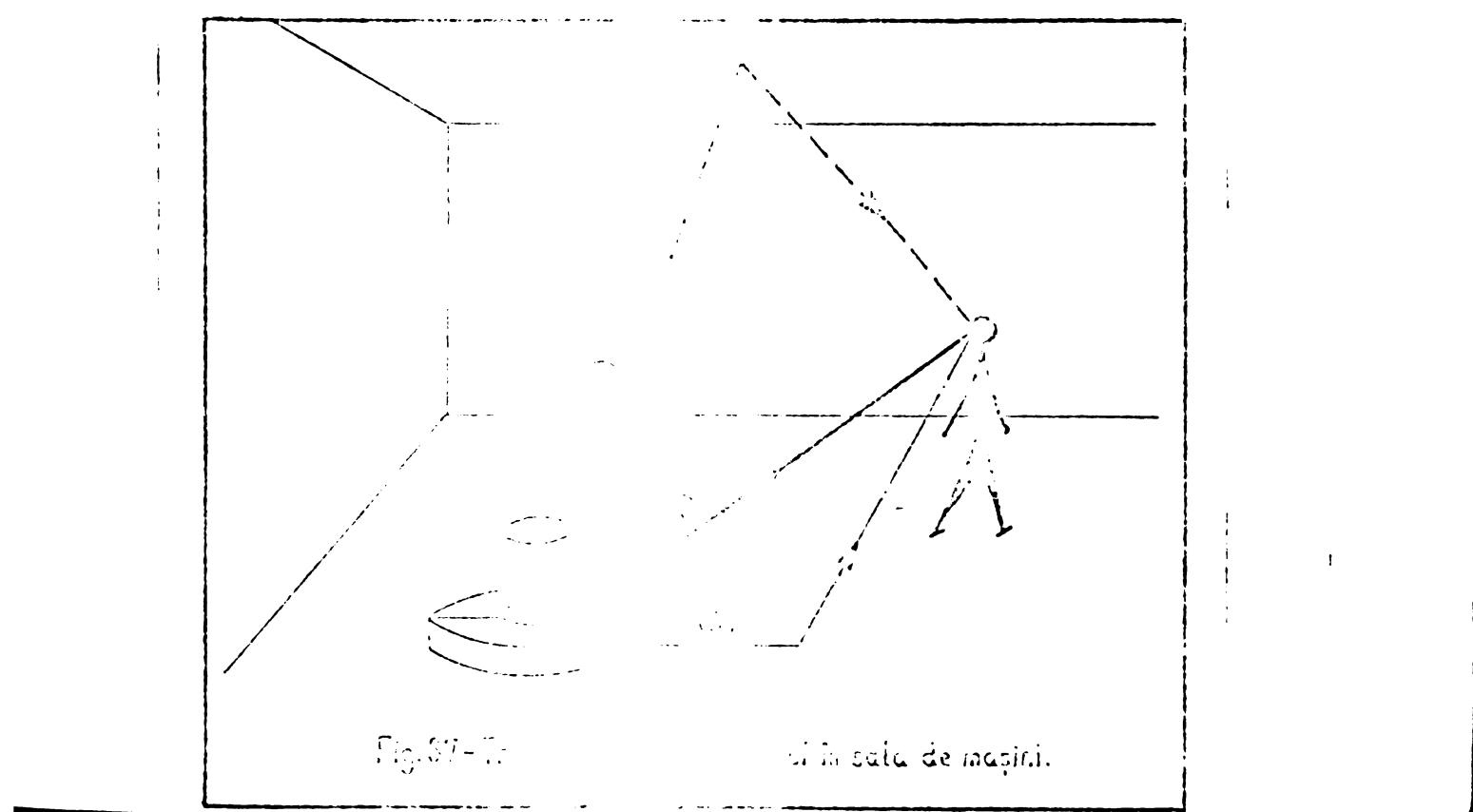
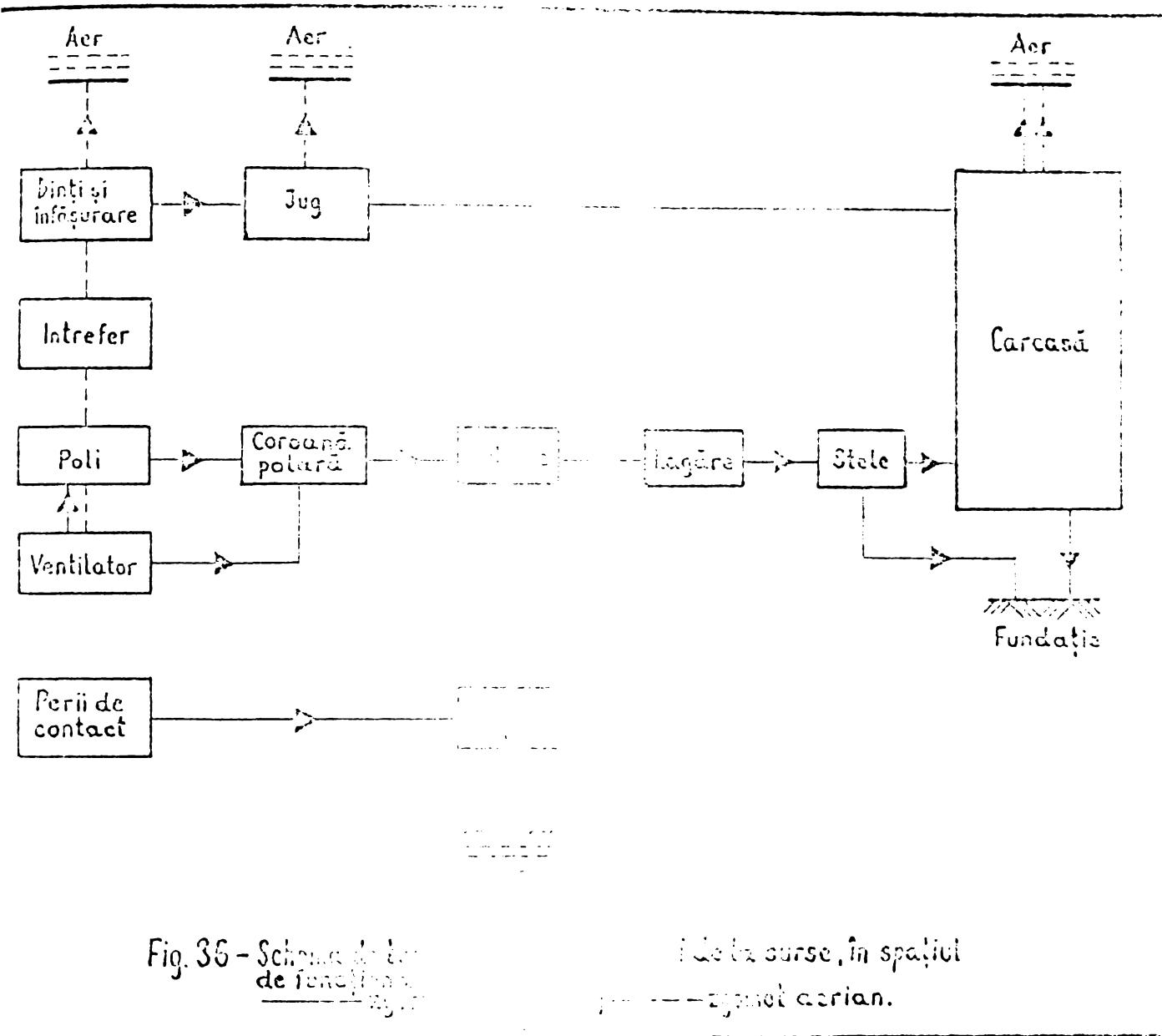


Fig. 35 - Schema cauzală a producătorului a zgomotului la hidrocentrală



Ca urmare reducerea nivelului de zgomot se poate efectua prin următoarele două metode:

1. - reducerea nivelului de zgomot al surselor, acționând asupra cauzelor primare,
2. - majorarea rezistenței acustice pe circuitul de transmitere a zgomotului.

In cele ce urmează se vor examina măsurile concrete pentru fiecare metodă în parte.

#### 4.1 - Reducerea nivelului de zgomot al surselor

Este cea mai eficientă și economică măsură, care se poate aplica din faza de proiectare a hidrogeneratorului. Se bazează pe influențarea favorabilă a factorilor, care au pondere în formarea surselor de zgomot, după cum urmează:

##### 4.1.1 - Zgomotul electromagnetic

- Caracteristicile vibroacustice cele mai favorabile se obțin pentru înfășurările simetrice și cu  $q = \text{întreg}$ .
- Înlăturarea asimetriilor din circuitul magnetic și electric prin alegerea schemei de bobinaj optime.
- În cazul înfășurărilor fracționare schema de bobinaj a statorului se va elabora astfel încât suma vectorială a TMF pentru armonicele fracționare să nu depășească valurile recomandate pentru  $K_{yo}$  rel.(103).
- În cazul gradului de fracționare c/d ridicat, dar cu cîțul de valoare mică, înfășurarea de amortizare va avea dispersie mică.
- Reducerea mărimii forțelor magnetice radiale de ordin scăzut prin reducerea inducției din întrefier.
- Pentru numărul de ordine al forțelor radiale  $r = \text{minim}$  se vor trasa forțele magnetice radiale specifice pentru stator, respectiv pentru poli în funcție de coefi-

cientul de acoperire polară  $\alpha_i$ . Se va determina  $\alpha_i$  optim pentru care aceste forțe producătoare de zgomot electromagnetic sunt nule, sau minime.

- Se recomandă ca arcul polar ideal  $b_i$  să fie un multiplu al pasului creștăturilor statorului.
- Reducerea amplitudinii vibrației fierului activ al statorului prin majorarea înălțimii jugului statorului.
- Se vor determina frecvențele proprii de oscilații ale fierului activ al statorului și a carcasei, evitându-se fenomenul de rezonanță cu frecvențele undelor de forță magnetice radiale determinate de armonicele superioare sau fracționare. Se vor micsora coeficientii dinamici ***K<sub>d</sub> precizati la pg. 58.***
- Raportul  $b_c/\delta$  dintre lățimea creștăturii și între fier va avea valori cît mai mici.

#### 4.1.2. - Zgomotul aerodinamic

- Debitul aerului de răcire va fi cel strict necesar pentru asigurarea unei răciri corespunzătoare limitelor de încălzire prescrise; orice rezervă de debit conduce la creșterea nivelului de zgomot aerodinamic.
- Asigurarea căderii de presiune minimă în circuitul de ventilație prin realizarea secțiunilor suficiente în canalele de ventilație astfel încît viteza de circulație a aerului să nu depășească 20-30 m/sec., iar constanta aerodinamică să fie cît mai mică.
- Puterea acustică, respectiv nivelul de zgomot al ventilatorului, pot fi reduse prin micsorarea diametrului exterior.
- Asigurarea răndamentului maxim pentru ventilator prin realizarea pierderilor minime, care corespund pentru  $d_2^7 \cdot n^6 = \text{minim}$ , în care  $d_2$  este diametrul exterior al ventilatorului, iar  $n$  este turatia.

- Alegerea judicioasă a formei geometrice a ventilatorului în funcție de turăția specifică, conform indicațiilor din capitolul 2.2.
- Asigurarea scurgerii aerului cât mai apropiat de regimul laminar, prin stabilirea vitezei aerului cât mai constantă în fiecare punct din circuitul de ventilație. Curgerea turbulentă devine o sursă de zgomot aerodinamic.
- Alegerea judicioasă a amplasării obstacolelor în circuitul de ventilație și asigurarea unei forme aerodinamice, precum și asigurarea unor spații suficiente între diametrul exterior al ventilatorului și scuturi, conduc la dispariția sunetelor pure.
- Deplasarea spectrului de zgomot în domeniul frecvențelor joase.
- Eliminarea posibilităților de recirculare a aerului în jurul rotorului sau al ventilatorului.
- Reducerea surselor de formare a turbionilor prin desprinderca stratului limită.

#### 4.1.3 - Zgomotul mecanic

- Zgomotul lagărelor poate fi redus prin alegerea judicioasă a grosimii peliculei de ulei și a jocului dintre butuc și segmenti în funcție de încălzire, pentru care corespund pierderi minime în lagăre.
- Asigurarea ungerii optime a lagărelor prin alegerea uleiului cel mai potrivit în funcție de viteza periferică a lagărului.
- Zgomotul periilor poate fi ameliorat prin următoarele măsuri:
  - densitate de curent și tensiune de contact corespunzătoare.
  - materiale corespunzătoare pentru perie și inele de contact .
  - calitatea suprafețelor de contact .

- jocuri minime între perie și suportul de perie.
- caracteristică elastică corespunzătoare pentru arcuri.

#### 4.2. Majorarea rezistenței acustice pe circuitul de transmitere a zgomotului

##### 4.2.1 - Zgomotul structural

Zgomotul structural este determinant în stabilirea nivelului de zgomot total al hidrogeneratoarelor, iar producerea și transmiterea sa poate fi determinată pe baza schemei din fig.38.

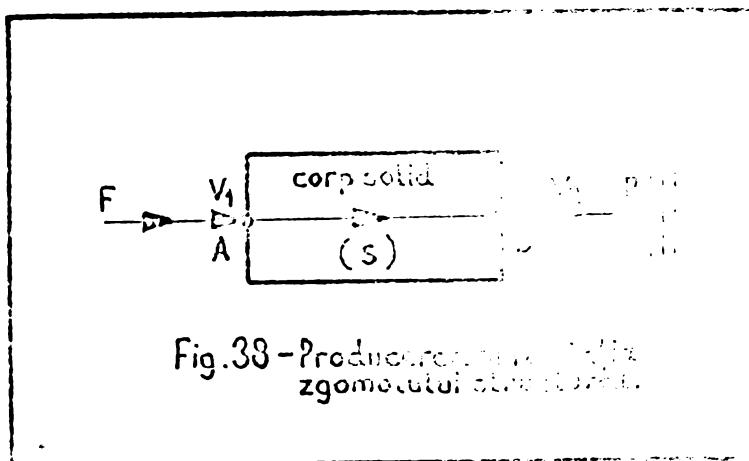


Fig.38 - Producerea și emisia zgomotului structural.

Zgomotul structural apare într-un corp solid prin acțiunea unei forțe alternative  $F$  în punctul A, unde determină vibrații mecanice de viteză  $v_1$ , care se transmit prin corpul solid pînă la suprafața exterioară S, iar în punctul B are loc radiația sonoră sub formă de zgomot, avînd viteză  $v_2$ , care determină presiunica acustică  $p$ .

Teza  $v_2$ , care determină presiunica acustică  $p$ .

Puterea acustică a zgomotului structural este:

$$P = \rho \cdot c \frac{v^2}{2} S \varphi_a \quad [W] \quad (172)$$

unde:

- $\rho$  - densitatea aerului
- $c$  - viteză sunetului în aer
- $S$  - suprafața laterală exterioară a corpului solid
- $\varphi_a$  - factorul de radiație.

Amplitudinea vibrației conform relației (33) este:

$$v = \omega r$$

Pentru  $F = \text{const.}$  viteza depinde de **impedanță mecanică**, adică:

$$v_1 = \frac{F}{Z_m} \quad (174)$$

În punctul B de radiație a energiei acustice, corpul are o **vibratie** a cărei viteză este caracterizată prin factorul de transmitere mecanică:

$$M = \frac{v_2}{v_1} \quad (175)$$

care determină o presiune acustică în mediul înconjurător ce se poate calcula cu ajutorul relației:

$$p = \frac{F}{Z_m} M \cdot \varphi_t = v_1 \frac{v_2}{v_1} \varphi_t = v_2 \cdot \varphi_t \quad (176)$$

unde:

$M = \frac{v_2}{v_1}$ , este factorul de transport mecanic

$\varphi_t = \frac{p}{v_2}$ , este funcția de transfer mecano-acustică.

Din relațiile (172) și (176) rezultă că măsurile de bază pentru reducerea zgâromotului structural sint:

- putere acustică cît mai mică;
- presiune acustică cît mai mică, realizabilă prin:
  - forță aplicată  $F$  să fie cît mai mică, iar armonicele ei să nu aibă frecvențe care să coincidă cu frecvența proprie de oscilație a corpului solid;
  - impedanță mecanică a corpului solid să fie cît mai mare;
  - transmiterea zgâromotului structural prin corp, de la punctul de aplicație la cel de radiație, caracterizată prin factorul  $M$ , să fie cît mai îngreunată deci  $M$  cît mai mic, ceea ce se realizează prin utilizarea materialelor vibroamortizare;

- radiatie sonoră cît mai mică, realizabilă prin micșorarea suprafeței laterale de radiație S și a vitezei  $v_2$ .

Hidrogeneratorele verticale, după specificul construcției lor, prezentat în fig.39, sănt montate pe fundație, avînd statorul încis în cilindru de beton, care uneori este căptușit cu tablă subțire.

In acest mod, principalele două surse de zgomot electromagnetic și aerodinamic, sănt închise în cilindrul de beton, de unde zgomotul pătrunde în sala de mașini, în principal ca zgomot structural prin blocul de fundație și placa de acoperire, și aerian prin suprastructură.

La rîndul său cilindrul de beton, este din punct de vedere acustic o cameră de reverberație cu excelente calități de reflectare și amplificare a zgomotului.

Cea de a treia sură constînd din zgomotul mecanic, produs de lagăre și periile de contact, este amplasată în sala de mașini în cadrul unei construcții protejate.

La hidrogeneratorele cu turăție ridicată predomină zgomotul aerodinamic, în timp ce la hidrogeneratorale lente predomină zgomotul electromagnetic, dar uneori și zgomotul aerodinamic are o pondere apreciabilă.

Dacă statorul din punct de vedere al vibrațiilor nu este în domeniul de rezonanță, atunci majorarea rezistenței de conductie acustică în jurul fierului activ considerat ca sursă și suprafața laterală exterioară a hidrogeneratorului, reprezintă o siguranță suplimentară contra creșterii nivelului de zgomot. Căile de conductie și radiație acustică la un hidrogenerator vertical sănt prezentate schematic în fig.40, unde sănt marcate cu R rezistențele acustice de trecere către exterior.

Majorarea rezistenței acustice se realizează în principiu prin reducerea cuplajului mecanic dintre sursă și structură și prin modificarea structurii, utilizînd următoarele soluții constructive:

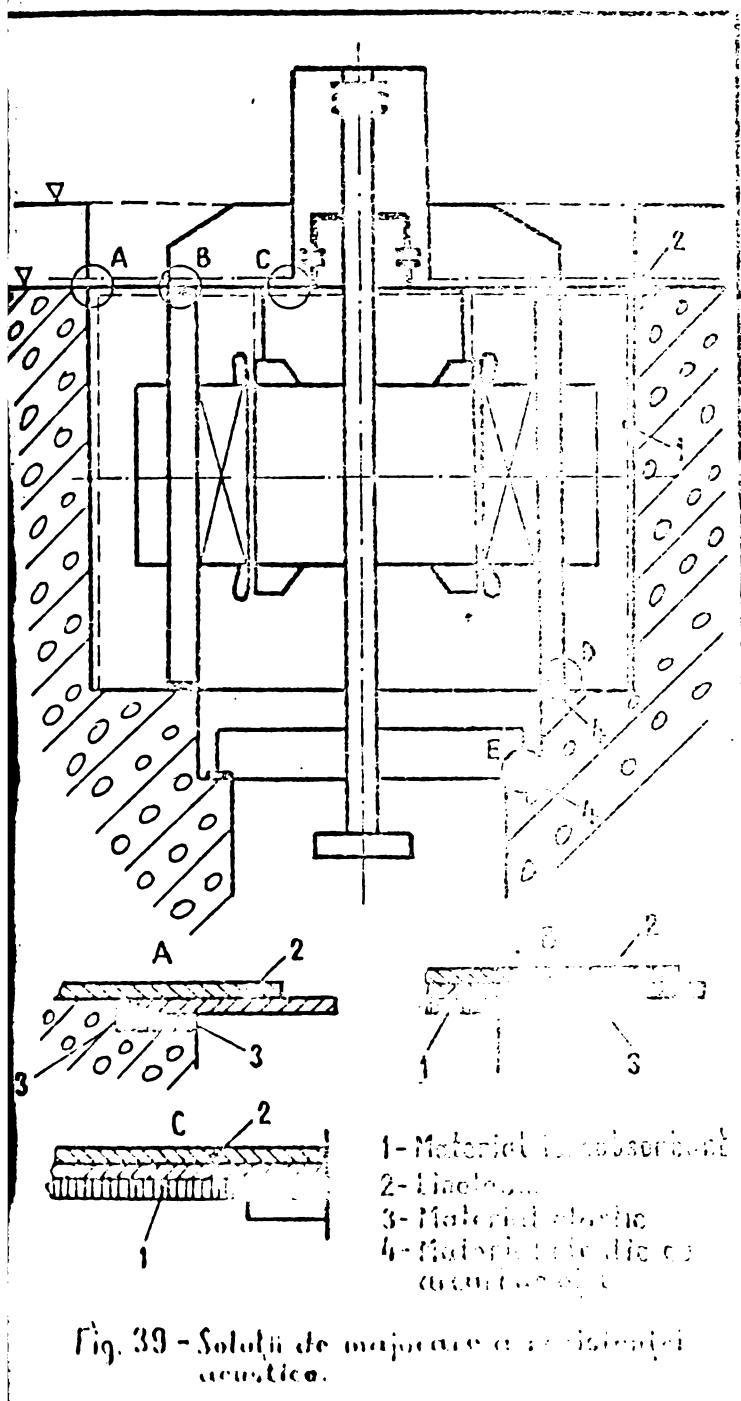


Fig. 39 - Soluții de majorare a rezistenței acustice.

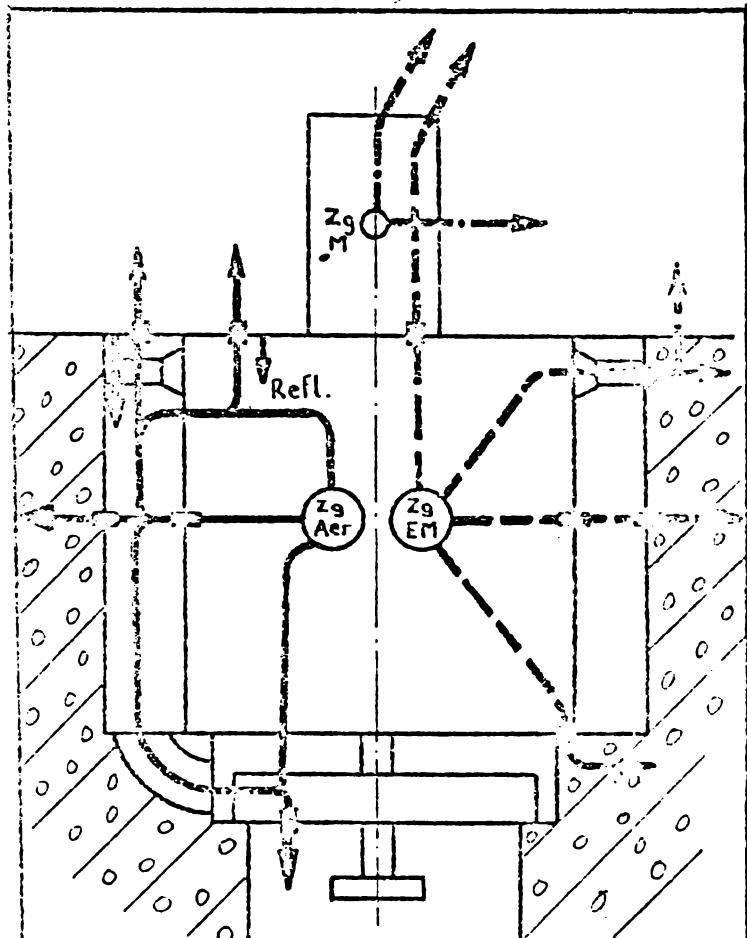


Fig. 40 - Schema căilor de conducție și radiacție acustică la un hidrogenerator.  
(- - - R - rezistență acustică)

- introducerea unui strat de material elastic (cauciuc, moltopren) între placa de acoperire și suporti (fundație, steaua superioară, lagărul superior) ca în fig. 39 - A, B, C.
- căptușirea suprafetei interioare a plăcii de acoperire cu un strat de material fonoabsorbant, care să fie rezistent la vibrații și la circulația aerului și care să nu fie inflamabil (vată de piatră)
- căptușirea interioară a cilindrului de beton

- 101 -

cu același material fonoabsorbant sau cu blocuri cu goluri sau plăci canelate din beton autoclavizat

- în sala de mașini se recomandă un strat de linoleum peste placă de acoperire
- introducerea unui strat de material elastic sau arcuri de oțel între carcasă, steaua infericară și fundație, ca în fig. 39 - D, E.

#### 4.2.2 - Radiatia zgomotului

Pentru o distribuție dată a vibrațiilor pe suprafața laterală a hidrogeneratorului, radiatia zgomotului depinde de mărimea mașinii, de lungimea de undă aeriană, de componente de frecvență și de proprietățile acustice ale spațiului în care funcționează. Ca urmare, reducerea nivelului de zgomot se poate efectua prin micșorarea suprafeței laterale, prin majorarea lungimilor de undă și prin mărirea volumului încăperilor de funcționare prevăzute cu suprafețe nereflectante.

O altă metodă pentru reducerea radiatiei zgomotului constă în adoptarea unei capote care să închidă suprastructura radiantă a hidrogeneratorului din sala de mașini, dar care să permită supravegherea vizuală și accesul ușor în timpul exploatarii. Capota se poate executa din tablă subțire de 1-2 mm și poate fi necăptugită sau căptușită în interior cu un material fonoabsorbant, caz în care efectul este mai pronunțat. Față de zgomotul structural, trebuie izolață cu ajutorul unui material elastic. Reducerea zgomotului cu ajutorul calotei este rezultatul celor două efecte opuse și se poate exprima prin relația:

$$\Delta L = A - R_a \quad [dB] \quad (177)$$

unde:

A - amortizarea sau reducerea zgomotului la străbaterea talei ca urmare a inertiei masei;

$R_a$  - retenția acustică, determinată de gradul mediu de absorbție sonoră a suprafeței interioare.

Amortizarea unei plăci plate, în domeniul de frecvență  $300 \div 3000$  Hz, se poate exprima [18] cu ajutorul relației experimentale:

$$A = 13 (1 + \log M_1) \quad [\text{dB}] \quad (178)$$

unde  $M_1$  este masa pentru  $1 \text{ m}^2$  de tablă.

Din această relație rezultă că peretii groși pentru capotă nu sunt economici.

Din relația (177) rezultă că grosimea peretului de tablă trebuie astfel aleasă, ca  $A > R_a$  pentru a obține  $\Delta L > 0$ .

Peretii netezi de tablă produc o scădere a amortizării pentru frecvențele zgomotelor cuprinse în domeniul de frecvență  $3000 \div 12000$  Hz, pentru table de grosime 4-1 mm.

Retenția sunetului ia naștere prin reflectia de către suprafața interioară a capotei, a sunetului ieșit din hidrogenerator. Din această cauză, în interiorul capotei intensitatea zgomotului va crește. Retenția acustică se poate determina [18] cu relația experimentală:

$$R_a = 10 \log \frac{1}{a} \quad [\text{dB}] \quad (179)$$

unde  $a$  este absorbția acustică a suprafeței interioare.

Izolarea interioară a capotei are un efect mai bun pentru reducerea nivelului de zgomot, iar retenția sunetului va fi micșorată prin creșterea coeficientului de absorbție sonoră.

In cazul ideal:

$$a = 1 \quad R_a = 0 \quad \Delta L = A$$

-

-

Acest caz se poate realiza prin căptușirea suprafe-  
tei interioare a capotei cu un material fonoabsorbant cores-  
punzător. Materialele foncabsorbante cunoscute în prezent,  
de structură fibroasă, cunoscute sub denumirea de lînă de  
piatră trebuie să satisfacă condițiile de funcționare ale hi-  
drogeneratoarelor (trepidării, circulația și frecarea aerului,  
ignifuge), care absorb sunetul într-un domeniu larg de frec-  
vențe, au o densitate foarte mică  $\rho < 100 \text{ kg/m}^3$  și se adap-  
tează rezistenței undei sonore de aer de  $\rho c = 41.000 \text{ kg/m}^2 \cdot \text{s}$ ,  
și trebuie să fie cât mai lipsite de reflectii.

In stadiu de laborator, la Siemens s-a experimentat  
cu un strat realizat din lînă de piatră învelit cu o folie  
sintetică subțire, care au fost lipite pe suprafața interioa-  
ră a capotei sau a scuturilor mașinilor electrice orizontale  
și care au fost protejate cu o plasă de sîrmă subțire. Astfel  
în cazul unui strat de 50 mm grosime absorbția a fost o ban-  
dă lată de 400 Hz. În cazul unei comutatoare de 3600 rot/min  
adaptarea unei capote căptușită cu această soluție a condus  
la scăderea nivelului de zgomot de la 108 Foni la 69 Foni,  
iar în cazul unui hidrogenerator vertical de 44 MW nivelul de  
zgomot a scăzut de la 85 Foni la 70 Foni. În perspectivă se  
prevede extinderea aplicării acestui procedeu la mașini elec-  
trice de mare putere, având răcire cu aer.

## 5. MASURAREA NIVELULUI DE ZGOMOT SI VIBRATII LA HIDROGENERATOARE

### 5.1. - Zgomotul

#### 5.1.1 - Nivelul de presiune mediu măsurat

Zgomotul hidrogeneratoarelor determinat pe bază de măsurători este de fapt media valorilor măsurate. Pentru a putea aprecia și interpreta acest zgomot se impune stabilirea unor criterii obiective și a unei metodologii de măsurare.

Până nu demult în unele țări printre care Germania și Elveția, zgomotul a fost determinat cu ajutorul mărimii denumită „intensitatea sunetului”, având ca unitate de măsură „Fonul”.

În prezent, zgomotul este determinat aproape în mod generalizat cu ajutorul mărimii denumită „nivel de presiune acustică”, având ca unitate de măsură „décibelul”.

Comitetul tehnic al ISO a hotărît să aducă în prim plan mărimea denumită „puterea acustică a sursei”, având ca unitate de măsură „wattul”, pentru care însă mai este nevoie să o informație suplimentară cu privire la poziția punctului de măsură față de mijlocul mașinii, nu ca în celelalte cazuri față de suprafața laterală a mașinii.

Nivelul puterii acustice fiind independent de condițiile ambientei și de distanța față de mașină permite o apreciere obiectivă a zgomotului, cu condiția să se ia în considerare absorbția atmosferică în domeniul frecvențelor mai înalte.

Mașinile electrice foarte zgomotoase generează puteri acustice foarte mici de ordinul wattilor, dar pot determina nivale de presiune insuportabile de ordinul 120 dB. Deci zgomotul produs de mașinile electrice nu este o problemă a energiilor pierdute, ci a efectelor sale nocive asupra omului. Randamentul acustic care caracterizează zgomotul

este foarte mic, de ordinul  $10^{-8}$  ÷  $10^{-6}$ .

Ca urmare zgomotul poate fi considerat ca un domeniu al infrapresiunilor acustice, caracterizat prin microrandamente acustice și prin macroefekte nocive asupra omului.

Cîmpul acustic în care se efectuează măsurători de zgomot poate fi:

- cîmp acustic liber, deasupra unui plan reflectant, dacă diferența între nivelele medii de presiune determinate la o distanță dată de la suprafața laterală a mașinii este mai mare de 5 dB la dublarea distanței;
- cîmp acustic difuz, care are loc într-o încăpere puternic reverberantă;
- cîmp acustic semidifuz, care are loc într-o încăpere semireverberantă, dacă diferența între nivelele medii de presiune determinate la o distanță dată de suprafața laterală a mașinii este mai mică sau egală cu 1 dB.

In general măsurătorile de zgomot la hidrogenerator se efectuează în cîmp acustic liber, în care valorile determinate sunt dependente de poziția punctului de măsură față de hidrogenerator.

Camera de reverberație posedă o capacitate de reflexie de 100 %, într-un domeniu mare de frecvențe și prezintă avantajul că în ea se poate determina bine puterea acustică cu un număr mic de măsurători.

In prezent nivelul presiunii acustice rămîne mărimea de bază pentru aprecierea de către om a zgomotului produs de un hidrogenerator, într-un punct dat.

Intensitatea sunetului într-un cîmp dat este dependentă de variația presiunii acustice în timp, care aplicată unui microfon amplasat în punctul de măsură, se transformă la bornele acestuia în tensiune electrică proporțională cu presiunea.

Distanța de la punctul de măsură la sursa de zgomot poate fi definită în raport cu suprafața exterioară a hidrogeneratorului sau cu centrul său și poate fi exprimată în unități absolute sau relative. În cazul hidrogeneratoarelor, datorită dimensiunilor mari, distanța de la punctul de măsură trebuie considerată față de suprafața laterală exterioară.

Pentru a putea compara rezultatele obținute la diferite hidrogeneratoare, această distanță se adoptă uzual, după normele DIN 45632 și NF C51-100, la 1 m.

După ISO - TC 43 se recomandă următoarele distanțe de măsură:

$R = r = 1 \text{ m} \dots \dots \dots \text{ mașini mici, de uz casnic etc.}$

$R = 3 \text{ m} \dots \dots \dots \text{ mașini mijlocii}$

$R = 10 \text{ m} \dots \dots \dots \text{ mașini mari, aggregate}$

Nivelul de zgomot mediu măsurat la distanța  $r = 1 \text{ m}$  notat cu  $L_{pr}$ , se poate recalcula [54] pentru celelalte distanțe, cu ajutorul relației:

$$L_{pR} = L_{pr} - \frac{10K}{3} \log \frac{R}{r} \quad [\text{dB}] \quad (180)$$

unde  $K = 6 \div 4$ . De asemenea se prevede că pentru măsurători de garanții se vor preciza în mod obligatoriu nivelele de zgomot în dB(A) pentru  $R = 1,3,10 \text{ m}$ .

In cazul cînd corpul geometric rezultat din suprafața laterală determinată de totalitatea punctelor de măsură, poate fi asimilat cu o semisferă echivalentă, care are expresia:

$$S = 2\pi r_s^2 \quad (181)$$

raza semisferei echivalente va fi:

$$r_s = \sqrt{\frac{S}{2\pi}} \quad (182)$$

In punctele de măsură se determină valorile efective ale nivelelor de presiune acustică, care depind de natura cîmpului acustic.

Nivelul mediu de zgomot al unui hidrogenerator, în mod riguros este media pătratică a valorilor acustice măsurate în toate punctele. În general măsurătorile se efectuează în cîmp acustic liber, care este omogen, în care caz nivelul mediu de zgomot al hidrogeneratorului, fără eroare inadmisibilă, poate fi considerat media aritmetică a nivelelor de presiune măsurate, adică:

$$L_{p\text{med}} = 10 \log \frac{1}{n} \sum_i (P_{ef}^2)_i \approx \frac{1}{n} \sum (L_p)_i \quad [\text{dB}] \quad (183)$$

Ca urmare nivelul de zgomot global al unui hidrogenerator este perfect determinat prin cele două mărimi și anume  $L_{p\text{med}}$  și  $r_s$ .

Puterea acustică a unei surse, conform relației (5) are expresia:

$$P = I \cdot S \quad (184)$$

iar nivelul de putere acustică devine:

$$L_p = 10 \log \frac{P}{P_0} = 10 \log \left[ \left( \frac{I}{I_0} \right)_{\text{med}} \cdot \frac{S}{S_0} \right] \quad (185)$$

Tinînd seama de relația (4), în cazul valorilor efective determinate prin măsurători, rezultă:

$$\left( \frac{I}{I_0} \right)_{\text{med}} = \left( \frac{P_{ef}^2}{\text{f.c. } 10^{-12}} \right)_{\text{med}} \quad (186)$$

care introdusă în relația (185) se obține:

$$\begin{aligned} L_p &= 10 \log \left[ \left( \frac{P_{ef}^2}{\text{f.c. } 10^{-12}} \right) \cdot \frac{S}{S_0} \right] = 10 \log \left( \frac{P_{ef}^2}{\text{f.c. } 10^{-12}} \right) + 10 \log \frac{S}{S_0} = \\ &= L_{p\text{med}} + 10 \log \frac{S}{S_0} \quad [\text{dB}] \end{aligned} \quad (187)$$

unde:

$$I_0 = 10^{-12} \text{ w/m}^2$$

$$P_0 = 10^{-12} \text{ w după ISO, sau } 10^{-13} \text{ w după C51-100}$$

$$S_0 = 1 \text{ m}^2, \text{ este suprafața de referință.}$$

Ca urmare, nivelul de putere acustică în [dB] al unui hidrogenerator este egal cu nivelul de presiune sau de zgomot mediu măsurat, la care se adaugă un termen ce depinde de suprafața laterală determinată de punctele de măsură.

Pentru o altă valoare a razei  $r_s = R$ , relația (183) devine:

$$L_{pmed_R} = L_{pmed} + 10 \log \frac{S}{S_R} = L_{pmed} + 20 \log \frac{r_s}{R} \quad (188)$$

$$\text{unde } S_R = K \pi R^2$$

In procesul de radiatie sonoră de către suprafețele laterale mari ale hidrogeneratoarelor apare și fenomenul de interferență a undelor sonore în cadrul cîmpului acustic prin care sunetele radiate dispar în unele locuri, iar în alte locuri sunt întărite. Acest fenomen se explică prin pozițiile de fază diferite ale componentelor izolate ale presiunii sonore. Dar radiatia sonoră mai depinde în mare măsură și de proprietățile acustice ale spațiului în care funcționează, care poate fi nereflectant sau reflectant, obținindu-se astfel valori mai ridicate pentru presiunea sonoră în spațiul reflectant decît în cel nereflectant.

Pentru spațiul real, scăderea nivelului de presiune acustică se poate determina cu ajutorul relației (29), stabilă pentru cazul surselor mici, dar care după literatura de specialitate se poate folosi și în cazul radiatoarelor sonore mari, adică:

$$L_p = L_p + 10 \log \left( \frac{\Psi_d}{K \pi r^2} + \frac{4}{S_a} \right) \quad [\text{dB}] \quad (189)$$

unde determinarea suprafeței de absorbție echivalentă a lo-

calului, care ține seama de proprietățile acustice ale acestuia se poate face [8] cu ajutorul relației:

$$S_a = \frac{F \cdot a}{1-a} = \frac{F}{\frac{FT}{0,162 \cdot V} - 1} \quad (190)$$

unde:

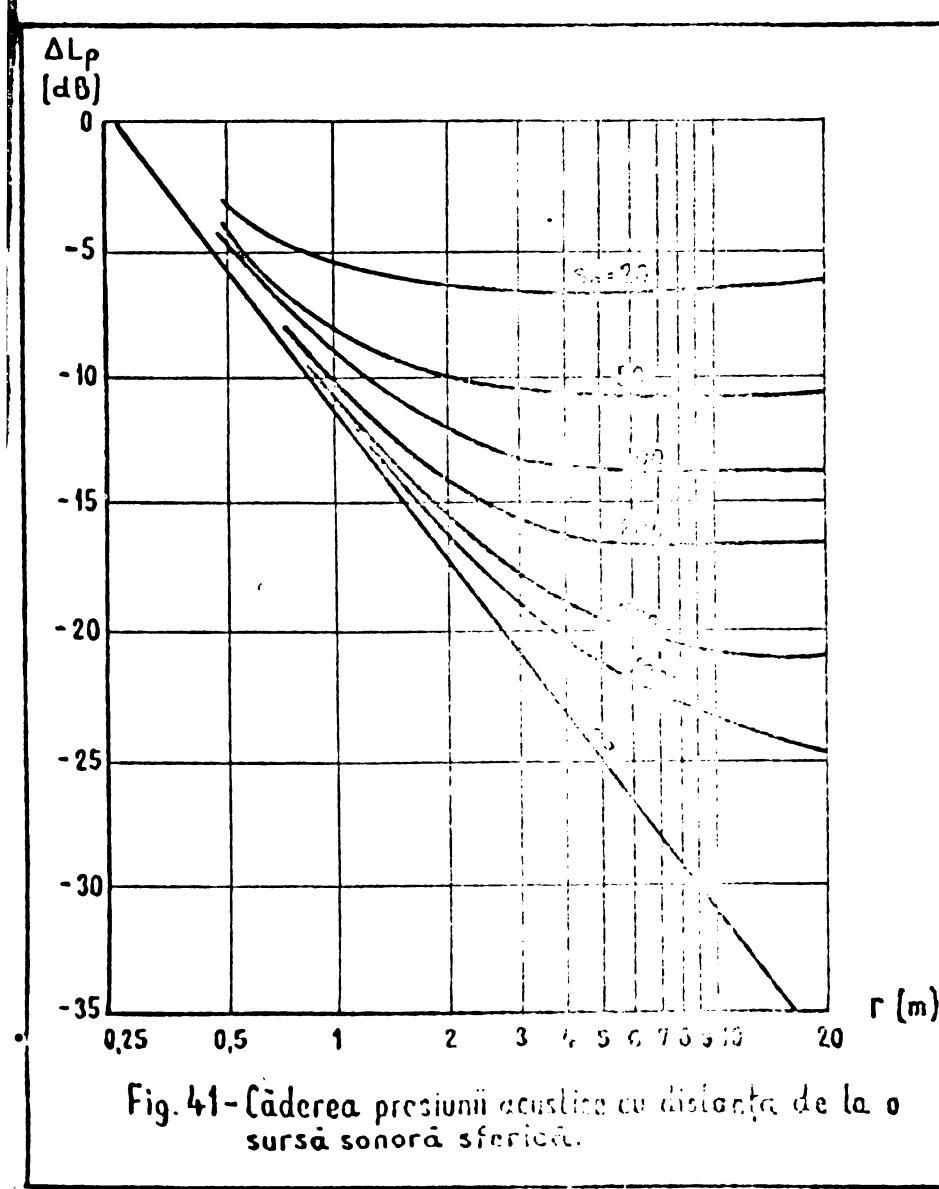
$F$  = suprafața laterală totală a spațiului de funcționare,

$V$  = volumul spațiului,

$a$  = coeficientul de absorbție mediu al spațiului,

$T$  = constanta de timp de reverberație.

Cu aceste relații se pot trasa curbele din fig. 41.



Cu ajutorul relației (198) se pot determina nivelul de putere acustică:

$$L_p = L_p - 10 \log \left( \frac{\varphi_d}{k \pi r^2} + \frac{4}{S_a} \right)$$

(191)

pe baza nivelului de presiune măsurat. Pentru a nu altera valorile nivelului de putere, se impune ca cel de-al doilea termen ce se scade din  $L_p$  să fie cât mai mic, ceea ce se realizează dacă  $S_a$  este mare. Acest lucru se obține dacă localul în care este amplasat hidrogeneratorul are dimensiuni mari.

In cazul hidrogeneratoarelor acest deziderat nu se poate realiza, motiv pentru care se renunță la determinarea nivelului de putere acustică și se determină nivelul mediu al presiunii acustice măsurat la o distanță mică în jurul hidrogeneratorului.

### 5.2.1 - Aparate de măsură

Sigurele mărimi care se pot măsura corect sunt pre-siunea și frecvența undei sonore. Elementele componente ale lanțului de măsură sunt:

- microfonul
- amplificatorul
- analizorul

Microfonul transformă presiunea sonoră în semnal electric. Se remarcă două categorii de microfoane:

- a. Microfoane pentru gradient de presiune  
Sunt sensibile la presiunea diferențială a undei sonore, deoarece membrana este ataçată pe ambele fețe. Au un înalt grad de directivitate.
- b. Microfoane de presiune, având:
  - Tensiunea de ieșire proporțională cu viteza de oscilație, au bobină mobilă, impedanță scăzută în banda de frecvențe 50-8000 Hz, iar sensibilitatea 20-120 dB.
  - Tensiunea de ieșire este proporțională cu amplitudinea oscilațiilor. Sunt microfoane de capacitate, piezoelectrice, sau cu rezistență variabilă. Microfoanele de capacitate au curba de răspuns lineară în domeniul pînă la 15000 Hz și sunt folosite în măsurători de înaltă precizie.
- Amplificatorul amplifică semnalul de ieșire al microfonului în condițiile unei distorsiuni minime. Banda de

frecvențe este  $lo \div 20.000$  Hz. Deține 3 rețele normalize de ponderare notate cu A,B,C.

- Analizatorul analizează sunetele în funcție de frecvențe, determinând spectrul nivelului de zgomot. Poate fi cu lărgime de bandă constantă sau cu bandă terțe, jumătăți sau octave. Poate fi manual sau automat, cu citiri cu înregistrare grafică sau cu înregistrare sonoră.

Din lanțul de apарате de măsură, microfonul este punctul cel mai slab deoarece permite apariția fenomenului de difracție și ca urmare valoarea măsurată depinde de gradul de incidentă al undei sonore. Tinind seamă de acest fenomen, o măsurătoare se consideră bună în cadrul toleranței de 3 dB, ceea ce în mod practic corespunde cu gradul de sensibilitate diferențială a urechii.

Mărimile caracteristice într-un cîmp acustic sunt totdeauna funcții simultane de timp și de spațiu. Domeniul de variație a nivelului de zgomot este mare, fiind cuprins în mod normal între  $20 \div 100$  dB.

Măsurătorile efectuate într-un punct dat prezintă evoluția presiunii acustice în funcție de timp. Pentru a avea și variația în spațiu este necesar să se măsoare presiunea în toate punctele spațiului. De asemenea trebuie explotat cîmpul acustic și în funcție de frecvență, determinând spectrul zgomotului. Toate aceste măsurători trebuie efectuate în global, cu filtrele A,B,C și apoi repetate pentru toate regimurile de funcționare distințe ale hidrogeneratorului.

In felul acesta rezultă un număr foarte mare de măsurători (de ordinul 10.000 citiri), ceea ce necesită un timp foarte îndelungat, devenind prea costisitoare.

Din acest motiv se impune stabilirea unei metode de măsurare a nivelului de zgomot la hidrogeneratoare, care să conțină un număr necesar de măsurători, pe baza cărora să se poată aprecia calitățile acustice ale mașinii.

Pentru aceasta este necesar să se precizeze următoarele date:

- conturul de măsură standard
- punctele în care se determină nivelul global și spectrul zgomotului
- regimurile de probă
- rețelele corectoare utilizate la citirea nivelului de zgomot,

Ca urmare, în cele ce urmează se propune de către autor o metodă pentru identificarea și măsurarea nivelului de zgomot la hidrogeneratoare.

### 5.1.3 - Metodă pentru identificarea și măsurarea nivelului de zgomot la hidrogeneratoare

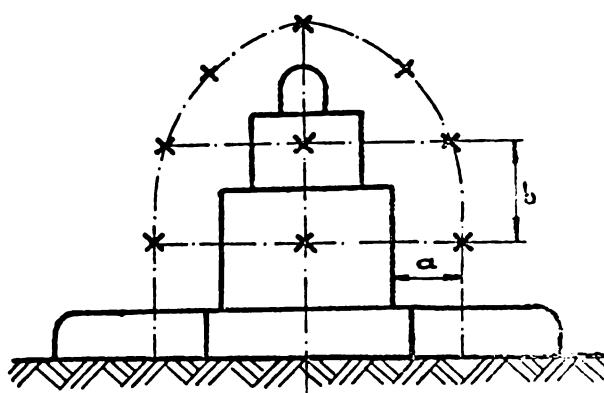
#### 5.1.3.1 - Conturul de măsură

Nivelul de zgomot al hidrogeneratoarelor se măsoară numai la locul de funcționare, adică în sala de mașini a centralei hidroelectrice, pentru fiecare în parte.

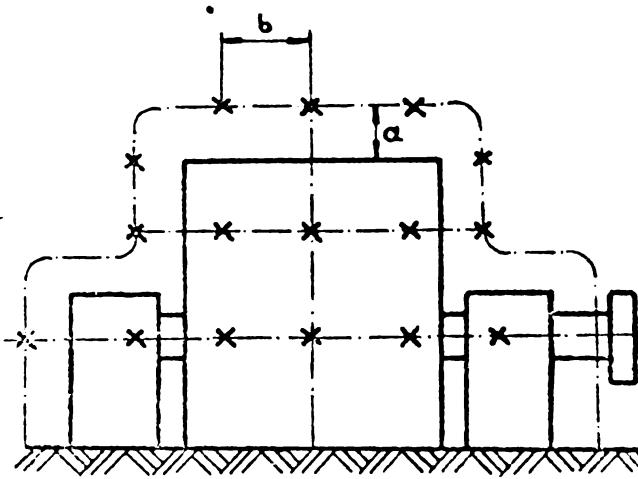
In cazul hidrogeneratoarelor verticale, măsurarea nivelului de zgomot în jurul statorului din interiorul cilindrului de beton nu este posibilă și nici utilă.

Conturul de măsură standard se propune să fie constituit din punctele de măsură dispuse pe o suprafață care îmbracă hidrogeneratorul în sala de mașini la o distanță de  $a = 1\text{ m}$  de la suprafața laterală exterioară a acestuia. Numărul total al punctelor de măsură este determinat de criteriul ca diferența de nivel de presiune acustică între două puncte consecutive să fie mai mică de 5 dB, pentru care rezultă că distanța dintre punctele consecutive este  $b = 1,5\text{ m}$ . Dispoziția conturului este prezentată în fig.42.

Dacă cîmpul acustic este uniform și simetric măsurătorile se vor efectua numai în acele puncte în care între valorile măsurate există o diferență mai mare de 5 dB. In caz contrar măsurătorile se vor efectua în toate punctele. Prezentarea valorilor măsurate se poate face tabelar sau în coordinate polare ca în fig.43.



a - Hidrogenerator vertical



b - Hidrogenerator orizontal

Fig. 42 - Dispozitia punctelor de măsură.

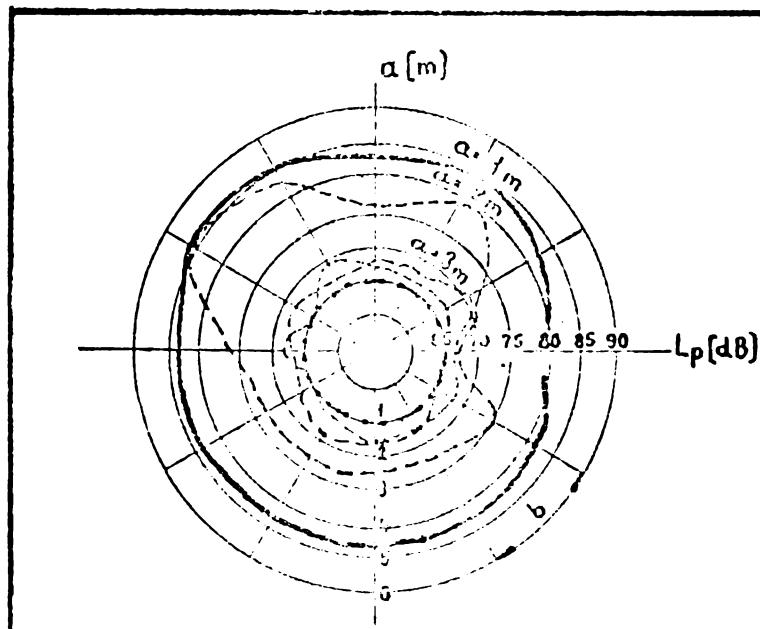


Fig. 43 - Prezentarea valorilor măsurate în spațiu.

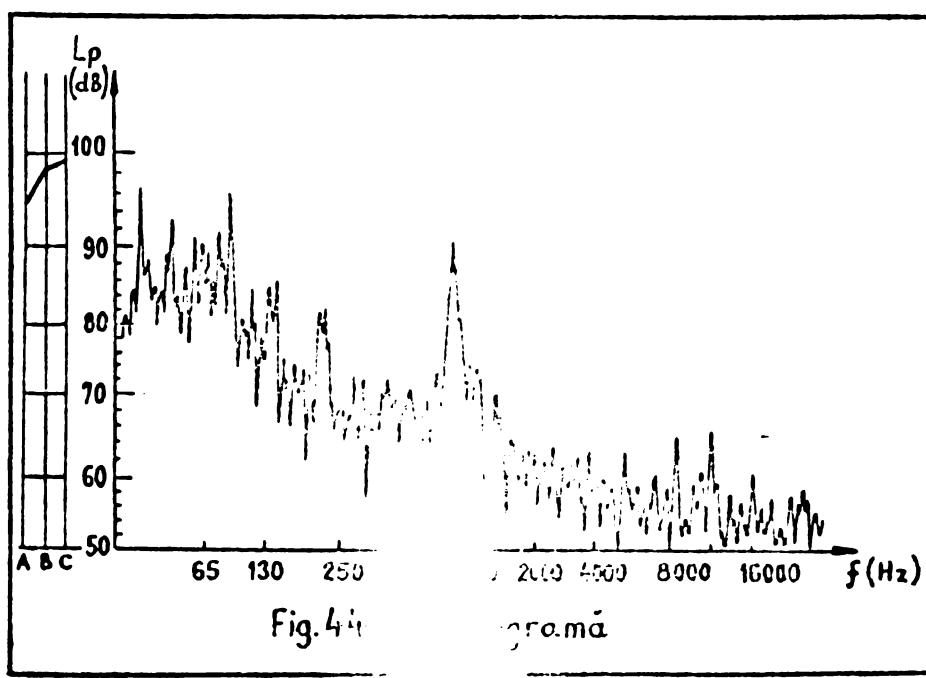


Fig. 44

### 5.1.3.2 - Nivelul global și spectrul zgomotului

In toate punctele stabilite pentru măsurători se determină nivelul global de zgomot, care reprezintă efectul rezultant al tuturor componentelor.

Spectrul zgomotului reprezintă valorile efective ale nivelului de presiune sonoră în funcție de frecvență, care după CEI 123-1961 este divizată în 8 benzi de octavă definite de intervalele dintre valorile de mai jos:

$$\sim 62,5 \sim 125 \sim 250 \sim 500 \sim 1000 \sim 2000 \sim 4000 \sim 8000 \text{ Hz}$$

Spectrul zgomotului se determină numai în punctul de măsură în care s-a citit cel mai înalt nivel global de zgomot. Spectrogramele vor fi întocmite după modelul prezentat în fig.44. Suma acestor nivele de zgomot pe octave trebuie să coincidă cu nivelul de zgomot global, în cadrul toleranței de 1-2 dB.

Pentru determinarea explicită a zgomotului produs de hidrogenerator se va măsura în prealabil zgomotul de fond din sala de mașini, care este zgomotul produs de turbină și toate instalațiile auxiliare, hidrogeneratorul fiind în stare de repaos.

Nivelul de zgomot global și spectral, măsurat în sala de mașini, trebuie corectat cu valorile aferente zgomotului de fond. Determinarea zgomotului de fond se impune să fie cu atât mai precisă cu cât abaterea nivelelor măsurate este mai mică. Ca urmare nivelul de zgomot real produs de hidrogenerator, corectat cu zgomotul de fond, este:

$$L_G = L_T - \Delta L_p \quad [\text{dB}] \quad (192)$$

unde:

$L_T$  - zgomotul total

$L_F$  - zgomotul de fond

$\Delta L_p$  - corecție determinată de zgomotul de fond, se ia din

tab. 10.

Tabela 10 - Corecții pentru zgomotul de fond

diferență de nivel $L_T - L_F$ [dB]	3	3,5	4	4,5	5	5,5	6	6,5	7	8	9	10	> 10
rectificare zgomot fond $\Delta L_p$ [dB]	-3	-2,6	-2,2	-1,9	-1,7	-1,5	-1,3	-1,1	-1	-0,9	-0,6	-0,4	0

Dacă la dublarea distanței față de punctul de măsură apare o variație a nivelului de zgomot global mai mare de 4 dB atunci influența reflectiei undelor sonore din spațiul de funcționare se poate neglijă. Dacă însă variația este mai mare de 4 dB, valorile măsurate se vor corecta, ținând seama de influența reflectiei, iar valoarea de corecție maximă s-a convenit practic să nu depășească 3 dB. Pentru determinarea valorilor de corecție se ridică curba teoretică de descreștere a presiunii sonore în funcție de distanță în cîmp acustic liber, folosind o sursă de zgomot de dimensiuni mici, care produce zgomot de bandă largă. Valoarea de corecție pentru distanța dată este diferența dintre curba teoretică de descreștere în cîmp liber și valoarea efectivă măsurată.

### 5.1.3.3 - Rețelele corectoare

Nivelul de zgomot nu variază numai în funcție de presiune ci și în funcție de frecvență. Din această cauză aparatele de măsură se prevăd, în general, cu 3 rețele corectoare sau 3 filtre notate cu literele A,B,C ale căror caracteristici de frecvență sunt prezentate în fig.45. Acestea au rolul să facă selecția dintre frecvențele joase și cele înalte în acord cu curbele de egală senzație auditivă ale lui Fletcher - Munson.

Literatura de specialitate recomandă următoarea utilizare a rețelelor corectoare, în funcție de nivelul de zgomot:

- $L_p < 55$  dB ..... A
- $L_p = 55 \div 85$  dB ..... B
- $L_p > 85$  dB ..... C

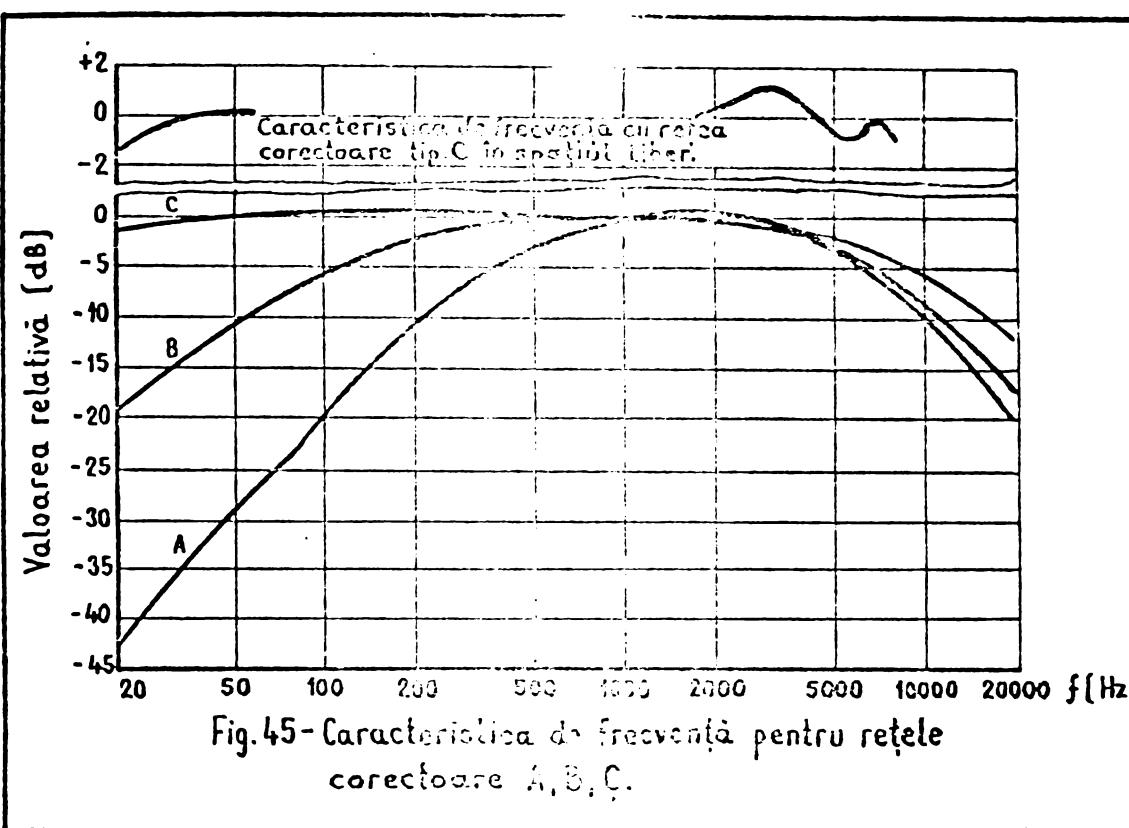


Fig.45 - Caracteristica de frecvență pentru rețele corectoare A, B, C.

CEI 123-1961 recomandă următoarea folosire:

$$L_p = 30 \text{--} 60 \text{ dB} \dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots A$$

$$L_p > 60 \text{ dB} \dots\dots\dots\dots\dots\dots\dots B$$

In prezent s-a admis în mod universal, iar ISO a recomandat că măsurătorile de zgomot să se efectueze cu rețeaua corectoare A, iar unitatea de măsură se notează dB (A).

#### 5.1.3.4 - Regimuri de probă

Pentru efectuarea măsurătorilor de zgomot se consideră necesare următoarele regimuri de funcționare ale hidrogeneratorului:

- stare de repaos
- mersul în gol neexcitat
- mersul în gol excitat
- mersul în sarcină nominală

Pentru fiecare regim de probă se determină niveliul de zgomot mediu, cu ajutorul relației (183)

#### 5.1.4 - Compararea nivolelor de zgomot ale hidrogeneratoarelor de mărimi diferite

Pentru a putea compara nivelele de zgomot ale hidrogeneratoarelor de mărimi diferite, dintre care unul mic și altul mare, care au fost măsurate la distanța de 1 m de la suprafața laterală exterioară, este necesar să se determine nivelul de zgomot echivalent al hidrogeneratorului mic în cazul cind raza ar crește de la  $r$  la  $R$ , care se poate determina [56] cu relația:

$$L_R = L_r - 10 \frac{\Delta L_r}{3} \log \frac{R}{r} \quad [\text{dB}] \quad (193)$$

unde:

$L_r$  - nivelul de zgomot măsurat pentru hidrogeneratorul mic

$\Delta L_r$  - căderea nivelului de zgomot la dublarea distanței

$R, r$  - raza emisferei echivalente care conține punctele de măsurare ale zgomotului la hidrogeneratorul mare, respectiv cel mic.

#### 5.2 - Vibratiile

Nivelul de vibratii la hidrogeneratoare poate fi determinat prin măsurarea deplasării maxime a mișcării, care reprezintă amplitudinea oscilațiilor. Valorile cele mai ridicate ale vibratiilor apar pe suprafața fierului activ și pe cea a lagărelor radiale. Deoarece fierul activ este constituit din segmenti de tolă fixat în penele coadă de rîndunică, care uneori are și plane de separație între care există întrefieruri, mărimea vibratiilor diferă pe suprafața laterală a acestuia. Din acest motiv se vor selecta acele puncte în care apar vibratiile maxime. Ca urmare se propun de către autor următoarele puncte de măsură a vibratiilor:

- pe suprafața exterioară a fierului activ al statorului în planul transversal de simetrie

la jumătatea fiecărui segment de tolă în mijlocul dintre două pene de fixare, precum și în zona planelor de separație - în cazul hidrogeneratoarelor verticale

- pe suprafața exterioară a fierului activ al statorului în planul transversal de simetrie, în punctul cel mai de sus și în cel mai de jos - în cazul hidrogeneratoarelor orizontale
- pe suprafața exterioară a carcasei statorului
- pe carcasa lagărelor radiale

Vibrățiile se vor măsura în 3 plane și anume radial, axial și tangențial. Se vor determina pentru toate regimurile de probă prevăzute la măsurarea zgromotului.

Eroarea maximă de măsurare a aparatelor nu va depăși valoarea de 0,0025 mm.

## 6. REZULTATE EXPERIMENTALE

Pentru verificarea rezultatelor teoretice obținute în prezența lucrare, au fost efectuate măsurători de zgomot și vibrații la unele hidrogeneratoare, care se pot împărți în două categorii:

- modele de hidrogenerator de putere mică, experimentate în stațiunea de cercetare a zgomotului
- hidrogeneratoare aflate în exploatare curentă la unele centrale hidroelectrice din țară

Rezultatele experimentale obținute sunt prezentate în cele ce urmează.

### 6.1 - Stațiunea de cercetare a zgomotului

Experimentarea modelelor de hidrogenerator, adică a hidrogeneratoarelor verticale sincrone de mică putere, cu acționare proprie într-un domeniu larg de turăție, în stațiunea de cercetare a zgomotului, permite determinarea zgomotului și vibrațiilor în toate regimurile de funcționare și pentru diferiți parametri, precum și separarea componentelor de zgomot prin eliminarea surselor respective.

Aceste rezultate experimentale nu puteau fi obținute decât parțial la hidrogeneratoarele aflate în exploatare.

Pentru măsurarea zgomotului produs de modelele de hidrogenerator a fost realizată o stațiune de cercetare a zgomotului, de către ICPEH în colaborare cu IPT - catedra de mașini electrice, care este amplasată în incinta IPT. Această stațiune de cercetare sub aspectul profilului și a dimensiunilor este prima și singura realizare din țară și ca urmare nu afectează paralelism în cercetare. Se compune din următoarele părți:

- camera surdă
- echipamentul electric de acționare și măsură
- modelele de hidrogenerator
- aparate de măsură

iar în vederea exteroară și dispoziția generală săint prezentate în fig.46 și 47.

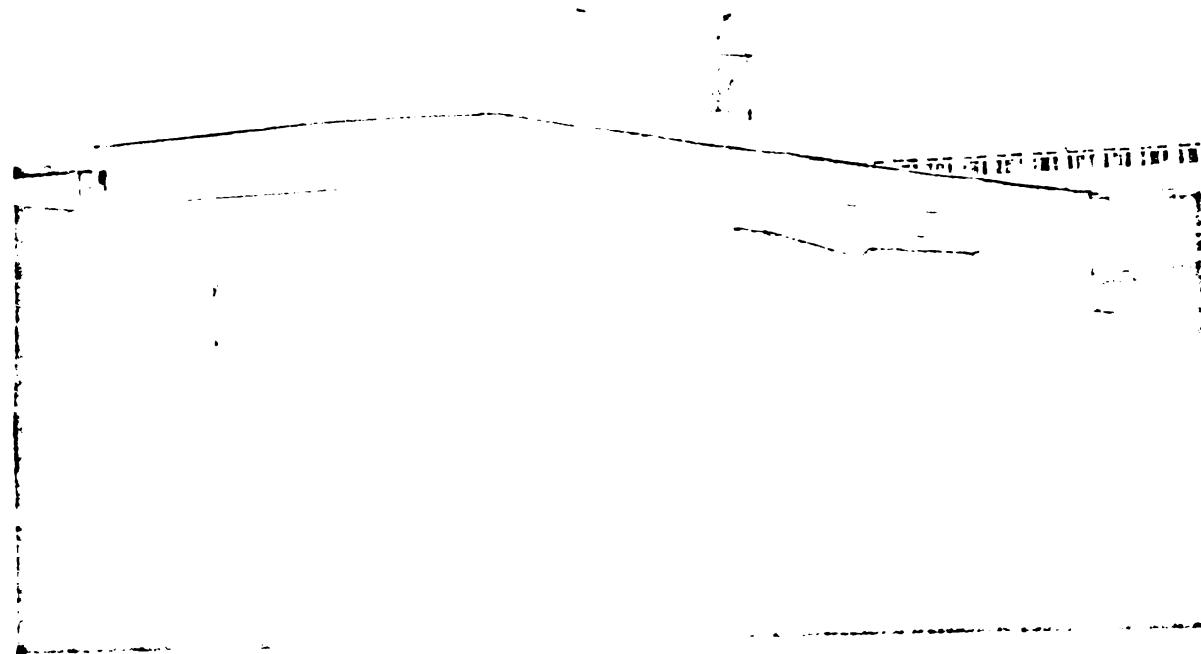
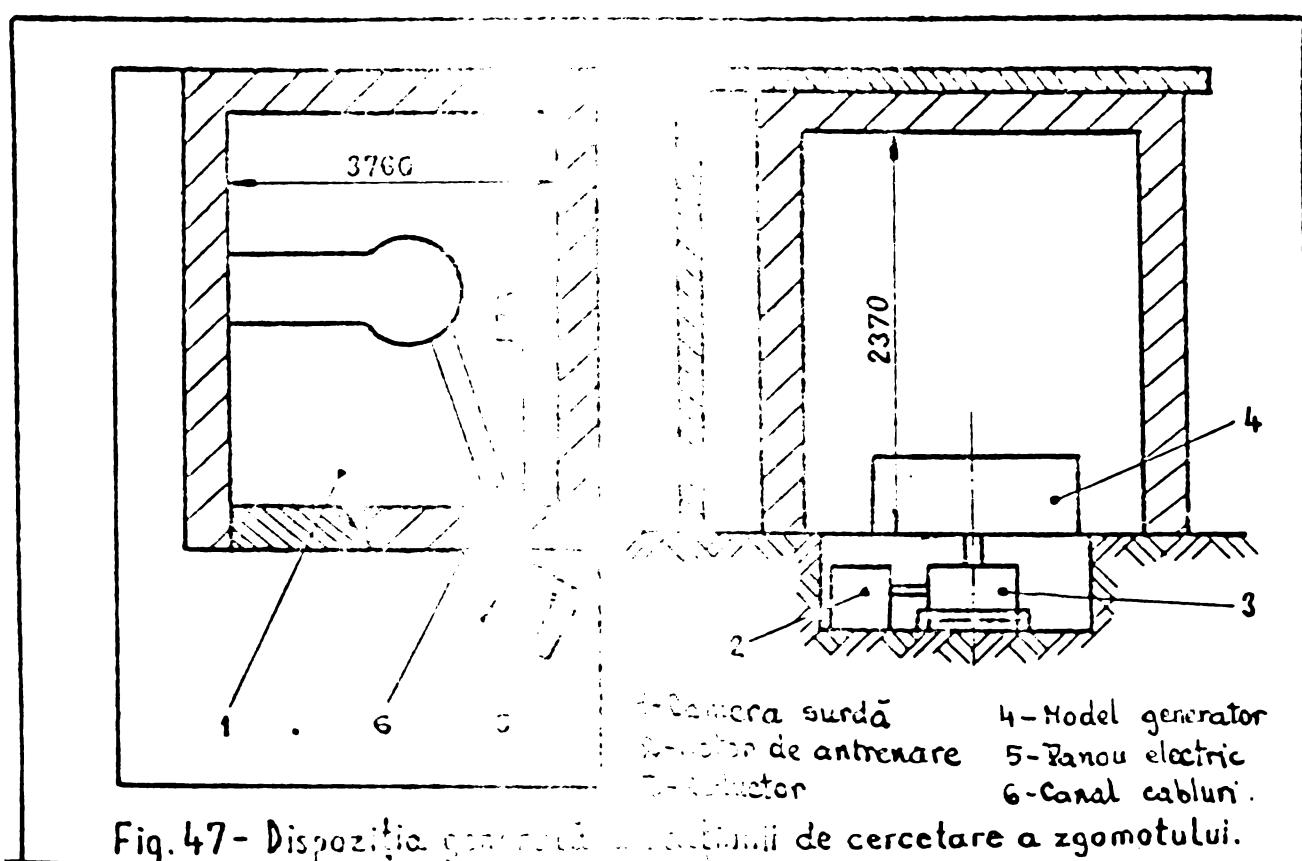


Fig.46 - vedere exteroară a stației de cercetare a zgomotului.



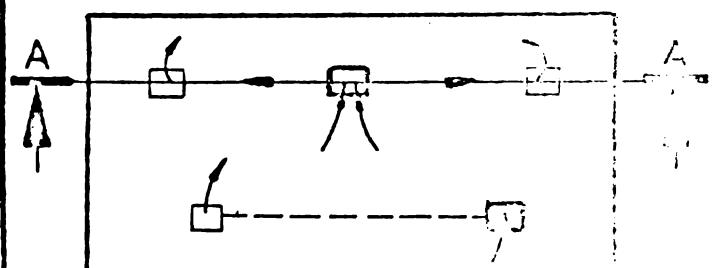
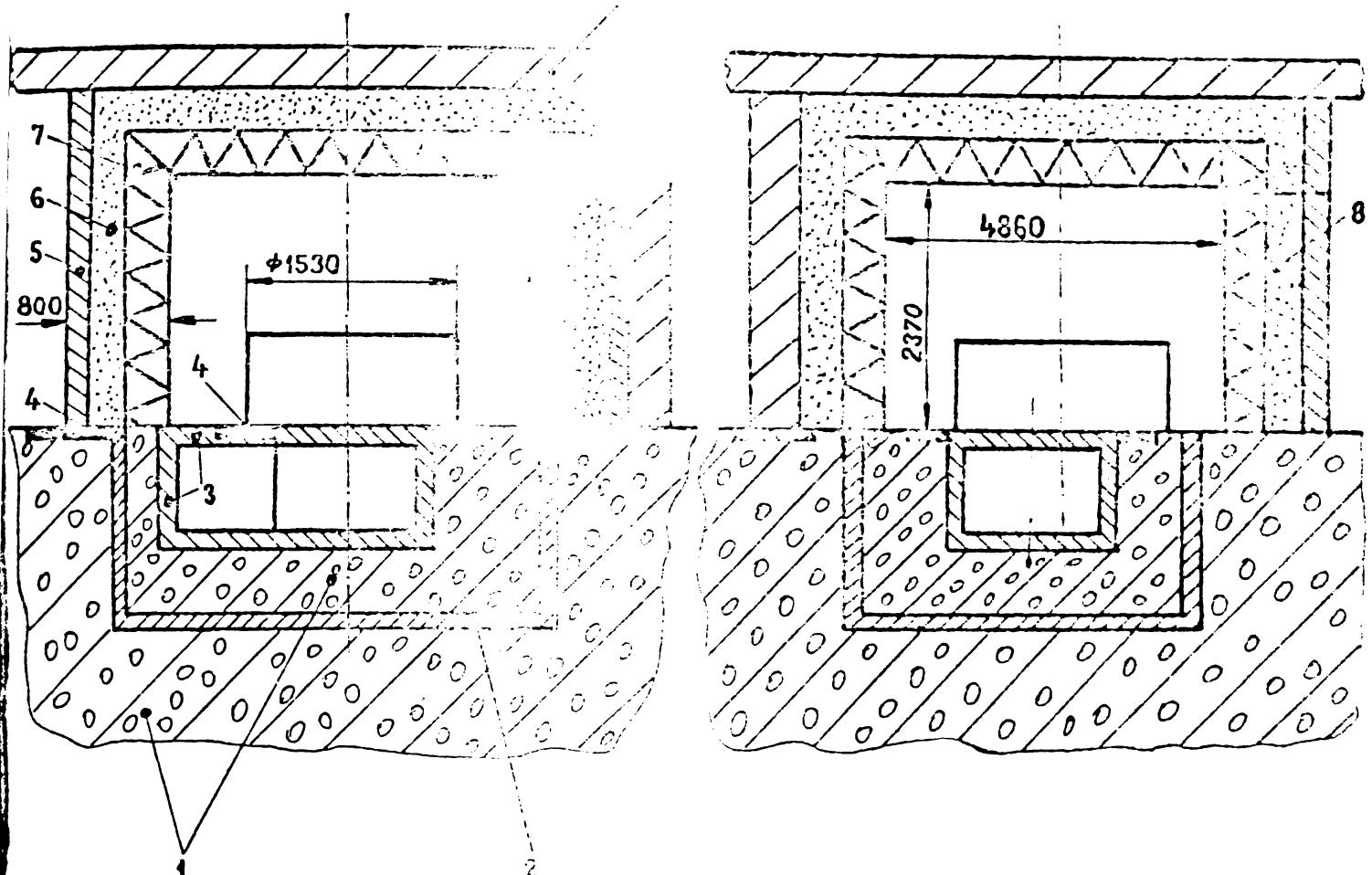
### 6.1.1 - Cameră surdă

Pentru măsurarea zgomotului este necesară o încăperie specială, denumită cameră surdă, care să posede un grad scăzut de reflectare a sunetului aerian și de propagare a sunetului structural și în același timp să asigure o izolare acustică pronunțată față de zgomotul din exterior, având în interior un nivel de zgomot de fond cît mai scăzut posibil.

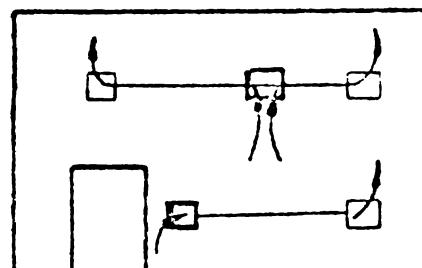
Condițiile tehnice, care au stat la baza realizării acestei camere surde, sunt:

- nivelul zgomotului din interior să nu depășească 20-30 dB și în același timp să fie cu cel puțin 10 dB mai mic decât nivelul de zgomot ce urmează să fie măsurat;
- nivelul zgomotului aerian din interior să nu depășească 30 dB în timpul zilei;
- coeficientul de absorbție al camerei să fie mai mare de 0,99 pentru  $f = 100 \div 10.000$  Hz și mai mare de 0,9 pentru  $f < 50$  Hz;
- anihilarea perturbațiilor electromagnetice pentru a nu împiedica funcționarea aparatelor de măsură.

Dimensiunile camerei surde și structura sa sunt prezentate în fig.48. Izolația peretilor este realizată dintr-un ansamblu de structuri de lemn - amforă - PFL, peste care spre interior este lipit un strat de poliesteren, iar peste acesta sunt lipite prisme de spumă poliuretanică dispuse alternativ ca în fig.48-a. Grosimea totală a peretului cu izolațiile respective este de 900 mm. În peretele frontal și cel lateral sunt prevăzute canale de aerisire cu șicane de amortizare acustică indicate în fig.48 - b,c. Ușa de acces este realizată cu aceleași structuri de izolație. În fig. 49 se prezintă o vedere interioară a camerei surde cu modelul de hidrogenerator vertical montat.



Perete lateral



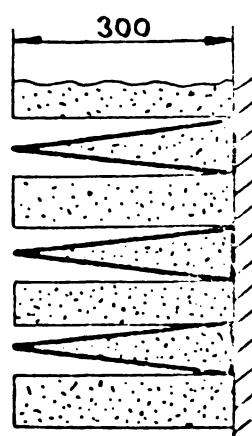
Perete frontal

Sect. A-A



Legendă:

- 1-Fundație
- 2-Izolație structurală
- 3-Izolație acustică
- 4-Strat amortizor de cauciuc
- 5-Strat exterior din lemn
- 6-Strat izolant din poliesteren
- 7-Strat fonoabsorbant din spumă poliuretanică
- 8-Ușă
- 9-Planșeu beton



Dispoziția prismelor de spumă poliuretanică

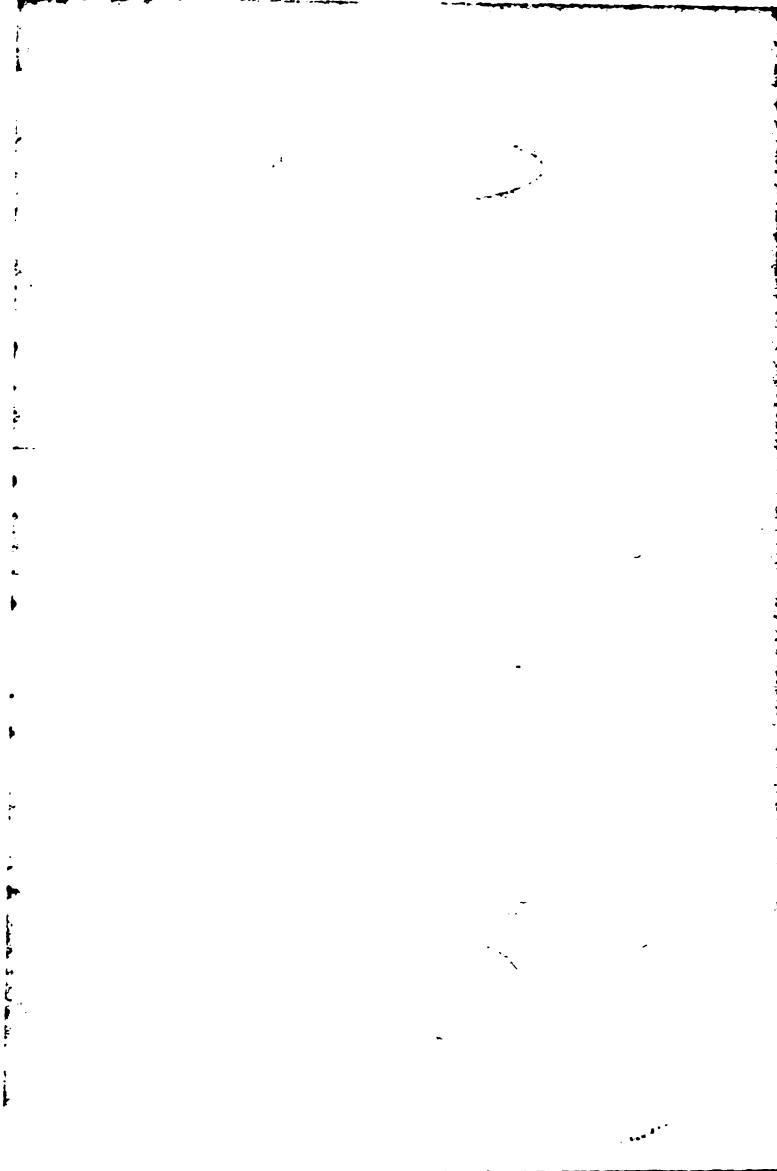


Fig. 49..Vedere  
intencasă a camerei  
surde.

#### 6.1.2 - Echipamentul electric de actionare și măsură

Echipamentul electric asigură acționarea modelului de hidrogenerator și permite citirea mărimilor caracteristice.

Are următoarea componentă:

- motor de curent continuu de 12 kW, 220 V cu turăție variabilă în domeniul 750-2250 rot/min;
- reostat de pornire și reglare a turăției motorului electric;
- panoul electric conținind aparatelor de comandă și măsură;
- grup de redresori uscați pentru alimentarea motorului electric
- grup convertizor pentru alimentarea înfăsu-

- rării de excităție  
- rezistență de încărcare a modelului de hidro-generator cu putere activă

Schema echipamentului electric este prezentată în fig.50.

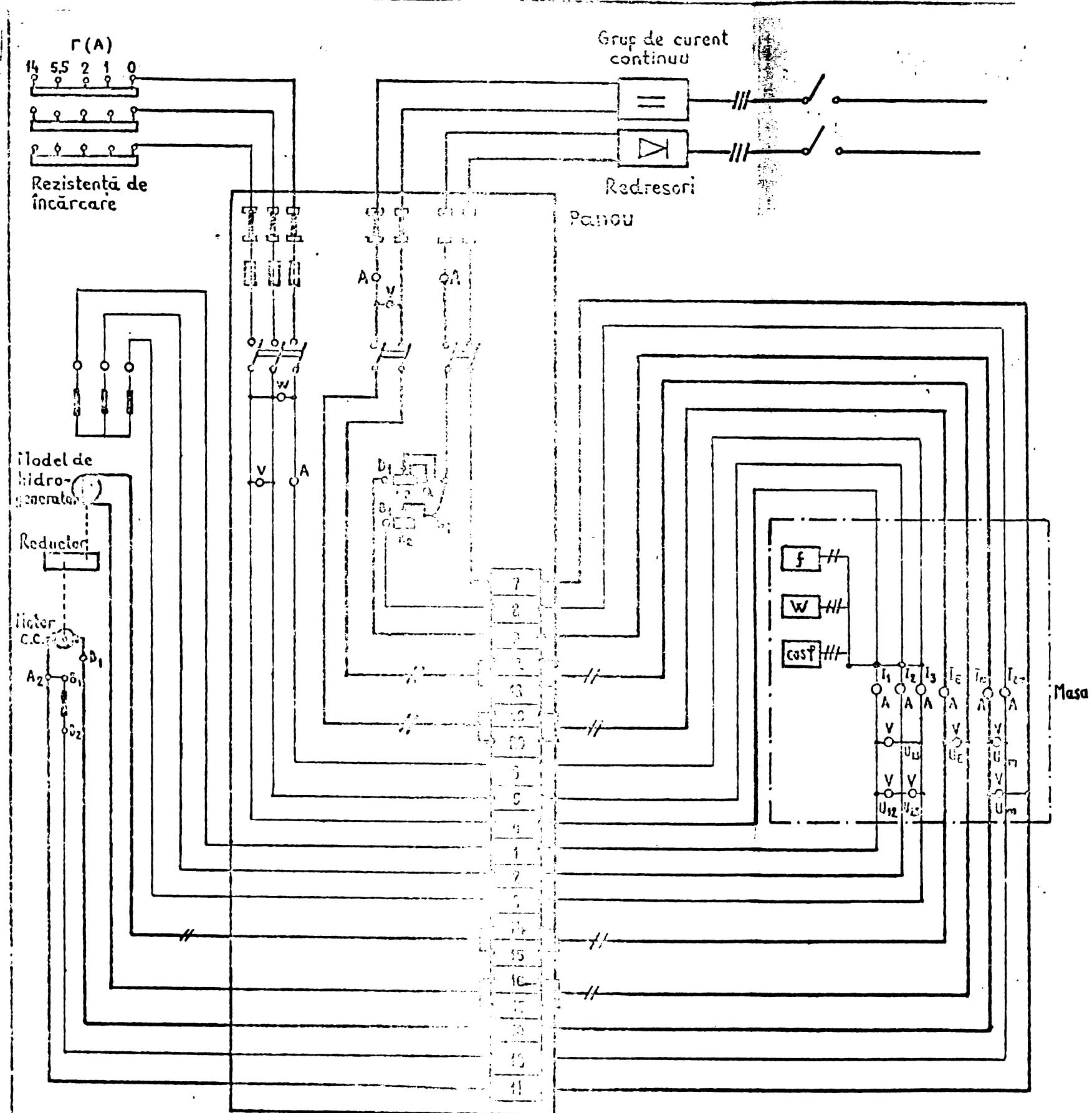


Fig.50-Schema echipamentului electric de acționare și măsură.

In panoul electric este prevăzut un șir de cleme, care permite conectarea unor aparate electrice de laborator cu clasă de precizie ridicată, care s-au amplasat pe o masă. In fig.51 se prezintă un aspect general din perioada de probe.

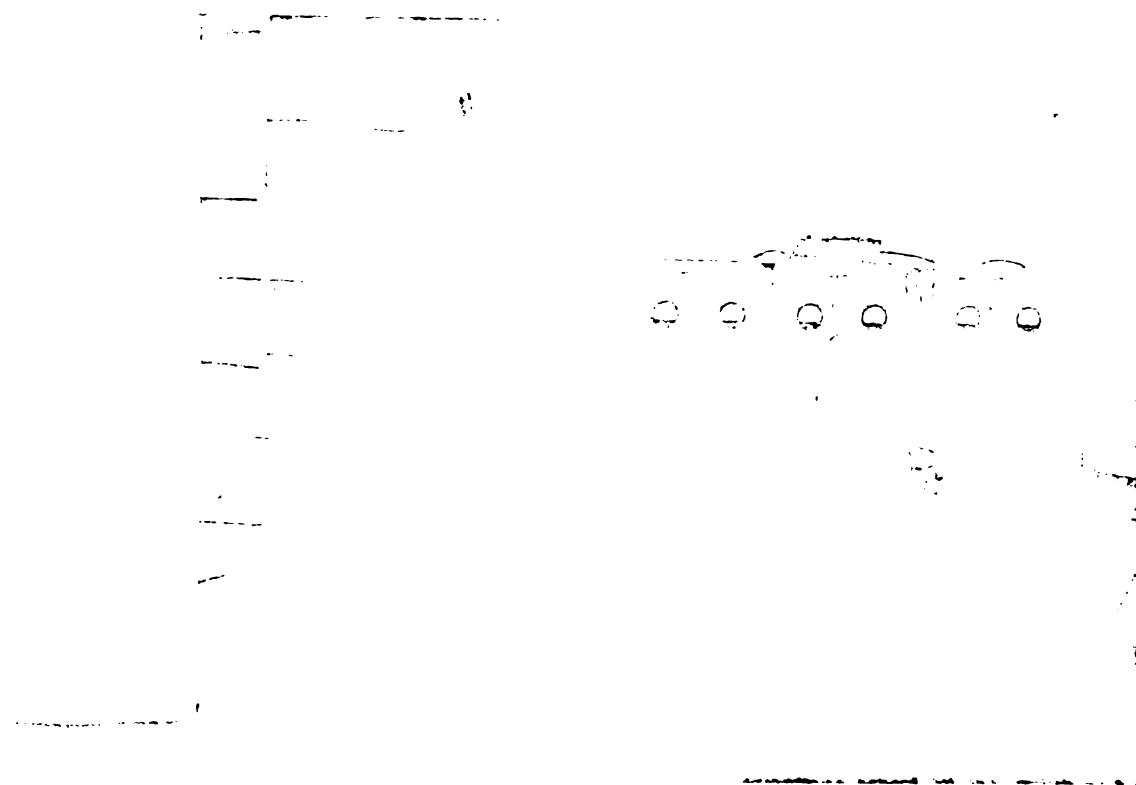
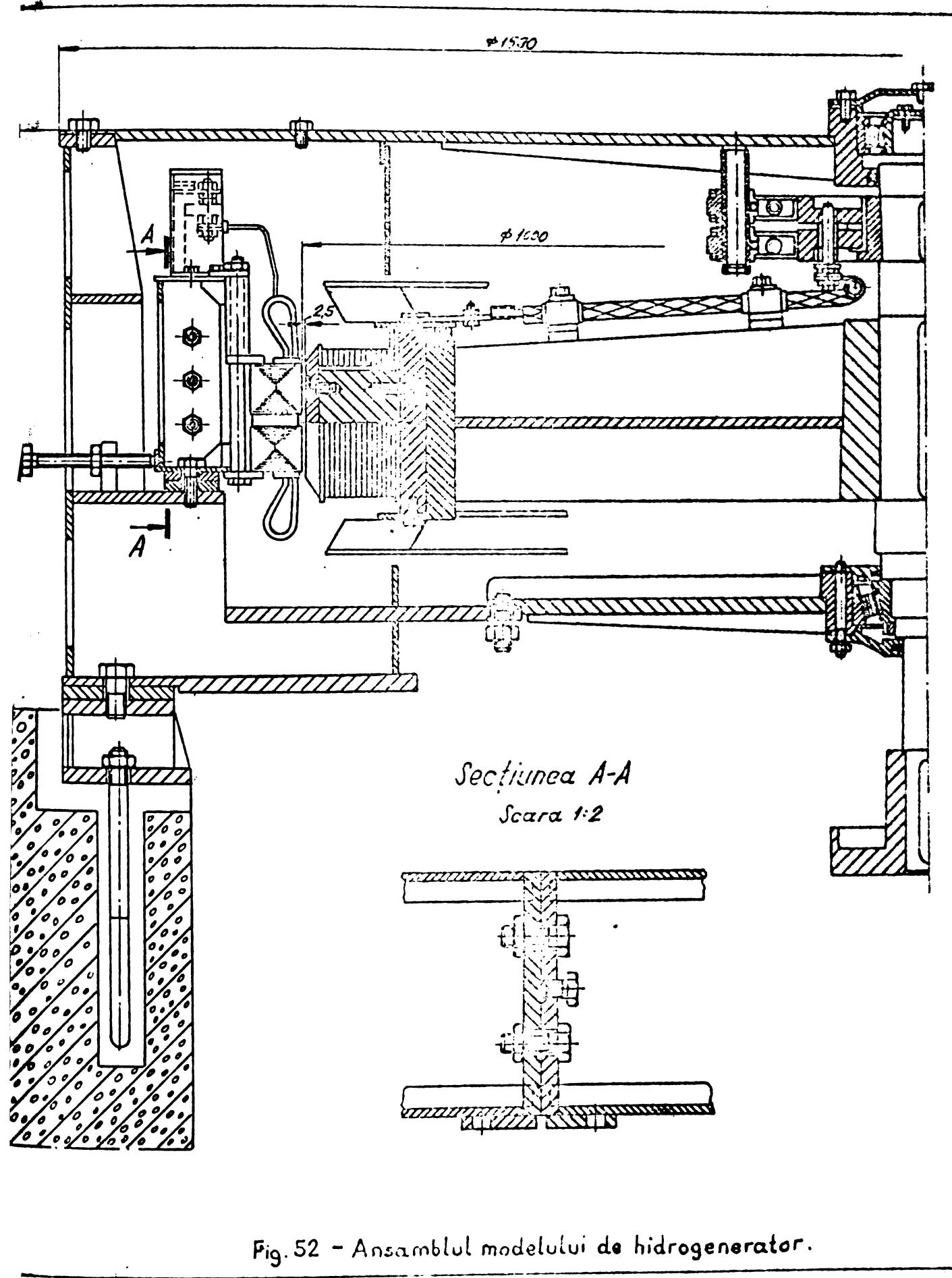


Fig. 51 - Aspect general al perioada de probe.

Motorul de antrenare se couplează cu modelul de hidrogenerator prin intermediul unui reductor de turatie, avind raportul de transmisie 1500/100 rot/min, de unde rezultă că pot fi încercate modele de hidrogenerator în domeniul de turatie 50-150 rot/min.

#### 6.1.3 - Modelul de hidrogenerator

Modelul de hidrogenerator este un hidrogenerator vertical sincron de mică putere, a cărui ansamblu general este prezentat în fig.52 și care permite încercarea unei game mari de modele doar prin înlocuirea fierului activ al statorului bobinat și a coroanii polare, în domeniul de lungime 95-170 mm. Restul construcției se păstrează. Pentru a putea certa influența întrefierului din planele de separație ale fierului activ statoric, precum și a excentricității dintre rotor și stator, asupra nivelului de zgomot și vibrații, modelul este dotat cu dispozitivele de reglare 1 și 2. In cadrul lu-



crării de fată au fost începute două modele de hidrogenerator nr.1 și 2 care au aceleasi caracteristici tehnice și anumite:

- puterea:	10 kVA
- tensiunea:	400 V
- turatia:	136,4 rot/min
- frecvența:	50 Hz
- numărul de faze:	3

Deosebirea dintre cele două modele constă în faptul că modelul nr.1 are  $q = 10^{10}/11$ , iar modelul nr.2 are  $q = 2$ .

#### 6.1.4 - Aparatele de măsură

Pentru măsurarea nivelului de zgomot și vibrații au fost folosite următoarele aparate de măsură:

- Sonometru de precizie portabil cu microfon integrat pentru măsurarea nivelului de presiune în decibeli, marca Philips tip PM 6400, având domeniul de măsură 30-140 dB cu trepte de măsură de 10 dB. Sonometrul posedă un comutator pentru rețelele corectoare ce acoperă domeniile:

A .....	0÷55 dB
B .....	55÷85 dB
C .....	85÷130 dB

- Analizator de zgomote în octave având trepte de frecvență 63-125-250-500-1000-2000-4000-8000 Hz, marca Philips tip PM 6410, care se poate conecta la sonometru.
- Vibrometru marca VEB - WIB tip VP 102, cu ajutorul căruia se poate măsura amplitudinea și viteza vibrației mecanice în domeniul 10÷1000  $\mu$ , respectiv 1-100 mm/sec.

## 6.2. - Rezultate experimentale obținute la măsurători

### 6.2.1. - Regimul acustic din camera surdă

Pentru determinarea cîmpului acustic al camerei surde, pe scutul modelului de hidrogenerator a fost așezat un motor asincron de 300 W. drept sursă concentrată de zgomot și s-a măsurat nivelul de zgomot în camera surdă, obținîndu-se valori indicate în fig. 53. Analizînd aceste valori se constată că la dublarea distanței față de sursă diferența între nivelele medii de presiune este de:

$$L_{pm} = L_{pml} - L_{pm2} = 52,81 - 46,81 = 6 \text{ dB}$$

care este mai mare de 5 dB și care urmare conform definiției de la paragraful 5.1.1., în camera surdă are loc un cîmp liber acustic, în care se pot efectua măsurători de zgomot pe modelele de hidrogenerator.

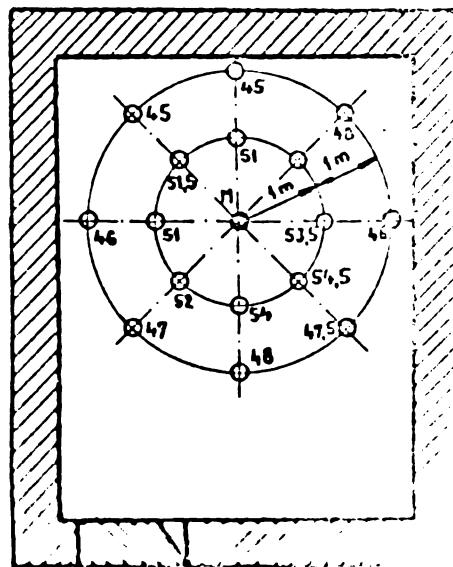


Fig. 53 - Nivelul de zgomot măsurat în dB(A) produs de motorul M în camera surdă.

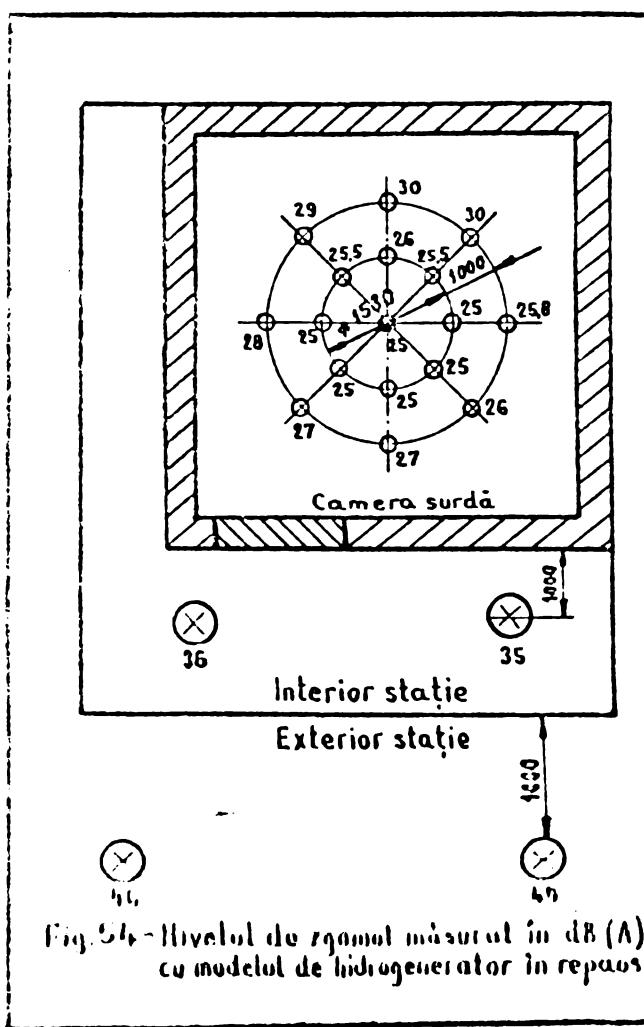


Fig. 54 - Nivelul de zgomot măsurat în dB(A) cu modelul de hidrogenerator în repaus.

Pentru stabilirea calității de izolare fonică a camerei surde față de zgomotul din exterior, s-au efectuat măsurători pentru determinarea zgomotului aerian și a zgomotului structural din interiorul camerei surde. Din valorile măsurate și prezentate în fig.54 rezultă că nivelul mediu de zgomot aerian, cu echipamentul electric în stare de repaos, ceea ce corespunde cu zgomotul de fond al camerei surde, este :

$$L_{pf} = 26,5 \text{ dB(A)}$$

Valorile măsurate pentru nivelul de zgomot structural în cursul unei zile sunt cuprinse în domeniul 25-30 dB(A). Din valorile de mai sus rezultă că izolația acustică a camerei surde satisface condițiile tehnice impuse.

#### 6.2.2. Măsurători efectuate pe modelele de hidrogenerator

La cele două modele de hidrogenerator au fost efectuate măsurători de zgomot și vibrații în camera surdă, pentru următoarele regimuri de funcționare: stare de repaos, mersul în gol neexcitat cu periile de contact, ridicate și aplicate, mersul în gol excitat, mersul în sarcină.

La mersul în gol excitat și la mersul în sarcină s-au efectuat măsurători pentru următorii parametrii:

n = 68,5;	102;	136;	160	rot/min
U <sub>L</sub> = 100 ;	200;	300;	400	V
P <sub>ap</sub> = 2,5 ;	5;	7,5;	10	kVA

și pentru următoarele cazuri:

$$\delta_p = 0 ; \quad 0,2; \quad 0,4; \quad 0,6 \text{ mm și } \xi = 0 \text{ mm}$$

$$\delta_p = 0 \text{ mm și } \xi = 0,25; \quad 0,5 \text{ mm}$$

unde  $\delta_p$  este întreierul dintre planele de separație ale secotoarelor de stator, iar  $\xi$  este excentricitatea dintre rotor și stator.

Programul de probe expus mai sus a permis următoarele determinări ale nivelului de zgomot :

- creșterea de nivel de zgomot și separarea componentelor de zgomot, cu ajutorul regimurilor de funcționare stabilite;
- variația nivelului de zgomot în funcție de turăție, tensiune și putere, prin modificarea parametrilor;
- variația nivelului de zgomot în funcție de întreierul din planele de separație și excentricitatea dintre rotor și stator.

Conturul de măsură conține un număr de 25 puncte, dispuse la o distanță de 1 m de suprafața laterală exterioară a modelului, a căror dispoziție este prezentată în fig.55. Valorile nivelului de zgomot global măsurat în aceste puncte, la mersul în gol excitat și la mersul în sarcină pentru modelul nr.1 și 2 sunt prezentate în tabela 11, iar valorile medii ale nivelului de zgomot pentru regimurile de funcționare stabilite sunt prezentate în tabela 12.

Tabela 11 - Nivelul de zgomot global în dB(B) măsurat la  
a = 1 m

Model	Punct măs.	<u>a = 1 m</u>																							
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
Regim	Gol excitat	69	68,5	69,5	67,5	68	69	63,5	68	66,5	67	67,5	66,5	69,5	66	68,5	66	67,5	68	68	68	69,5	68	68,5	67
1	sarcină	69	70	71	69	69	69,5	70,5	68	67	66,5	67,5	66	68,5	67	68,5	65	66,5	68	68	67,3	69,5	68,5	70	67
2	Gol excitat	65,8	66	63,5	66,5	64,4	65	66	65,5	62,5	63,5	64	64,5	64,5	66,5	63	65,6	63,5	64,5	65	63,5	65	67,5	66	66,5
	sarcină	69,5	69	70,5	70	69,6	69,5	69	70,5	69,5	67,5	67,2	68,2	66,5	69,2	67,5	69,2	65,5	67,2	68,5	68,3	68,2	70,5	69,8	70,6

Tabela 12 - Valorile medii ale nivelului de zgomot global

Regimul de funcționare	Nivel de presiune mediu dB(B)	
	Model 1	Model 2
Stare de repaos	26,52	26,52
Mersul în gol neexcitat cu periile ridicate	65,1	62,5
Mersul în gol neexcitat cu periile aplicate	65,6	63
Mersul în gol excitat	67,93	65,13
Mersul în gol sarcină	68,23	68,75

Din tabela 12 se constată că de la regimul de repaos pentru care nivelul zgomotului de fond are valoarea de 26,52 dB(B), la regimul de mers în gol neexcitat cînd apare zgomotul

aerodinamic și mecanic are o creștere a nivelului global de zgomot la valoarea de  $65,6 \pm 63$  dB(B), iar în continuare la regimul de mers în gol excitat cind acționează zgomotul electromagnetic nivelul de zgomot urcă la valorile de  $67,93 \pm 65,13$  dB(B) și în final la regimul de mers în sarcină nivelul de zgomot se stabilește la valorile  $68,23 \pm 68,75$  dB(B). Din aceste valori rezultă că la stabilirea nivelului global de zgomot ponderea revine zgomotului aerodinamic. Pentru cunoașterea exactă a ponderii surselor de zgomot în formarea nivelui global de zgomot este necesar să se efectueze separarea componentelor constituante. Ca urmare cu ajutorul valorilor din tabela 12, a relației (2c) și a fig.3 se determină componente de zgomot, care acționează simultan în interiorul modelului de hidrogenerator și care are valorile prezentate în tabela 13.

Tabela 13 - Valorile componentelor de zgomot

Componentele de zgomot	$L_p$ dB(B)	
	Model 1	Model 2
Zgomot de fond	26,52	26,52
Zgomot aerodinamic și mecanic	56,1	53,3
Zgomot electromagnetic	64,5	61
Zgomot la mers în sarcină	55,93	64,73

Examinînd valorile componentelor de zgomot, rezultă că de fapt componenta preponderentă este zgomotul electromagnetic, după care în ordine descrescîndă urmează zgomotul aerodinamic și în final zgomotul la mersul în sarcină.

Modificarea întrefierului în planele de separație ale fierului activ și a excentricității rotorului față de stator, determină creșterea nivelului de zgomot cu valorile prezentate în tabela 14.

Examinînd valorile din tabela 14 rezultă că prezența întrefierului în planele de separație, de ordinul 0,6 mm, determină o creștere a nivelului global de zgomot la

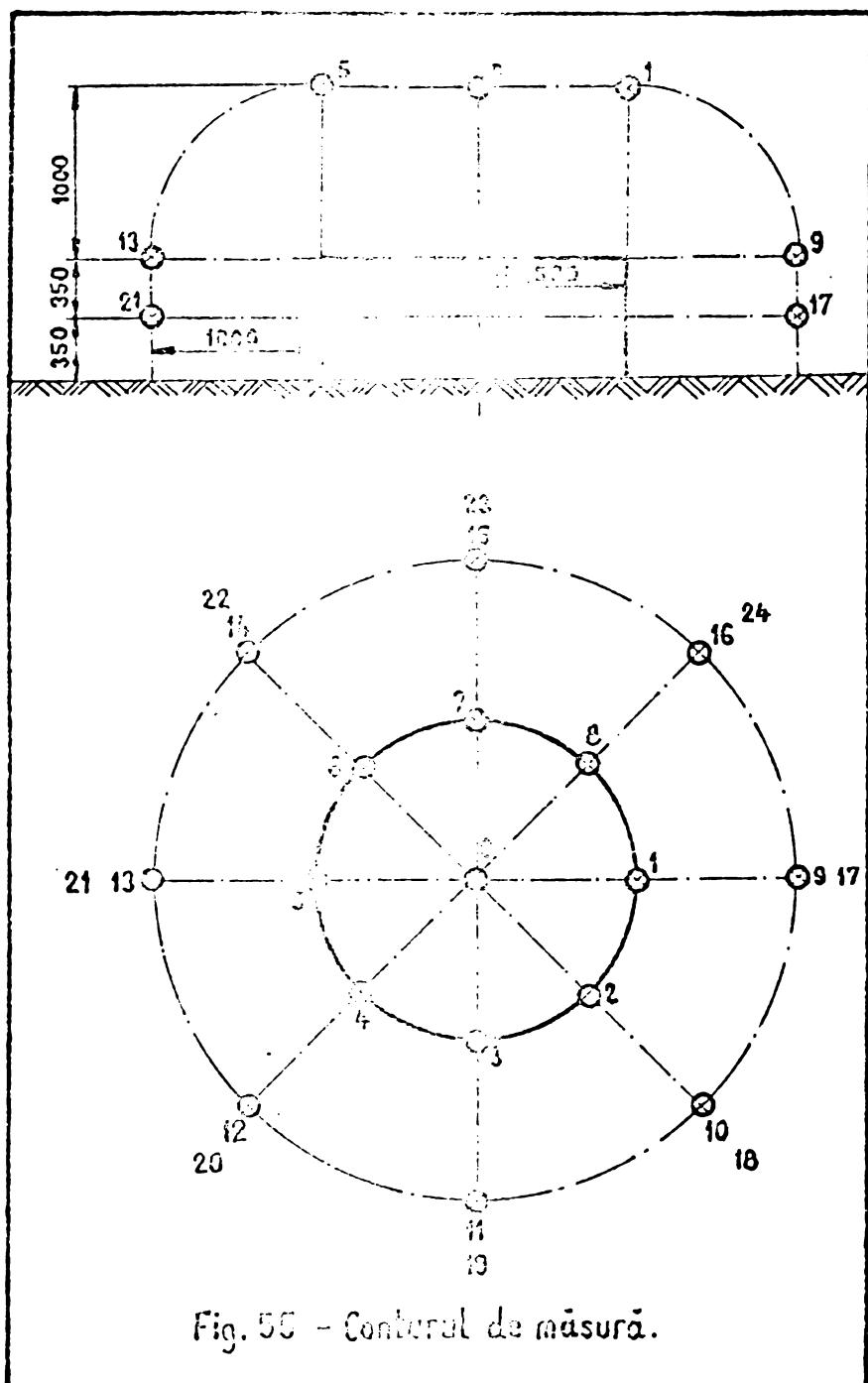


Fig. 5C - Conturul de măsură.

mersul în sarcină de 4 dB(B) în timp ce o creștere a excentricității rotorului față de stator de ordinul 0,5 mm, în cazul unui întrefier de 2,5 mm, produce o creștere a nivelului global de zgomot cu 1 dB(B). Ca urmare prezența întrefierurilor în planele de separație determină o creștere mai mare a nivelului global de zgomot decât prezența excentricității dintre rotor și stator. De asemenea rezultă că pentru a limita creșterea nivelului global de zgomot la 1 dB(B), în cazul acestor modele de hidrogenerator, rezultă că valoarea întrefierului în planele de separație trebuie limitată la 0,15 mm – ceea ce poate fi considerată o condiție tehnică de fabricație prescrisă în proiect.

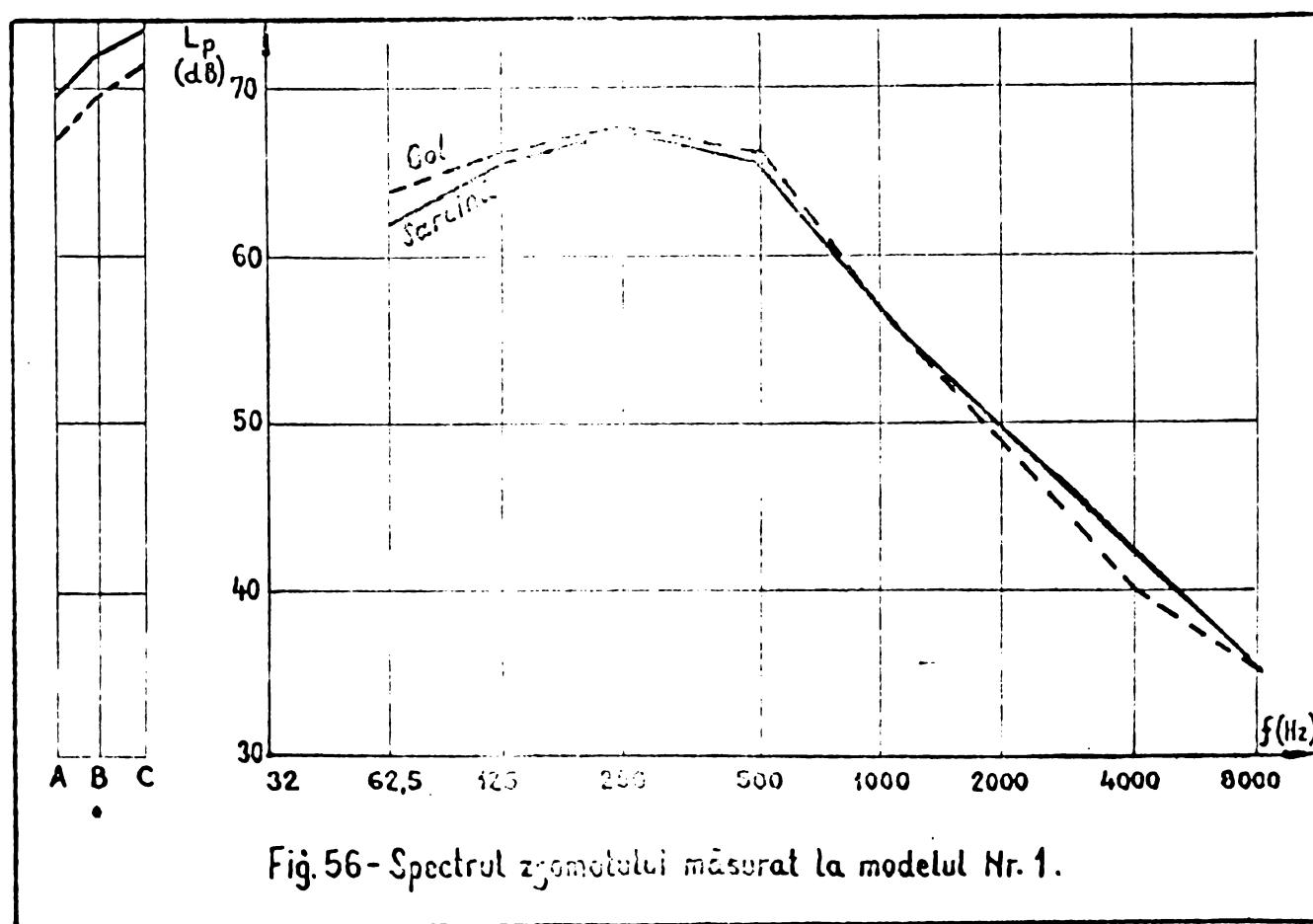
În punctele cu nivelul de zgomot global cel mai ri-

- - -

dicat, s-a efectuat analiza zgomotului în funcție de frecven-  
ță, iar spectrogramele respective sănt prezentate în fig.56  
și 57.

Tabela 14 - Cresterea nivelului de zgomot global în dB(B)  
în funcție de  $\delta_p$  și  $\varepsilon$ .

Cazul	$\delta_p$ [mm]	$\varepsilon$ [mm]	Modelul 1		Modelul 2	
			Gol	Sarcină	Gol	Sarcină
1	0	0	0	0	0	0
2	0,2	0	+ 0,5	+ 1	+ 0,5	+ 1
3	0,4	0	+ 1	+ 2	+ 1,5	+ 2,5
4	0,6	0	+ 1,5	+ 4	+ 3	+ 4
5	0	0,25	0	+ 0,5		
6	0	0,5	+ 0,5	+ 1		



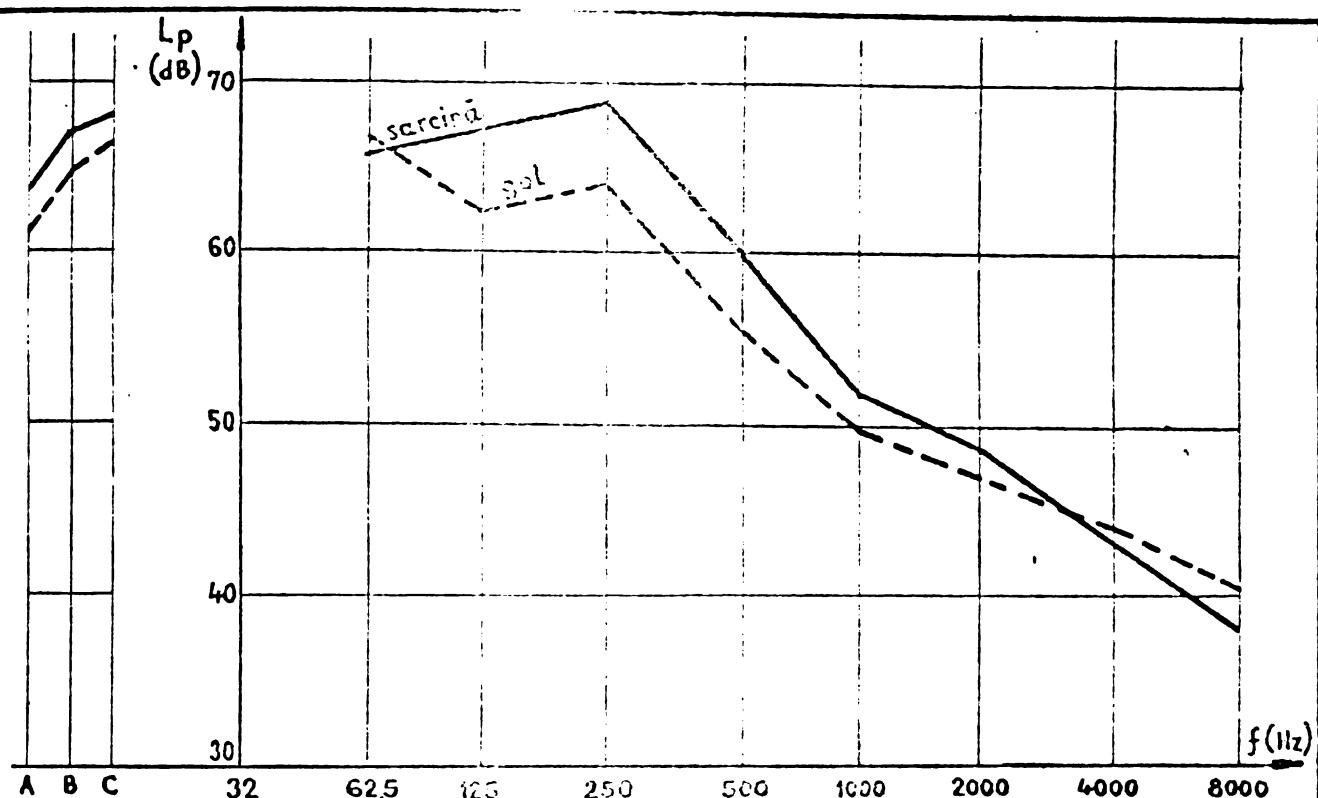


Fig.57-Spectru de zgomot măsurat la modelul Nr. 2

Cu ajutorul măsurătorilor de nivel de zgomot efectuate la o distanță de 1 m, de la suprafața laterală a modelelor, în funcție de parametrii stabiliți, se poate prezenta variația nivelului de zgomot la mersul în gol și la mersul în sarcină, prin curbele din fig.58 și 59 cu ajutorul cărora se poate determina coeficientul experimental din relația (143). Din aceste curbe rezultă că, nivelul de zgomot crește cu turărția, tensiunea de borne și puterea.

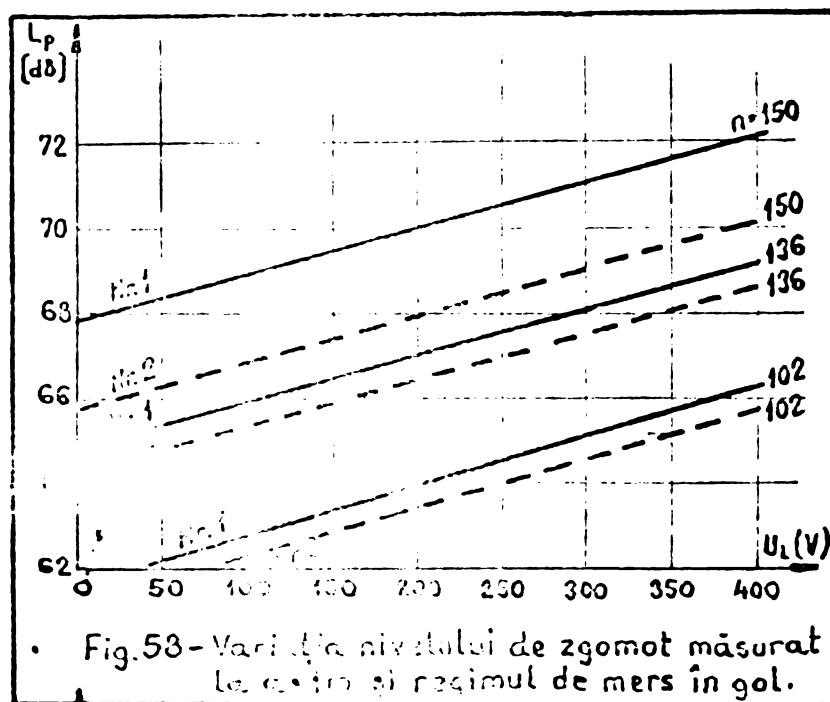


Fig.58-Variatia nivelului de zgomot măsurat la sarcină și regimul de mers în gol.

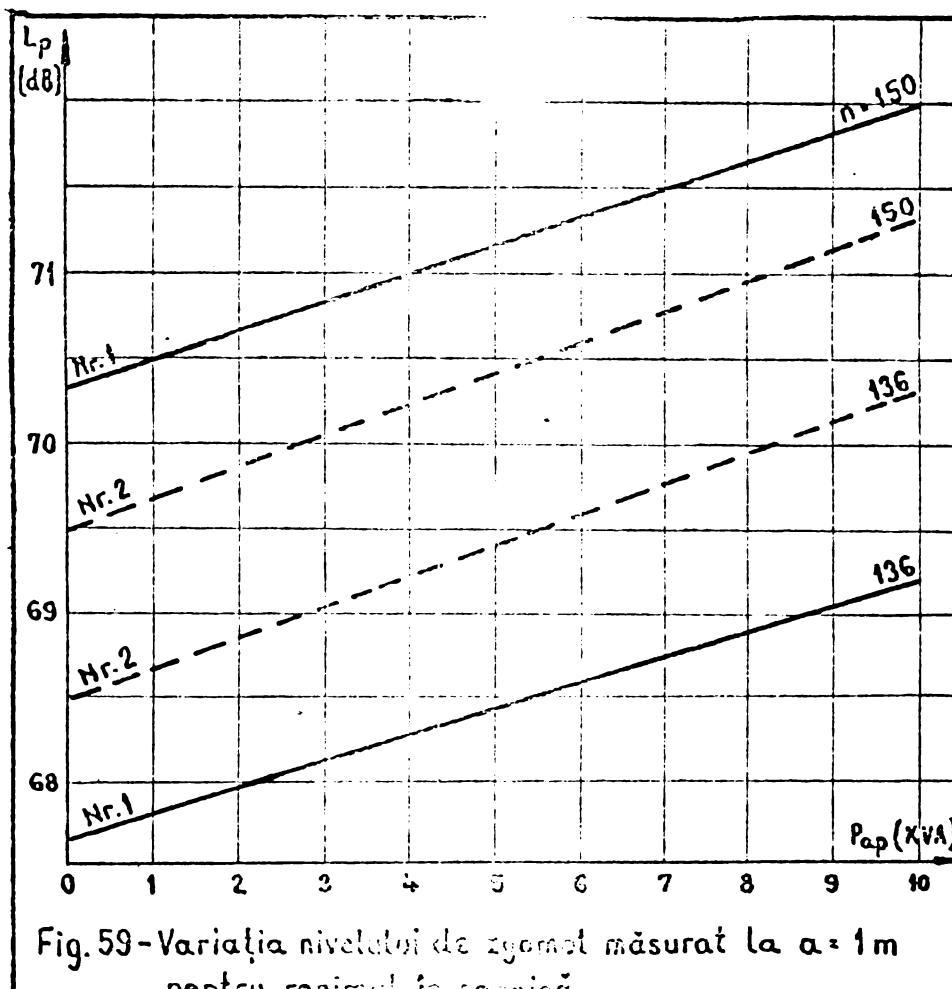


Fig. 59 - Variația nivelului de zgomot măsurat la  $a = 1\text{m}$  pentru regimul în sarcină.

Pe baza relațiilor (82) și (83) și a tabelului 4 se poate întocmi pentru cele două modele tabloul undelor de forță, obținându-se rezultatele prezentate în tabela 15 și 16.

Din aceste tabele rezultă că forțele magnetice cele mai pronunțate au următoarele frecvențe:

- Modelul 1:  $f_r = 100, 600, 1100, 1700 \text{ Hz}$
- Modelul 2:  $f_r = 100, 500, 700, 1100, 1300, 1700, 1900 \text{ Hz}$

Pe de altă parte pentru cazul cînd statorul este cel mai solicitat de forțele magnetice radiale de ordinul  $r = 0$ , cu ajutorul relațiilor (58) și (110) rezultă următoarele frecvențe:

- Modelul 1:  $f_r = 572 \text{ Hz}$
- Modelul 2:  $f_r = 600 \text{ Hz}$

care se regăsesc în valorile determinate cu ajutorul tab. 15, 16.



Examinînd aceste valori rezultă că nivelul de zgomot calculat este:

- Modelul 1:  $65 \div 66$  dB
- Modelul 2:  $62 \div 64,8$  dB

iar cel măsurat, din tab.13, este:

- Modelul 1: 67,93 dB(B)
- Modelul 2: 65,13 dB(B)

Diferența dintre valorile calculate și cele măsurate fiind de maxim 3,5 %, rezultă că gradul de precizie se înscrie în limitele admisibile.

Efectuînd o analiză a armonicelor fracționare, rezultă valorile prezentate în tabela 18, pentru cazul modelului 1.

Tabela 18 - Tabloul armonicelor fracționare

Mărimea	Relația	Valori											
		k	96	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
v	96	$11/11$	$13/11$	$15/11$	$17/11$	$19/11$	$21/11$	$23/11$	$25/11$	$27/11$	$28/11$		
		$11/11$	$9/11$	$7/11$	$5/11$	$3/11$	$1/11$						
$\sum v$	111	0,967	0,0258	0,031	0,0745	0,0879	0,0239	0,0438	0,0408	0,0243	0,0298		
$\sum s$		0,982	0,998	0,766	0,853	0,584	0,698	0,1243	0,271	0,025	-0,456		
$\sum r$	112	0,949	0,0257	0,0237	0,0638	0,0509	0,0167	0,0054	0,011	0,0006	-0,0054		
K <sub>yo</sub>	113	1	0,023	0,04	0,0435	0,119	0,0102	0,063	0,0056	0,0003	-0,0136		
r	119	0	4	8	12	16	20	24	28	32	36		
fr	120	100	$118/81$	$136/63,5$	$154/45,5$	$173/27,3$	$191/9,1$	$209/-$	$227/-$	$245/-$	$264/-$		
frstat	136	0	12	52	119	213	333	481	655	856	1084		

- -  
Examinînd valorile tabela 18, rezultă următoarele constatări :

- armonica de ordinul  $\hat{v} = \frac{19}{11}$ , care determină forța magnetică radială de ordinul  $r = 16$ , este preponderentă în formarea nivelului de zgomot, deoarece  $K_{\hat{v}0} = 11,9 \%$  ;
- frecvențele de oscilație proprie ale statorului de 119 și 213 Hz, corespunzătoare pentru  $r = 12$  și 16, au valorile apropiate de frecvențele forțelor magnetice radiale de 118 și 209 Hz, corespunzătoare pentru  $r = 4$  și  $r = 24$  și deci nivelul de zgomot global este influențat de fenomenul de rezonanță.

Intrucît toate valorile măsurate diferă cu mai mult de 10 dB față de zgomotul de fond, nu se aplică nici o corecție la valorile măsurate.

#### 6.2.3. - Măsurători efectuate la hidrogeneratoare aflate în exploatare la centrale hidroelectrice

S-au efectuat măsurători de zgomot pe următoarele 12 tipuri distincte de hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralele hidroelectrice notate simbolic cu numărul de ordine stabilit în tabela 21, ale căror date nominale sunt :

CHE - Nr.1 .....	$P_{ap} = 8500$ kVA	$n = 250$ rpm
CHE - Nr.2 .....	12500 "	136,4 "
CHE - Nr.3 .....	6200 "	214,3 "
CHE - Nr.4 .....	25000 "	166,7 "
CHE - Nr.6 .....	25500 "	300 "
CHE - Nr.7 .....	4300 "	136,4 "
CHE - Nr.8 .....	8850 "	214,3 "
CHE - Nr.9 .....	26000 "	100 "
CHE - Nr.10 .....	21000 "	93,75 "
CHE - Nr.14 .....	185000 "	375 "
CHE - Nr.15 .....	190000 "	71,5 "
CHE - Nr.17 .....	6400 "	166,7 "

In cadrul măsurătorilor au fost determinate următoarele:

- nivelul de zgomot total în repaos, la mersul

în c.a neexcitat, la mersul în gol excitat și la mersul în sarcină nominală determinat cu filtrele A,B,C, ale căror valori sunt prezentate în tabela 19.

- valorile corespunzătoare ale componentelor de zgomot, care acționează simultan la formarea zgomotului total, și care sunt prezente în tabela 20.
- spectrogramele zgomotului prezentate în fig.6c-7o în care este trasa și curba de egală sensație auditivă  $C_z = 85$ , considerată ca limită admisibilă.
- oscilograma vibrațiilor fierului activ statoric al hidrogeneratorului de la CHE Nr.3, prezentată în fig.71.
- spectrograma vibrațiilor fierului activ al statorului în zona planelor de separație, pentru hidrogeneratorul de la CHE Nr.2, prezentată în fig.72.

Tabela 19 - Nivelul de zgomot total măsurat

Hidrogeheator din CHE nr.	Zgomotul de fond L <sub>pf</sub> [dB]	Gol neexcitat L <sub>ptn</sub> [dB]			Gol excitat L <sub>pte</sub> [dB]			Sarcină L <sub>pts</sub> [dB]		
		A	B	C	A	B	C	A	B	C
1	54	56	59	78	82	85	81	85	88	82
2	50,5	53	55	81	83	86	82	85	88	85
3	53	56	59	85	89	92	87	91	96	88
4	50	52	55	81	86	89	82	87	90	83
6	50	52	55	80,5	86	91	82,5	86,5	90	82
7	64	67	69,5	68	73,5	80	76,5	78	81	74,5
8	54,5	56	59	72	76,5	83	74	78	82,5	80
9	54	56	58,5	75,5	81,5	88	80,5	83	88,5	82
10	52	55	58	68,3	73	79,5	70,5	75,5	79	72,5
14	54	56	58	85,5	90	94	90	92,5	97	92
15	52	54	56	77	81	85	77,5	84,5	90	77,5
17	50	52	55	77	80	84,5	77	82	86	81,5

Tabela 20 - Valorile componentelor de zgomot măsurat

Hidrogenera- tor din CHE nr.	Valori totale dB (B)				Cresteri dB (B)				Valoarea componentelor dB (B)			
	Foul LpF	Gel neexcit. LpE	Surcupă Lpts	Foul excit. LpE	Foul - Gel neexcit. - Surcupă	Gel excit. - Gel neexcit. - Surcupă	Foul LpF	Gel neexcit. LpE	Gel excit. LpE	Gel neexcit. LpE	Gel excit. LpE	Gel neexcit. LpE
1	54	82	85	87,5	28	3	2,5	54	78	82	84	
2	50,5	83	85	88	32,5	2	3	50,5	77,5	80,5	85	
3	53	89	91	93,5	46	2	2,5	53	89	86,5	90	
4	50	86	87	88	36	1	1	50	79	80	81	
6	50	86	86,5	87	36	0,5	0,5	50	79	77	77,5	
7	67	73,5	78	80	6,5	4,5	2	67	72	73,5	76	
8	54,5	76,5	78	82	22	1,5	4	54,5	73,5	72,5	78	
9	54	81,5	83	85,5	27,5	1,5	2,5	54	77,5	77,5	82	
10	52	73	75,5	80	21	2,5	4,5	52	70	72	75,5	
14	54	90	92,5	95	36	2,5	2,5	54	83	92	91,5	
15	52	81	84,5	86,5	29	3,5	2	52	76	81	82	
17	50	80	82	85	30	2	3	50	75	77,5	82	

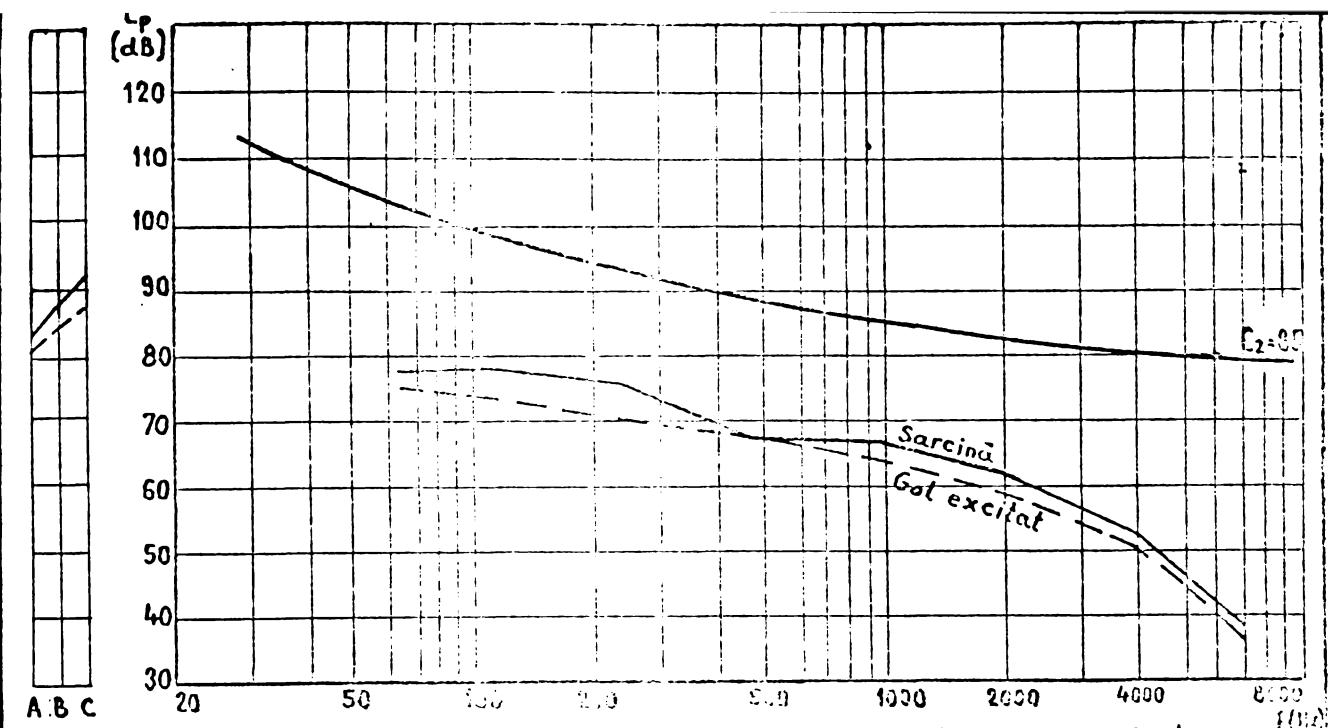


Fig. 60 - Spectrograma zgomotului pentru hidrogeneratorul din CHE Nr. 1.

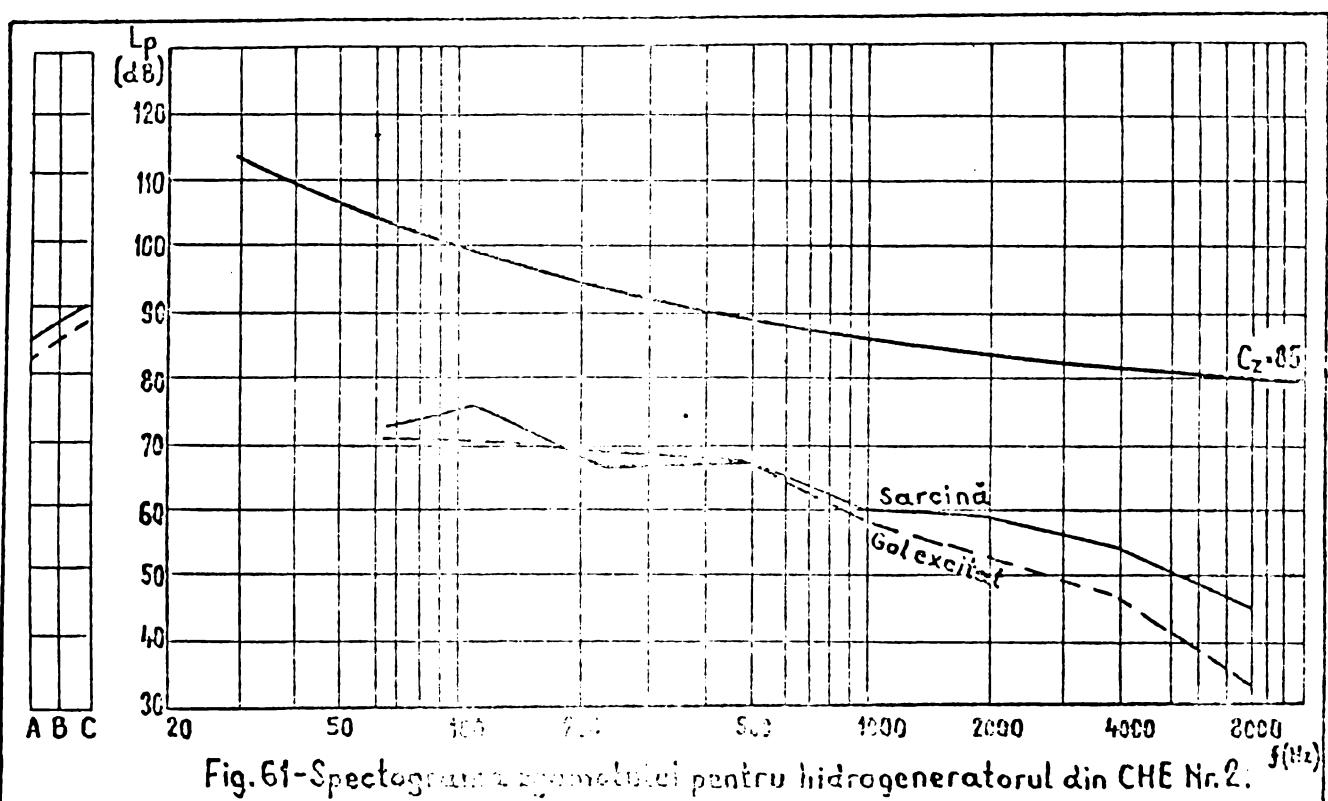


Fig. 61 - Spectrograma zgomotului pentru hidrogeneratorul din CHE Nr. 2.

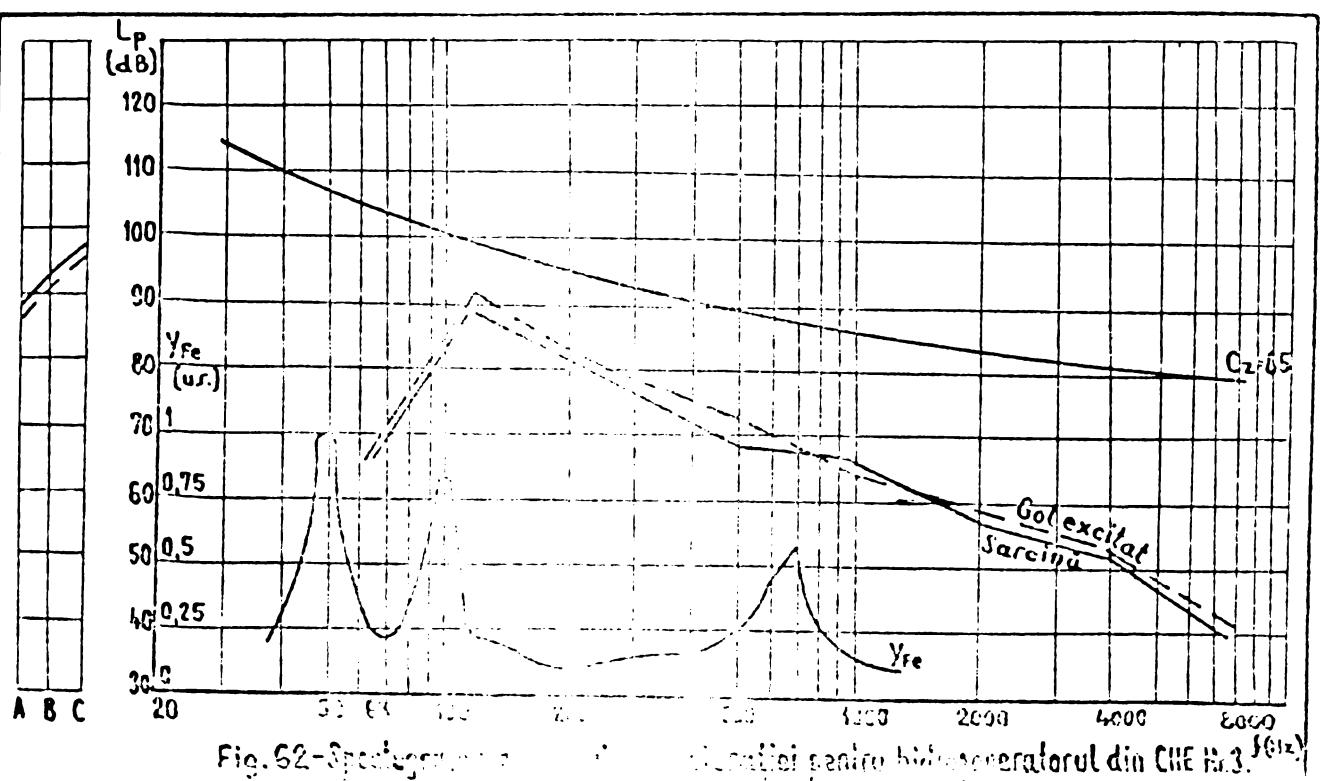
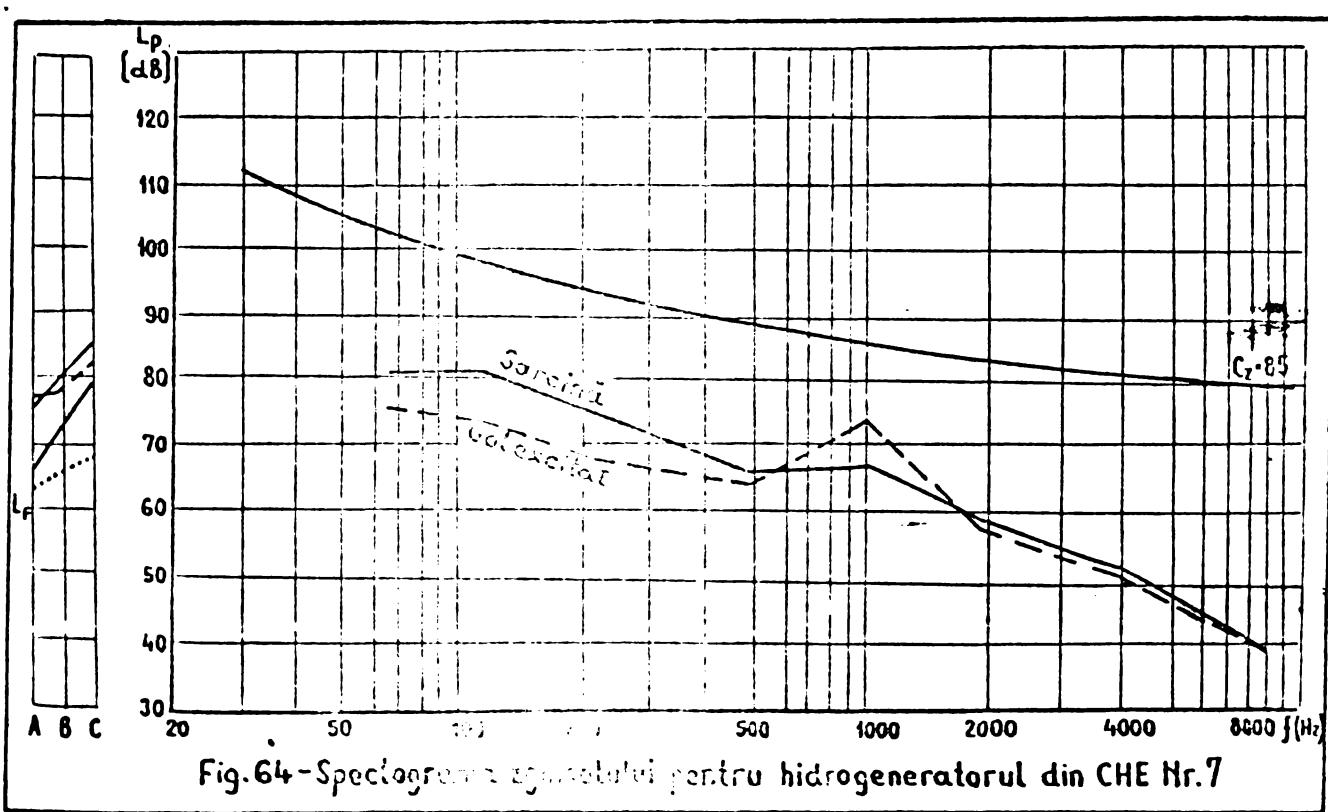
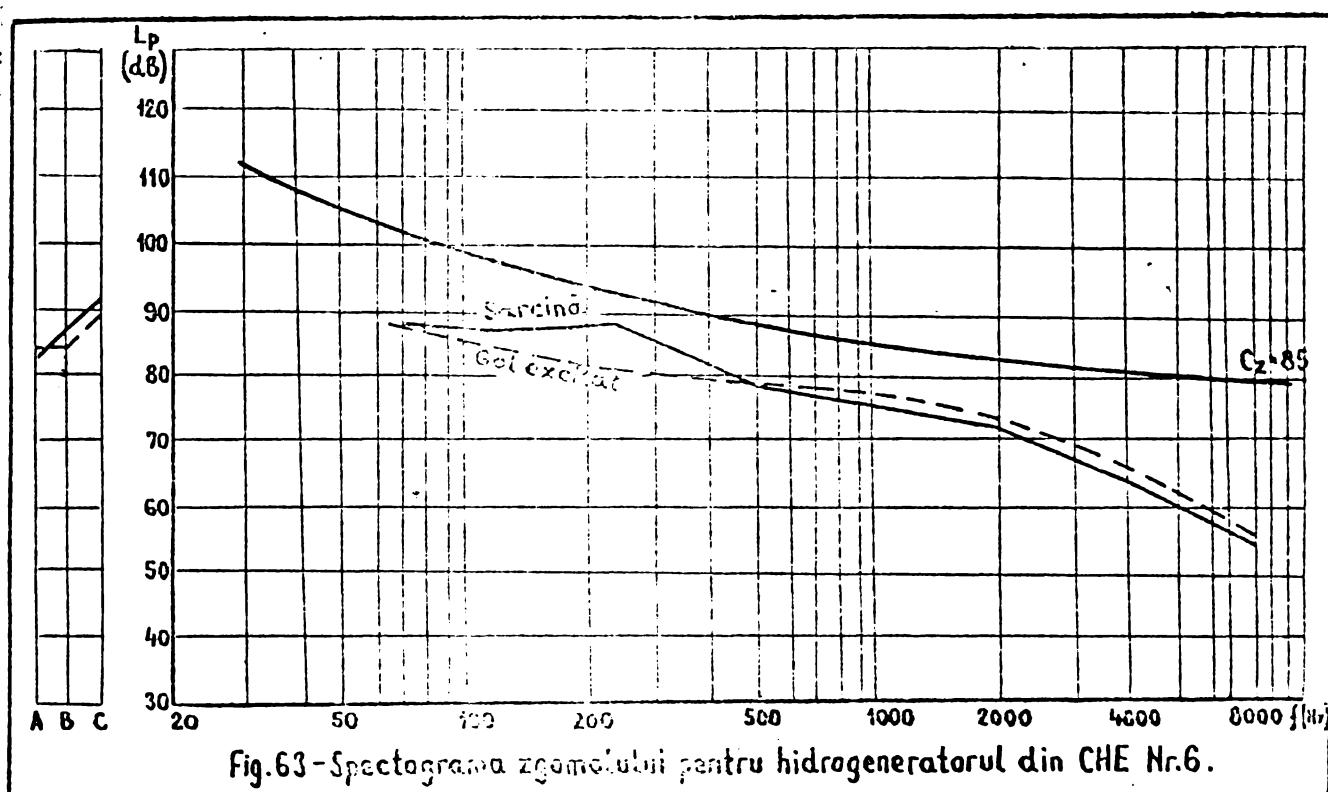
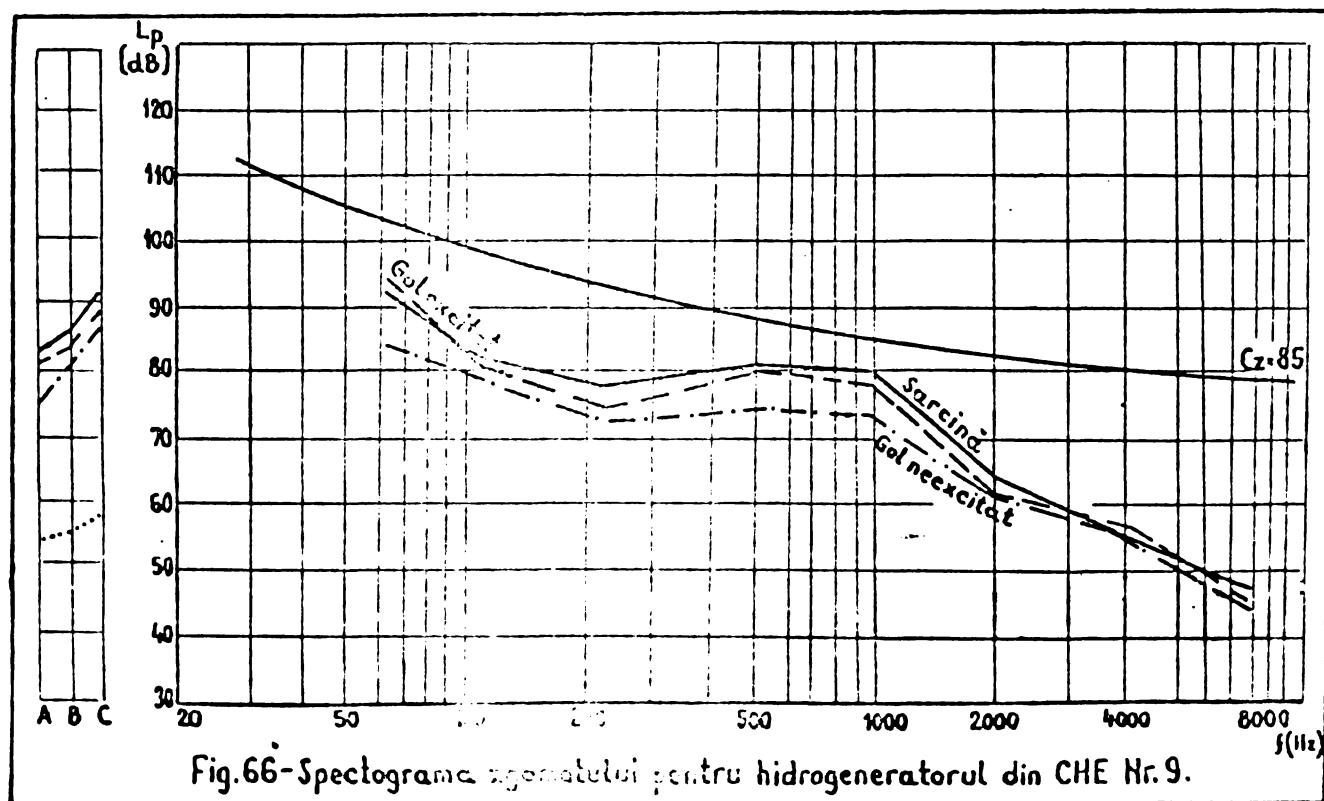
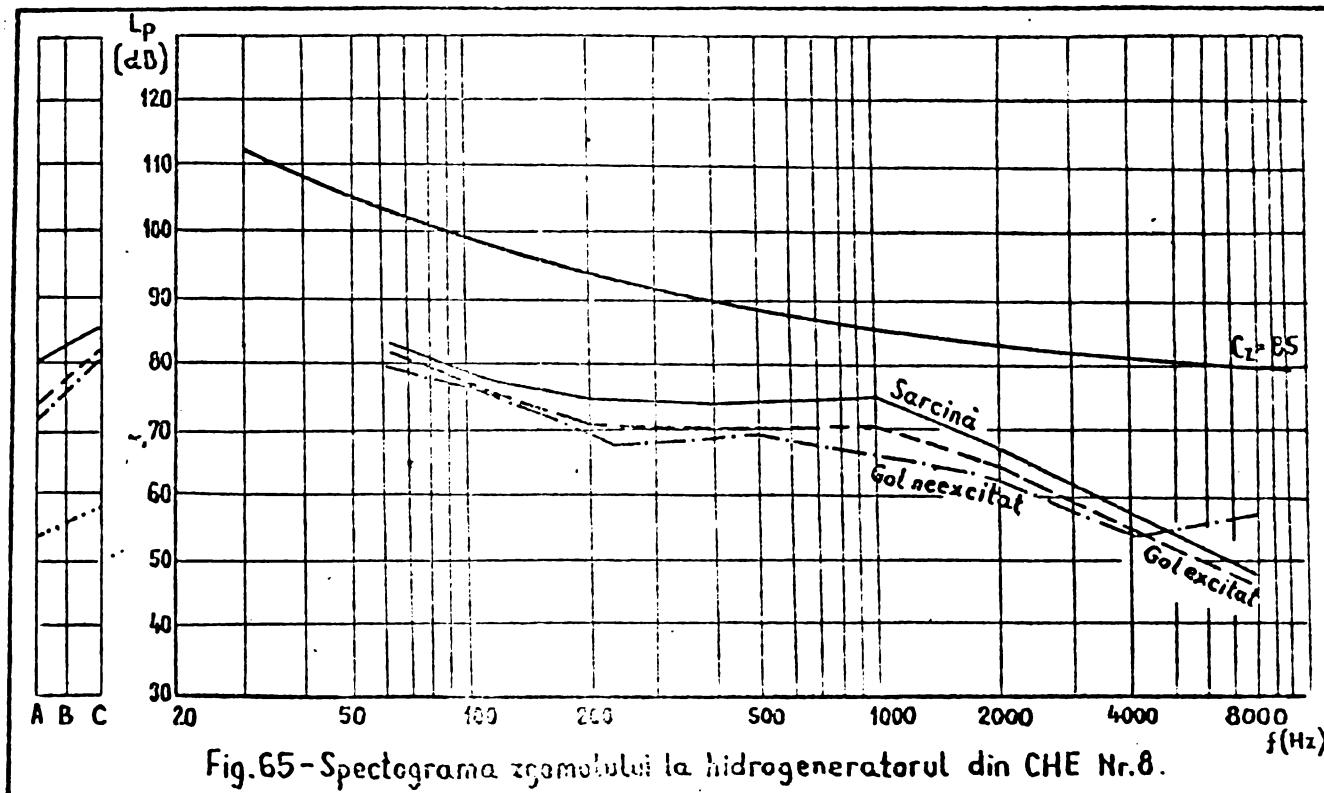
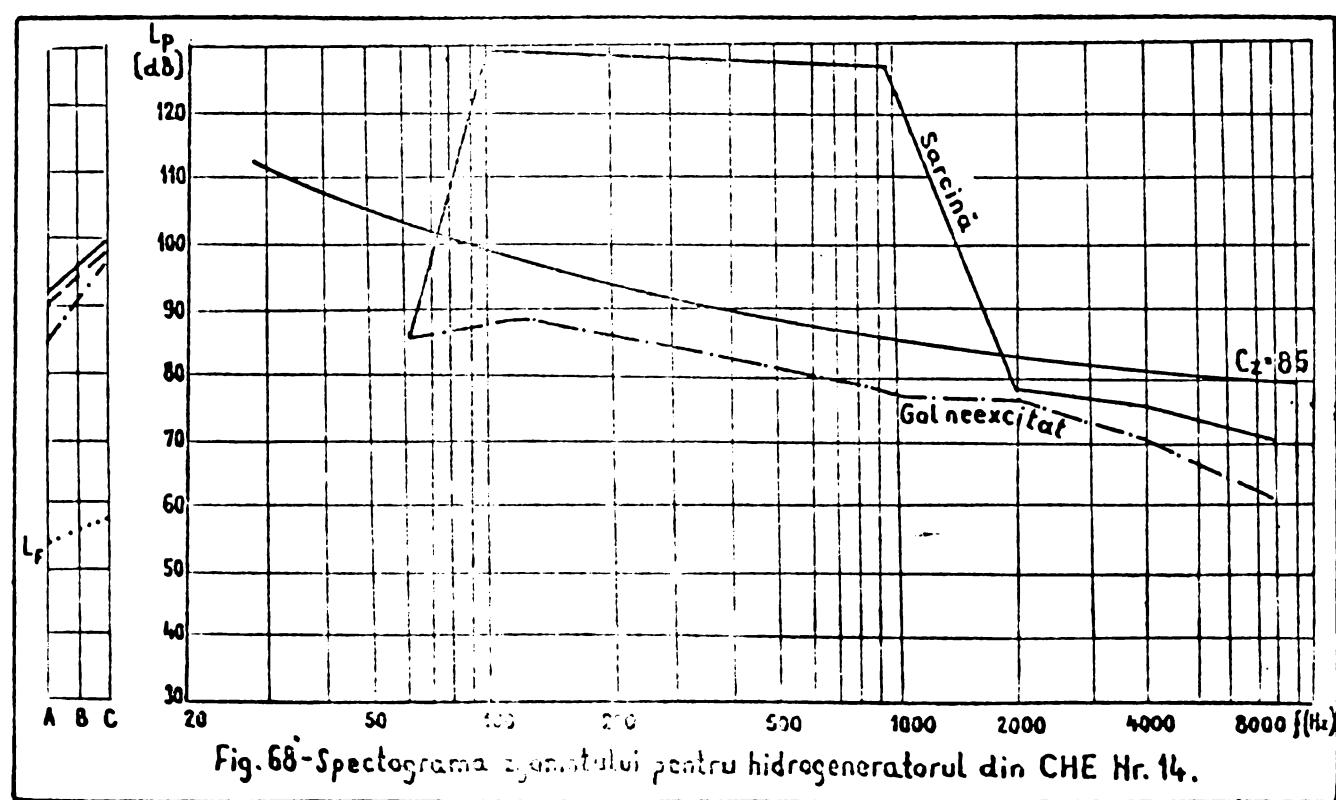
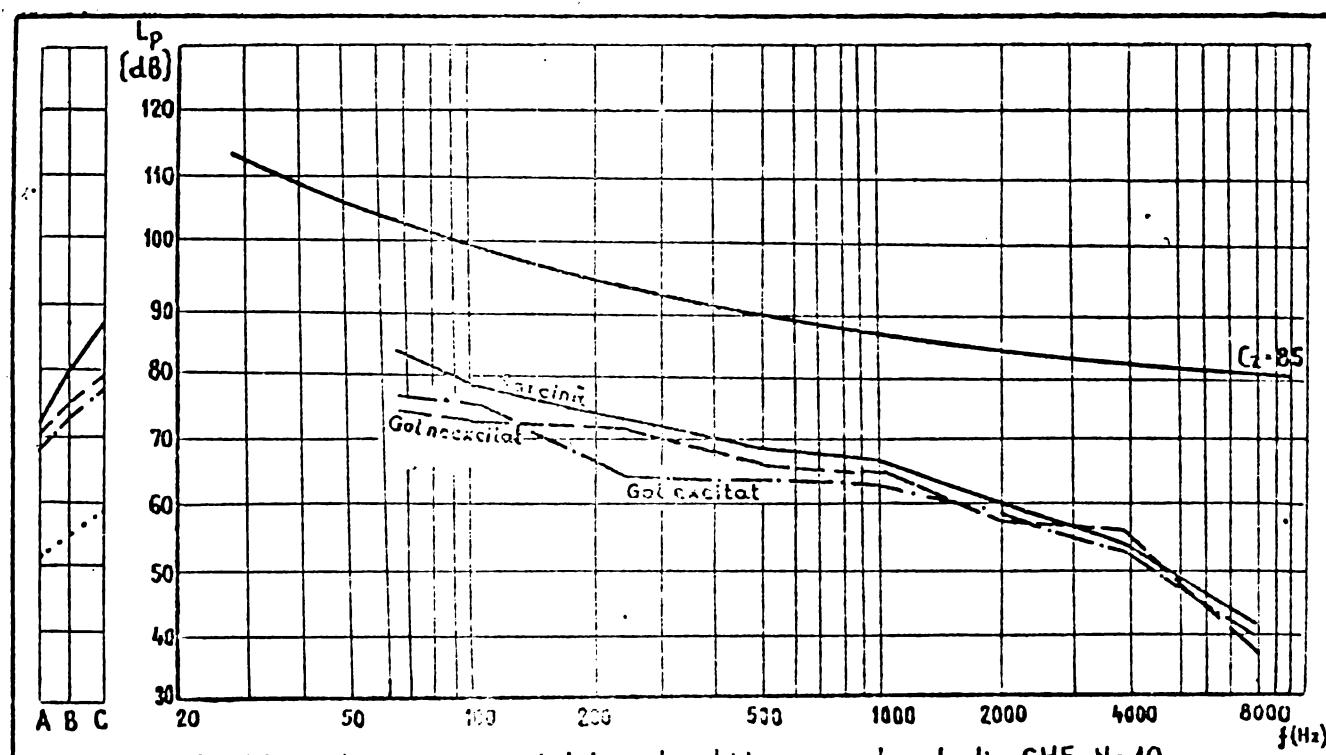


Fig. 62 - Spectrograma zgomotului și a factorului de sarcină pentru hidrogeneratorul din CHE Nr. 3.







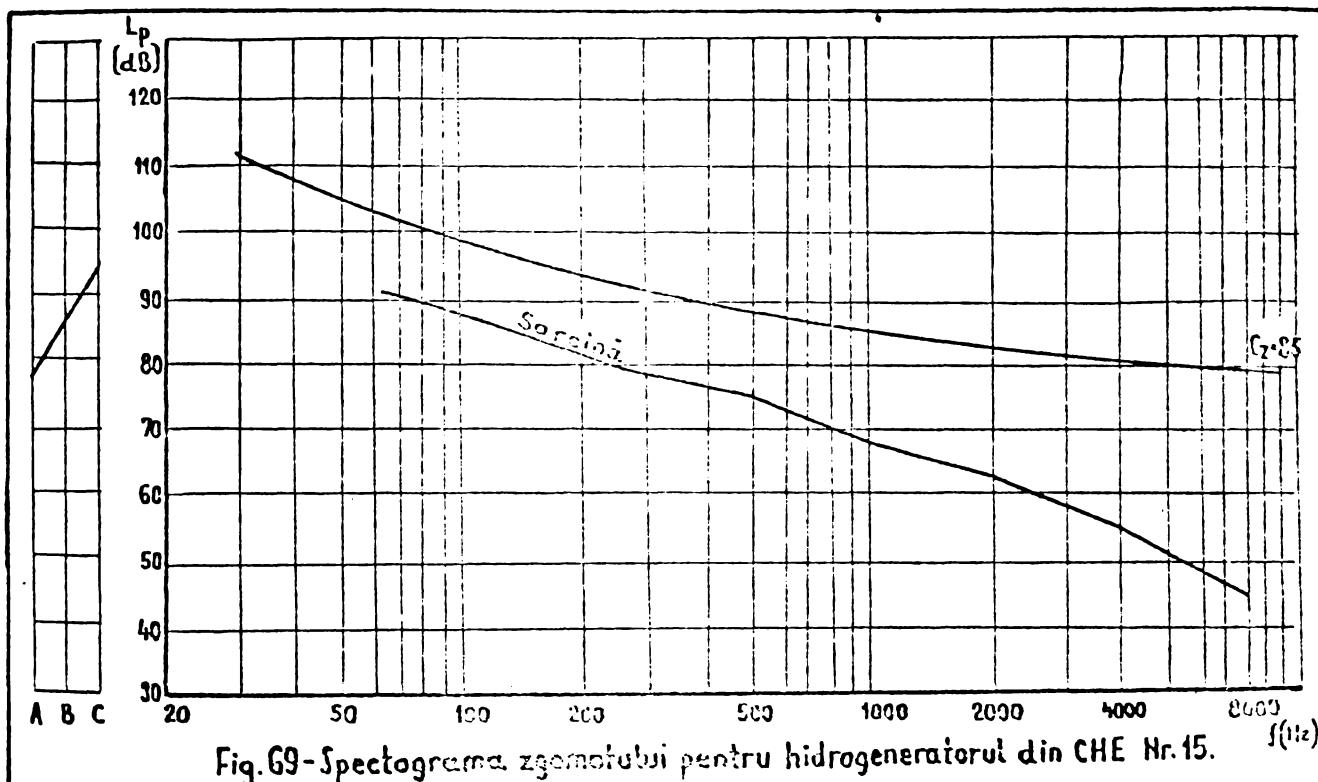


Fig. 69-Spectrograma zgomotului pentru hidrogeneratorul din CHE Nr.15.  $f$ (Hz)

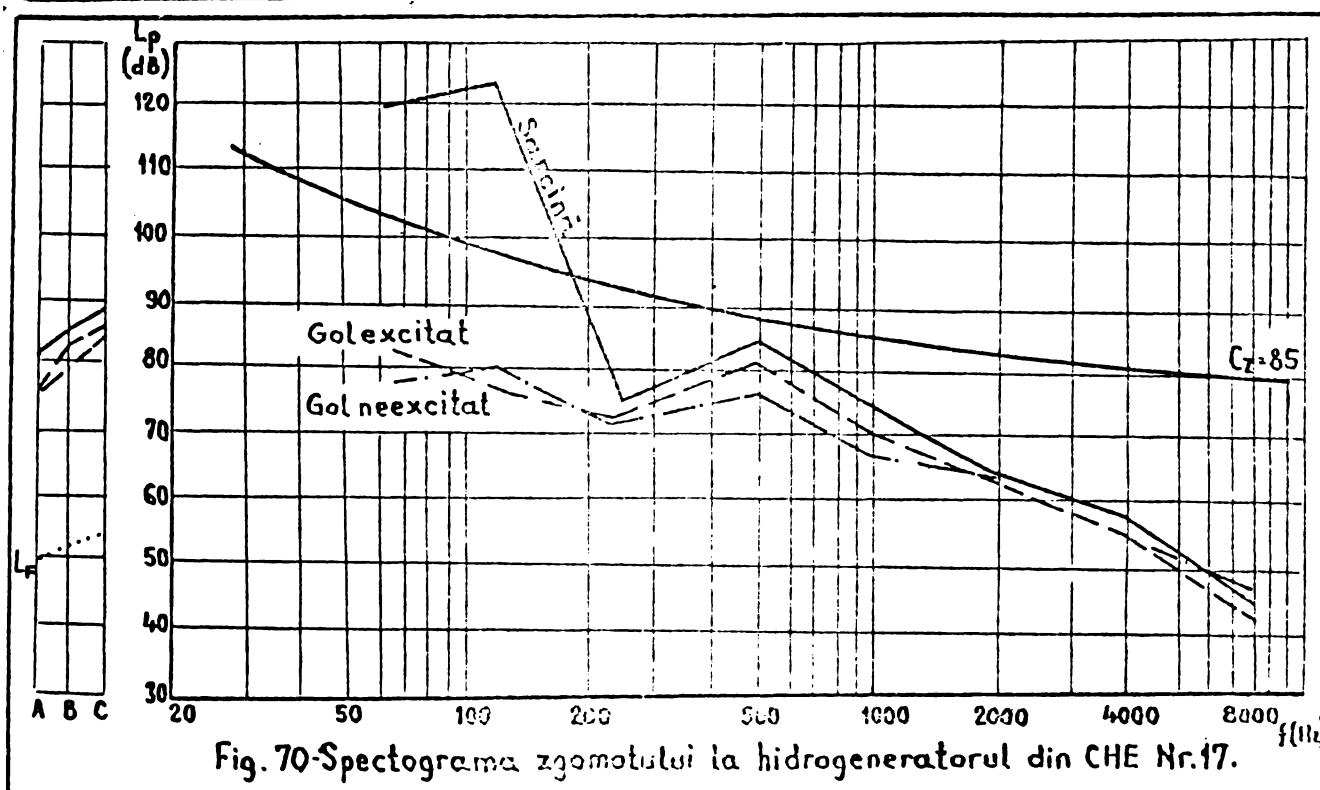


Fig. 70-Spectrograma zgomotului la hidrogeneratorul din CHE Nr.17.  $f$ (Hz)

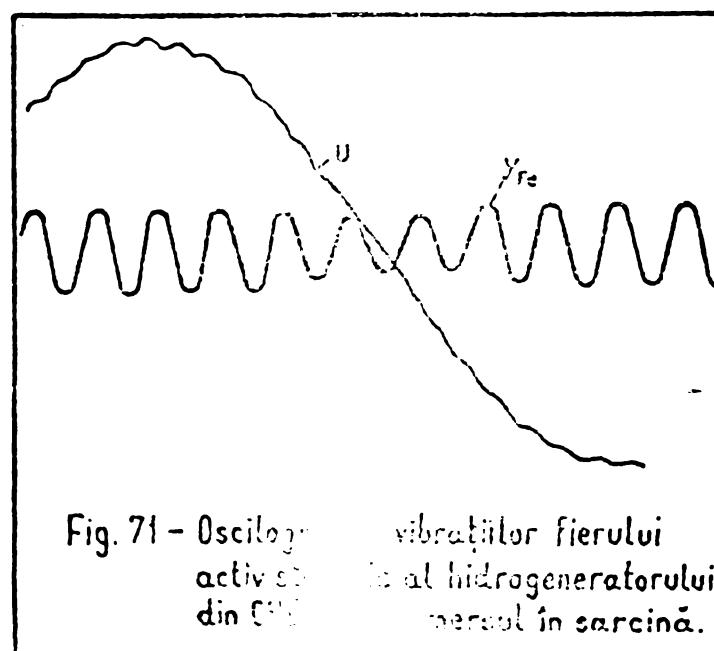


Fig. 71 - Oscilograma vibrațiilor fierului activ și pasiv al hidrogeneratorului din CHE Nr. 17.

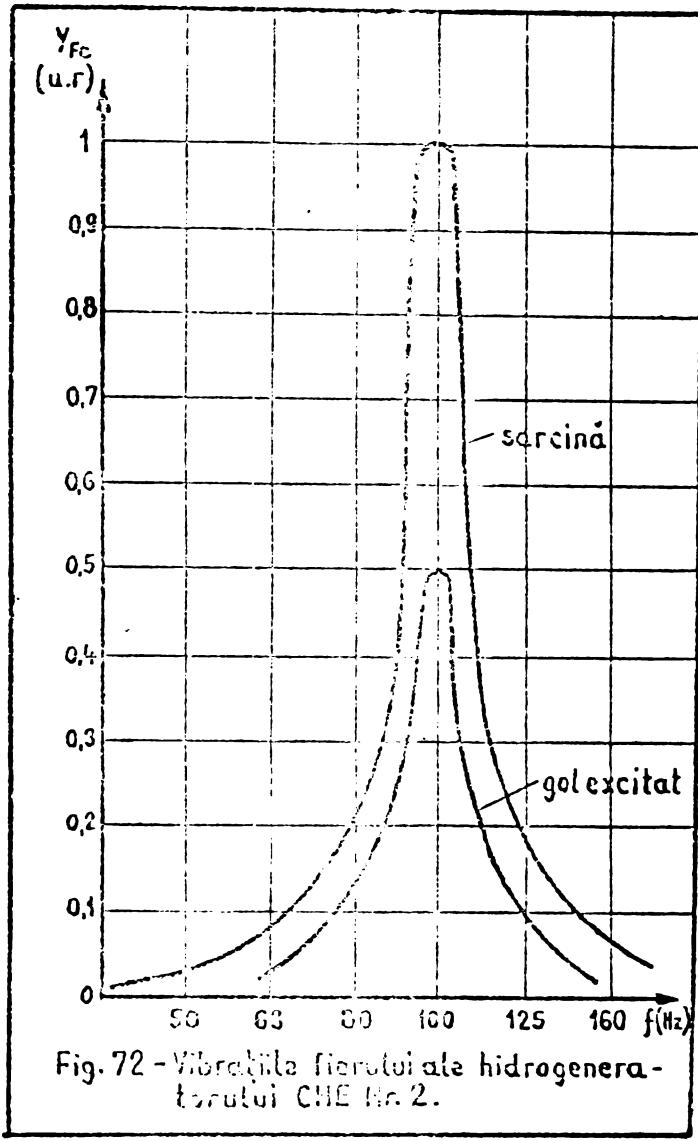


Fig. 72 - Vibratia fierului ale hidrogenatorului CHE Nr. 2.

Examinînd rezultaticele de mai sus obținute la măsurători pentru cele 12 tipuri de hidrogenatoare, se constată următoarele:

- 4 tipuri de hidrogenatoare au nivelul de zgomot global la mersul în sarcină sub limita admisibilă de 85 dB; 6 tipuri depășesc această limită cu valori cuprinse între 0,5-3 dB, iar 2 tipuri au valori foarte mari (hidrogenatorul din CHE Nr. 3 are 95,5 dB, iar cel din CHE Nr. 14 are 95 dB);
- 10 tipuri de hidrogenatoare au spectrogramele zgomotului situate sub curba de egală senzație auditivă  $C_z = 85$  dB, care după normele existente se consideră drept limită admisibilă; hidrogenatorul din CHE Nr. 14 depășește substanțial curba  $C_z = 85$  dB în domeniul

de frecvențe  $75\pm1900$  Hz, iar cel din CHE Nr. 17 - în domeniul  $60\pm190$  Hz.

- spectrogramele de zgombot au valori maxime pentru frecvențe ale căror valori au fost calculate și prezentate în tablourile undelor de forțe magnetice radiale (tab.22-24, 28-31, 35, 38), după cum urmează:

Hidrogenerator din CHE Nr.	Frecvența vîrfurilor Hz	Frecvența calculată Hz
1 .....	$100\pm250$ .....	100
2 .....	120 .....	100
3 .....	120 .....	100
7 .....	$120;1000$ .....	$100;900$
8 .....	$60;1000$ .....	1000
9 .....	$60;500\pm1000$ .....	$700\pm800$
14 .....	$100\pm1000$ .....	$1000\pm1100$
15 .....	70 .....	100
17 .....	$60\pm120;500$ .....	$100;600$

ceea ce confirmă originea electromagnetică a zgomotelor respective; hidrogeneratorul din CHE nr.6 are zgombotul de origine aerodinamică, fapt confirmat de tab.20, de spectrogramă și de tab.27.

- din spectrograma vibrațiilor fierului activ al hidrogeneratorului din CHE Nr.3 rezultă că valorile maxime corespund pentru frecvențele 50, 100, 700 Hz, iar oscilograma vibrațiilor fierului activ statoric al aceluiasi hidrogenerator fig.71 rezultă că valorile maxime au loc pentru frecvența de 750 Hz, valori care se regăsesc pe cale de calcul în tabloul undelor de forțe magnetice radiale tab.24 și anume  $f_r = 100; 700; 800$  Hz.
- vibrațiile fierul activ statoric al hidrogeneratorului din CHE Nr.2, prezentate în fig.

72, au valoarea maximă pentru frecvența de 100 Hz, ceea ce dovedește o suprapunere peste unda fundamentală

- 11 hidrogeneratoare au zgomotul produs de origine electromagnetică, iar 1 hidrogenerator (din CHE Nr.6) are zgomotul de origine aerodinamică, așa după cum rezultă din valorile componentelor de zgomot măsurat prezentate în tab.20.

În concluzie rezultă din cele 12 hidrogeneratoare, 2 hidrogeneratoare satisfac nivelul global admisibil, 10 hidrogeneratoare satisfac curba de egală senzație auditivă  $C_z = 85 \text{ dB}$ , 11 hidrogeneratoare au zgomotul produs de origine electromagnetică, iar 1 hidrogenerator - de origine aerodinamică. De asemenea se constată că valorile calculate pentru frecvențele vîrfurilor de zgomot sau vibrații sunt confirmate prin valorile măsurate.

### 6.3. Metodă de calcul a nivelului de zgomot și vibrații

Pe baza analizei procesului de formare a zgomotului la hidrogeneratoare, a factorilor care-l influențează și a relațiilor de apreciere a efectelor, expuse în prezența lucrare, în cele ce urmează se stabilește o metodă de calcul unitară a nivelului de zgomot și vibrații produs de hidrogeneratoare,

#### 6.3.1 - Forțe magnetice radiale

##### 6.3.1.1 - Tabloul undelor de forțe magnetice radiale

Se întocmește tabloul undelor de forțe magnetice radiale ale armonicelor de cîmp din întrefier, exprimate prin raportul dintre pasul polar al undelor de forță și pasul polar fundamental  $\frac{\tilde{C}_y}{C} = \frac{\lambda_p}{\lambda'_{2p} - \mu' N_1}$  pentru valorile  $\gamma' = 1-25$  și  $\mu' = 0-5$  a căror frecvență se determină cu ajutorul relației  $f_r = \gamma' \cdot 2f_n$ .

- - -

Se iau în considerare undele de forță cu pasul polar cel mai mare.

#### 6.3.1.2 - Tabloul frecvențelor

Se determină numărul de ordine și frecvența undelor de forțe magnetice radiale pentru cazul cel mai dezavantajos, cînd apar unde de forță cu pasul cel mai lung, adică pentru  $\nu' 2p = \mu' N_1 = 0$ , folosindu-se relațiile (82) și (83):

$$\nu' = \frac{\mu' N_1}{2p} \quad f_r = \nu' \cdot 2 \cdot f_n$$

Se întocmeste tabloul frecvențelor undelor de forțe în funcție de  $\nu'$ ,  $\mu'$  și  $r$ .

#### 6.3.1.3 - Numărul de ordine al armonicelor de cîmp

Numărul de ordine al armonicelor de cîmp determinate de cîmpul roții polare raportat la statorul neted, respectiv de crestarea statorului, se determină cu relațiile:

$$\nu' = 2k' + 1 = 2k - 1$$

$$\nu'' = 2k'' + 1 = 4k - 1$$

unde coeficientul  $k$  este dedus din relația (63), adică:

$$k = \frac{N_1 + r}{2p}$$

Cazul cel mai dezavantajos apare pentru  $r = 0$ , dar se recomandă să se ia în considerare domeniul  $r = 0 \div 5$ , pentru care se calculează frecvența undelor de forțe magnetice radiale cu ajutorul relaiei (64), adică:

$$f_r = k \cdot 2f_n$$

#### 6.3.1.4 - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită statorul în funcție de $\alpha_i$

Pentru numărul de ordine  $r$  stabilit, se calculează

valoarea amplitudinii forțelor magnetice radiale specifice, care solicită statorul, în funcție de  $\alpha_i$ , cu ajutorul relației (69), adică:

$$R_{r,sp} = \frac{1}{2\mu_0} B_\delta^2 \frac{k_c-1}{2} \sum_{v'} \sum_{v''} \left[ \left( \frac{i}{v'} \right) \sin \left( v' p \frac{b_i}{2R} \right) \right] \left[ \left( \frac{i}{v''} \right) \sin \left( v'' p \frac{b_i}{2R} \right) \right]$$

Cu ajutorul acestor valori se trasează curbele  $R_{rsp} = f(\alpha_i)$  prin compunerea cărora se obține forță magnetică rezultantă, care solicită statorul în funcție de  $\alpha_i$ .

#### 6.3.1.5 - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită polul, în funcție de $\alpha_i$

Deformarea jugului rotorului este determinată de forța radială specifică care apare în stator, corespunzătoare tălpiei polare, valoare ce se poate calcula cu ajutorul relației (72), adică:

$$R_{rp,sp} = 0,12557 \cdot 10^7 \cdot B_\delta^2 \cdot (k_c-1) \frac{\sin \left( N_1 \cdot \alpha_i \frac{\pi}{2p} \right)}{N_1 \cdot \alpha_i \cdot \zeta}$$

Se trasează curbele  $R_{rp,sp} = f(\alpha_i)$ , care prin compunere dau curba rezultantă a forței magnetice radiale, care solicită polul, în funcție de  $\alpha_i$ .

Prin compunerea curbelor rezultante  $R_{rsp} = f(\alpha_i)$  și  $R_{rp,sp} = f(\alpha_i)$  se obține curba rezultantă  $R_{rrez} = f(\alpha_i)$ , care permite determinarea valorii optime a coeficientului de acoperire polară  $\alpha_i$ , corespunzător pentru cazul cînd forțele radiale se anulează.

Forța  $R_{rp,sp} = 0$  dacă este satisfăcută relația (74), adică:

$$\frac{b_i}{t_i} = \frac{\alpha_i \cdot N_1}{2p} = \text{nr. întreg}$$

#### 6.3.1.6 - Viteza periferică a undelor de forțe magnetice radiale pe diametrul exterior al fierului activ

Se determină cu relația (84), adică:

$$v_{vst} = \frac{0,52 \cdot v' \cdot f \cdot D_{s1}}{v' \cdot 2p - \mu' \cdot N_1} = 0,0525 \frac{\zeta_i'}{\zeta} v_{p,sp} \cdot v'$$

unde:

$$v_{pst} = \frac{\pi \cdot D_{el} \cdot n}{60}$$

$\frac{\tau_{\gamma'}}{\tau}$ , se ia din tabloul undelor de forțe

Dacă:

$v'_{pst} < c = 344 \text{ m/sec}$  .... zgomotul radiat suferă o reducere

$v'_{pst} \geq c = 344 \text{ m/sec}$  .... zgomotul crește cu viteză periferică

### 6.3.1.7 - Tabloul armonicelor fractionare

- Numărul de ordine al armonicelor fractionare se calculează cu relația (87), adică:

$$\gamma = \frac{d \pm 2k}{d}$$

unde  $k = 0, 1, 2, \dots, 10$

Armonicele pentru care  $(d \pm 2k)$  este divizibil cu 3 nu se ia în considerare.

Armonicele fractionare cele mai periculoase au numărul de ordine determinat de relațiile (109), adică:

$$\gamma = \frac{d \pm 2}{d} \quad \gamma = \frac{d \pm 4}{d}$$

- Numărul de ordine și frecvența undelor de forțe magnetice radiale se determină cu relațiile (63) și (64), adică:

$$r = \frac{2p}{d} \left( k - \frac{N_t}{2p} \right) = \frac{2p}{d} \left[ k \cdot d - 3(b \cdot d + c) \right]$$

$$f_r = \gamma \cdot 2f_n = \gamma \cdot 100$$

- Raportul dintre armonica de ordinul  $\gamma$  și fundamentală se poate calcula cu relația (104):

$$K_{\gamma_0} = \frac{F_{\text{rez}}}{F_r} = \frac{\gamma}{\xi_1 \cdot \gamma}$$

unde  $\xi_1, \xi_2$  sunt factorii de împădurare.

Se recomandă următoarele valori admisibile:

$K_{\gamma_0} = 2 \div 3 \%$  ..... hidrogeneratoare fără colivie de amortizare

$K_{\gamma_0} \leq 5 \%$  ..... hidrogeneratoare cu colivie de amortizare

- Frecvența vibrăriilor rotorului se calculează cu relația (114):

$$\omega_{\text{rot}} = \omega_n (\gamma \pm 1)$$

Cu ajutorul acestor valori se întocmește tabloul armonicelor fracționare pentru  $k = \text{eglo}$ .

### 6.3.2 - Vibrăriile statorului

#### 6.3.2.1 - Ajustaj cu joc factorul fierul activ statoric și

parametrii

- Frecvența oscilațiilor proprii ale fierului activ se determină cu relațiile (122), (123), (124), adică:

$$f_{cFe} = \frac{0,18 \cdot 10^{-2}}{R_{j1}} \sqrt{\sum_{j=1}^r \eta_{j1}} \quad \text{pentru } r = 0$$

$$f_{1Fe} = f_{cFe} \cdot \sqrt{\frac{4+4\epsilon}{2+3\epsilon}} \quad \text{pentru } r = 1$$

$$f_{rFe} = f_{cFe} \cdot F_r \cdot \frac{h_{j1}}{R_{j1}^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{42+\epsilon}} \quad \text{pentru } r \geq 2$$

unde:

$F_r$  - se obține din fig. 17 sau tab. 6.

$h_{j1}, R_{j1}$  - înălțimea, respectiv raza medie a jugului sta-

$$\eta_{j1} = \frac{G_{j1}}{r}$$

$$\epsilon = 1 + 2,7\% \cdot \Xi$$

$$\Xi = \frac{1}{12} \left( \frac{h_{j1}}{R_{j1}} \right)^2$$

toric.

- Amplitudinea vibrației radiale a jugului fierului activ pentru cazul cînd  $q = \text{întreg}$ , respectiv  $q = \text{fracționar}$ , se calculează cu ajutorul relațiilor (120) și (121), adică:

$$Y_{rFe} = 0,1144 \cdot 10^7 \cdot \Psi_r \cdot \alpha_i \cdot B_c^2 \cdot D \cdot \frac{L}{L_{Fe}} \left( \frac{R_{j1}}{h_{j1}} \right)^3 \frac{K_E \cdot K_d}{E_{Fe}}$$

$$Y_{rFe} = 0,1144 \cdot 10^7 \cdot \Psi_r \cdot \alpha_i \cdot B_c^2 \cdot D \cdot \frac{L}{L_{Fe}} \left( \frac{R_{j1}}{h_{j1}} \right)^3 \frac{K_E \cdot K_d \cdot K_f}{E_{Fe}}$$

unde:

$$\Psi_r = \frac{1}{(r^2 - 1)^2}, \text{ curbele sînt prezentate în fig.14}$$

$$K_d = \frac{1}{1 - \left( \frac{f_r}{f_{rFe}} \right)^2}, \text{ factorul dinamic.}$$

$f_r, f_{rFe}$  - frecvența undelor de forțe magnetice radiale de ordinul  $r$ , respectiv frecvența de oscilații proprii ale fierului activ.

$$k_f = x_{ad} \cdot k_{\nu_0} \quad k_{\nu_0} = \frac{\xi_r}{\xi_i \cdot \gamma}$$

$x_{ad}$  - reactanța de reacție a indușului după axa longitudinală

$E_{Fe}$  - modulul de elasticitate al fierului activ.

### 6.3.2.2 - Ajustaj rigid între fierul activ statoric și carcasă

- Frecvența oscilațiilor proprii ale carcasei este conform (126):

$$f_{car} = \frac{1}{2\pi} \cdot F_r \sqrt{\frac{2\pi}{\lambda_{car} \cdot G_{car}}}$$

unde  $\lambda_{car}$ ,  $G_{car}$  este elasticitatea, respectiv masa totală a carcasei.

- Frecvența oscilațiilor proprii ale statorului în ansamblu este conform relației (127):

$$f_{rst} = \sqrt{f_{rFe}^2 \cdot \eta_{Fe} + f_{car}^2 \cdot \eta_{car}}$$

unde

$$\eta_{Fe} = \frac{G_{Fe}}{G_{Fe} + G_{car}}$$

$$\eta_{car} = \frac{G_{car}}{G_{Fe} + G_{car}}$$

$G_{car}$  - masa carcăsei

- Amplitudinea vibrării statorului în ansamblu este conform relației (125):

$$Y_{rst} = Y_{rFe} \frac{k'_d}{k_d} \frac{\lambda_{car}}{\lambda_{j1} + \lambda_{car}}$$

unde  $\lambda_{car}$  - este elasticitatea carcăsei.

- Frevența reală a oscilațiilor proprii se va afla în domeniul:

$$f_{rFe} \leq f_{rpr} \leq f_{rst}$$

dar mai aproape de  $f_{rst}$

Pentru evitarea fenomenului de rezonanță rezultă condițiile:

$$f_{rpr} \neq f_r$$

$$f_{rpr} \neq 100 \text{ Hz}$$

Frecvențele oscilațiilor proprii și amplitudinile vibrării se calculează pentru  $r = 0,2,3,4,5,\frac{2p}{d},(2p-N_1)$ , adică pentru undele de forțe magnetice radiale determinate de armonici și de fundamentală.

### 6.3.3 - Zgomotul electromagnetic

- Nivelul de presiune sonoră al componentei de zgomot electromagnetic de ordinul  $r$ , se poate calcula cu relația (141):

$$L_{pr} = 20 \log [9,1 \cdot 10^7 \cdot f_r \cdot \sqrt{P_{rel,r}} \cdot Y_r] \quad [\text{dB}]$$

unde  $f_r$  este frecvența undelor de forțe magnetice radiale, iar  $Y_r$  este amplitudinea simplă a oscilațiilor proprii a ansamblului din stator.

Nivelul de zgomot se calculează pentru  $r=0,2,3,4,5, 2p, 2p-N_1$ , adică pentru frecvențele  $f_r$  și amplitudinile vibrațiilor proprii  $Y_r$  determinate de armonice și de fundamentală. În cazul din urmă  $f_r = 100$  Hz.

Valoarea componentei rezultante se obține prin însumarea componentelor parțiale de ordinul  $r$ , cu ajutorul relației (20):

$$L_{pe} = L_{p1} + \Delta L_{pr}$$

unde  $L_{pr}$  se obține din fig. 3.

Amplitudinea vibrației  $Y_r$  se poate determina pentru cele două cazuri limită și anume:

- Ajustaj cu joc între fierul activ și carcasă, deci strîngere nulă - corespunde  $Y_{rFe}$  - relația (120), (121);
- Ajustaj cu strîngere între fierul activ și carcasă, deci strîngere maximă - corespunde  $Y_{rst}$  - relația (125)

În realitate amplitudinea vibrației se situează în interiorul domeniului determinat de cele două limite, dar mai aproape de  $Y_{rst}$ .

Determinarea pe bază de calcul a valorii reale a amplitudinii vibrației nu este posibilă deoarece pe de o parte nu există certitudine că ajustajul dintre fierul activ și carcasă, prescris în proiect este realizat în fabricație, iar pe de altă parte ajustajul realizat în cursul procesului de fabricație și montaj nu poate fi măsurat.

Pentru rezolvarea acestei probleme se propune de către autor metoda de calcul expusă în cele ce urmează.

Se calculează nivelul de zgomot pentru cele două limite, adică  $L_{pFe}$  și  $L_{pst}$ , pentru care strîngerea dintre fierul activ și carcasă este de  $S=0\%$  respectiv  $S=100\%$ . Pentru un număr de hidrogeneratoare realizate se masoară nivelul de zgomot la regimul de mers în gol excitaz  $L_{ptGE}$  și se determină componenta de zgomot electromagnetic respectivă  $L_{pGE}$ , care se situează în domeniul determinat de cele două limite. Se calculează strîngerea realizată practic, definită prin:

$$S_r = \frac{L_{pFe} - L_{pGE}}{L_{pFe} - L_{pst}} \quad (194)$$

Cu ajutorul acestui strîngeră se poate determina componenta nivelului de zgomot la regimul de mers în gol excitat, sub forma:

$$\begin{aligned} L_{pGE} &= L_{pFe} - S_r(L_{pFe} - L_{pst}) = \\ &= (1 - S_r)L_{pFe} + S_r \cdot L_{pst} \end{aligned} \quad [dB] \quad (195)$$

- Nivelul de intensitate sonoră la distanța de 1 m de la suprafața laterală la punctul de măsură, conform relației (143) este:

$$L_I = 10 \log P_{ac} + 20 \log n.60 + K \quad [dB]$$

unde:

$P_{ac}$  - puterea activă nominală

$n$  - turatarea nominală

$K$  - coeficientul de corecție determinat experimental

### 6.3.4 - Zgomotul aerodinamic

- Nivelul de putere acustică determinat de ventilație se obține din fig.20 pentru valoarea  $[10 \log d_2^2 \cdot n^6]$ .

- Nivelul de presiune sonoră la distanța de 1 m, determinat de ventilatoare, este conform relației (151):

$$L_{ps} = L_{pv} - 14 \quad [\text{dB}]$$

- Turăția specifică a ventilatorului se determină cu ajutorul relației (156), adică:

$$n_s = 23,2 \div \frac{\sqrt{Q_a}}{\sqrt[4]{H_a^3}} n$$

unde:

$Q_a$  - debitul de aer

$H_a$  - presiunea aerului

Avînd valoarea turăției specifice, cu ajutorul fig. 23 se face alegerea corectă a tipului de ventilator.

#### 6.3.5. Zgomotul total

Nivelul de zgomot total se calculează cu ajutorul relației (20):

$$L_{pt} = L_{pem} + \Delta L_p$$

aplicată în mod succesiv, pentru toate cele trei componente  $L_{pem}$ ,  $L_{pa}$ ,  $L_{pm}$ , pentru care  $\Delta L_p$  se obține din fig.3.

#### 6.4 - Calculul zgomotului și vibrațiilor efectuat pentru toate hidrogeneratoarele sincrone proiectate la I.C.P.E.H.

Pe baza metodei de calcul prezentată în cap. 6.3. se efectuează calculul zgomotului și vibrațiilor, pentru toate cele 24 tipuri de hidrogeneratoare verticale sincrone proiectate la ICPEH.

Datele tehnice ale acestor hidrogeneratoare, necesare pentru efectuarea acestor calcule, sunt prezentate în tab. 21.

#### 6.4.1 - Forțele magnetice radiale

##### 6.4.1.1 - Tabloul undelor de forțe magnetice radiale

Se întocmesc tablourile undelor de forțe magnetice radiale ale armonicelor din întrefier exprimate prin raportul dintre pasul polar al undelor de forță și pasul polar fundamental, luându-se în considerare numai undele de forță cu pasul polar cel mai mare, pentru care sunt calculate frecvențe respective. Valorile calculate sunt prezentate în tab. 22-45.

##### 6.4.1.2 - Tabloul frecvențelor

Se calculează frecvențele undelor de forțe magnetice radiale pentru cazul cel mai dezavantajos, cînd  $\gamma' 2p = \mu' N_1 = 0$ .

De asemenea se determină frecvențele undelor de forțe magnetice radiale pentru numărul de ordine:

$$r = 2p, \frac{2p}{d}, 0,1,2,3,4,5$$

Valorile acestor frecvențe sunt prezentate în tab. 46, 47.

##### 6.4.1.3 - Numărul de ordine al armonicelor de cîmp

Se determină numărul de ordine al armonicelor de cîmp produse de cîmpul roții polare raportat la statorul neted, respectiv de creșterea storului, pentru cazul cel mai dezavantajos cînd  $r=0$ . Valorile calculate sunt prezentate în tab. 48.

##### 6.4.1.4 - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice a statorului

Se calculează amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită statorul, în funcție de  $\alpha_i$  pentru cazul cel mai dezavantajos cînd  $r=0$ . Valorile calculate sunt prezentate în tab. 48. Cu ajutorul acestor valori se trasează curbele  $R_{osp} = f(\alpha_i)$  prezentate în fig. 73-96.

#### 6.4.1.5 - Amplitudinea forței magnetice radiale specifice a polului

Pentru același caz, cînd  $r=0$ , se calculează amplitudinea forței magnetice radiale specifice, care solicită polul, în funcție de  $\alpha_i$ , iar valorile calculate sunt prezentate în tab.48, cu ajutorul cărora se trasează curbele  $R_{psp} = f(\alpha_i)$  prezentate în fig.73-96.

Prin compunerea celor două curbe  $R_{osp} = f(\alpha_i)$  și  $R_{psp} = f(\alpha_i)$  se obține curba rezultantă  $R_{rez} = f(\alpha_i)$ , cu ajutorul căreia se determină valoarea optimă a coeficientului de acoperire polară  $\alpha_i$ , care sunt prezentate de asemenea în tab.48 unde sunt expuse și valorile coeficientului  $\alpha_i$  adoptat în proiecte,

#### 6.4.1.6 - Viteza periferică a undelor de forțe magnetice radiale

Viteza periferică a undelor de forțe magnetice radiale pe diametrul exterior al fierului activ statoric are valorile prezentate în tab.48. Pentru cazurile unde  $v_{y,t} < 344$  m/sec. zgomotul radiat va suferi o diminuare, iar pentru cazurile unde  $v_{y,st} \geq 344$  m/sec. zgomotul radiat va crește cu viteză periferică.

#### 6.4.1.7 - Tabloul armonicelor fractionare

Pentru hidrogeneratoarele care au înfășurări fractionare se calculează toate mărimele care caracterizează armonicele fractionare adică  $\gamma$ ,  $K_{y_0}$ ,  $f_r$ ,  $f_{y,rot}$  ale căror valori sunt prezentate în tab.49.

#### 6.4.2 - Vibratiile statorului

Calculul vibratiilor statorului constă în determinarea frecvențelor de oscilație proprie în vederea evitării fenomenului de rezonanță cu frecvențele undelor de forțe magnetice radiale și a amplitudinilor vibratiilor care sunt nece-

sare pentru evaluarea nivelului de zgomot. Aceste mărimi se calculează pentru cele două cazuri limită și anume:

- Ajustaj cu joc între fierul activ și carcasă,
- Ajustaj rigid între fierul activ și carcasă.

iar valorile obținute sunt prezentate în tab.50-52 și tab.54-63. Frecvențele de rezonanță determinate de armonicele fractionare sunt prezentate în tab.53.

#### 6 .4.3 - Zgomotul electromagnetic

- Nivelul de zgomot determinat de armonicele de cîmp, deci pentru  $f_r \neq 100$  Hz, în cazul ajustajului cu joc  $L_{prFe}$ , respectiv cu strîngere  $L_{prst}$  are valorile prezentate în tab.64-65, iar cel determinat de fundamentală deci pentru  $f_r = 100$  Hz, pentru cele două cazuri limită  $L_{prFeo}$  și  $L_{prsto}$  are valorile prezentate în tab.66-67.
- Valorile componentelor predominante și nivelul de zgomot electromagnetic resultant pentru cele două cazuri limită sunt prezentate în tab.68.

- Valorile strîngerilor realizate între fierul activ și carcasă, determinate cu ajutorul nivelului de zgomot măsurat la 12 tipuri distincte de hidrogeneratoare aflate în exploatare, sunt prezentate în tab.69. Reprezentarea acestor strîngerăi se face în fig.99, de unde rezultă următoarele valori caracteristice:

$$S_{rmin} = 90,8 \%$$

$$S_{rmed} = 94 \%$$

$$S_{rmax} = 97,6 \%$$

- Nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{pem}$  calculat pentru strîngerea medie  $S_r = 0,94$  are valorile prezentate în tab.68.

- Nivelul de intensitate sonoră  $L_I$ , la distanța de

1 m de la suprafața laterală la punctul de măsură, corectat cu coeficientul K determinat experimental, este reprezentat grafic în fig.101, de unde pentru unele hidrogeneratoare sînt extrase valorile prezentate în tab.71.

#### 6.4.4 - Zgomotul aerodinamic

Nivelul de presiune sonoră la distanța de 1 m, determinat de ventilatoare  $L_{pv}$ , turăția specifică  $n_s$  și tipul de ventilator indicat, sînt prezentate în tab.70.

#### 6.4.5 - Zgomotul total

Valorile calculate ale nivelului de zgomot total la regimul de mers în gol excitat, sînt prezentate în tab.71 în care sînt calculate și abaterile valorilor calculate față de cele măsurate. În fig.100 sunt reprezentate abaterile valorilor calculate pentru  $L_{ptm}$ ,  $L_{pt}$  și  $L_i$  față de cele măsurate.

Tabela 21 ~ Datele tehnice ale hidrogeneratoarelor verticale sincrone

	P <sub>ap</sub> (KVA)	n (rpm)	2p (poli)	D <sub>el</sub> (mm)	D (mm)	L (mm)	L <sub>Fe</sub> (mm)	δ (mm)
1.	8500	250	24	3750	3300	1000	754	432
2.	12500	136,4	44	6020	5600	950	735	400
3.	6200	214,3	28	4150	3750	650	512	421
4.	25000	166,7	36	6360	5800	1000	753	505
5.	5000	428,6	14	2750	2250	820	632	505
6.	25500	300	20	4200	3600	1250	976,5	565,2
7.	4300	136,4	44	4240	3900	450	418	278,5
8.	8850	214,3	28	3820	3400	880	679	381,5
9.	26000	100	60	8000	7500	950	744	392,5
10.	21000	93,75	64	7950	7500	900	707	368
11.	42500	107	56	8400	7900	1000	788	443
12.	90000	600	10	3900	3050	2150	1700	960
13.	85000	428,6	14	4630	3730	1600	1265	835
14.	185000	375	16	5600	4600	2450	1900	903
15.	190000	71,5	34	14800	14190	1750	1340	531
16.	5800	600	10	2600	2100	550	420	660
17.	6400	166,7	36	4260	3894	660	521	340
18.	81000	600	10	3900	3000	1790	1396	942,47
19.	186000	500	12	4900	3850	2500	1960	1007,9
20.	34000	750	8	2630	2100	1590	1200	824,6
21.	62000	375	16	4230	3550	1670	1352	697
22.	30000	100	60	7935	7500	950	744	392,5

23.	22000	93,75	64	7880	7500	875	684	368
24.	19400	187,5	32	4770	4300	1050	857,5	422

$\frac{N_1}{N_2}$	$N_1$ (crest.)	$q$ (crest/pd, $\delta$ )	$t_1$ (mm)	$\frac{2p}{d}$	$S_{\bar{Z}}$ (u.r)	$\xi_1$ (u.r)	$x_{ad}$ (u.r)	$B_{\delta}$ (Tesla)
1.	270	3 3/4	33,4	6	0,8	0,913	0,92	0,72
2.	312	2 4/11	56,4	4	0,846	0,932	0,717	0,718
3.	210	2 1/2	56,2	14	0,8	0,962	0,81	0,637
4.	324	3	56,2	-	0,78	0,903	0,845	0,7095
5.	132	3 1/7	53,5	2	0,849	0,935	0,788	0,636
6.	210	3 1/2	51,5	10	0,857	0,9359	0,982	0,779
7.	360	2 6/11	34	4	0,855	0,935	0,878	0,605
8.	288	3 3/7	37,1	4	0,834	0,942	0,829	0,725
9.	432	2 2/5	54,5	9	0,833	0,93	0,72	0,722
10.	504	2 5/8	46,8	8	0,86	0,94	0,668	0,706
11.	612	3 9/14	40,5	4	0,824	0,919	0,842	0,638
12.	180	6	53,2	-	0,835	0,925	0,912	0,9104
13.	126	3	93	-	0,89	0,945	0,845	1
14.	168	3 1/2	86	8	0,857	0,975	0,91	0,9959
15.	756	3	59	-	0,778	0,902	0,916	0,734
16.	144	4 4/5	45,8	2	0,833	0,925	0,925	0,745
17.	216	2	56,6	-	0,833	0,9215	0,662	0,7475
18.	120	4	78,54	-	0,833	0,925	1,097	0,8948
19.	144	4	84	-	0,833	0,926	1,047	0,93
20.	108	4 1/2	86	4	0,81	0,915	1,095	0,8367
21.	228	4 3/4	48,914	4	0,86	0,93	0,964	0,8306
22.	432	2 2/5	54,5	12	0,833	0,93	0,84	0,722
23.	504	2 5/8	46,8	8	0,86	0,94	0,693	0,717
24.	300	3 1/8	45	4	0,827	0,925	0,786	0,8335

	$K_c$	$h_{jl}$ (mm)	$R_{jl}$ (mm)	$\alpha_i$	$b_p$ (mm)	$\frac{b_i}{t_1}$ (u.r)	$\lambda_{jl}$ ( $\frac{m}{N}$ )	$\lambda_{car}$ $\times 10^{-7}$ { $\frac{m}{N}$ }
1.	1,2	122	1814	0,71	307	8	0,533	1,1216
2.	1,21	110	3010	0,715	286	5,07	3,411	1,3154
3.	1,19	126	2025	0,725	302	5,37	0,9922	0,9534
4.	1,218	140,7	3115	0,714	360	6,4	1,7631	1,3256
5.	1,21	140	1235	0,72	364	6,8	0,13256	1,3868
6.	1,197	161	2019,5	0,69	390	7,28	0,2478	0,9687
7.	1,295	69,7	2085	0,7	195	5,75	7,8518	1,2236
8.	1,267	95	3720	0,721	275	7,4	10,82	1,2338
9.	1,22	104,7	4000	0,705	277	5,1	9,1713	2,3453
10.	1,21	93,7	3975	0,7	258	5,5	13,2135	3,0183
11.	1,192	142	4129	0,745	330	8,15	3,8178	3,1713
12.	1,14	329	1815	0,73	700	13,15	0,0122	0,3569
13.	1,223	310	2161	0,73	610	6,55	0,0326	0,3467
14.	1,032	323,7	2638	0,72	650	7,55	0,0346	0,3569
15.	1,168	162	7359	0,716	380	6,45	8,5595	0,3569
16.	1,203	152	1300	0,67	442	7,95	0,1825	1,4276
17.	1,334	84	2046	0,66	224	3,96	3,3936	1,07
18.	1,1013	295,5	1802,5	0,67	630	8,04	0,0204	1,6825
19.	1,1	358	2271	0,724	730	8,7	0,0163	0,3569
20.	1,13	255	1312,5	0,67	550	6,4	0,01427	0,2345
21.	1,1056	212,7	2000,3	0,76	530	10,8	0,0755	0,3212
22.	1,208	99,2	3967,5	0,705	277	5,09	10,5225	2,65
23.	1,197	91,2	3940	0,7	258	5,51	14,425	2,273
24.	1,211	122	2369	0,75	316	7,02	1,0452	1,0197

	$G_{j1}$ (kg)	$G_{Fel}$ (kg)	$G_{Gul}$ (kg)	$G_{car}$ (kg)	$d_{2v}$ (mm)	$Q_a$ ( $m^3/s$ )	$H_a$ ( $\frac{N}{m^2}$ )	$r=2p-x_1$
1.	7650	11170	2730	14416	3190	11	392	- 246
2.	11950	17690	4480	24200	5520	30	314	- 268
3.	5040	7640	600	15000	3630	19,6	515	- 182
4.	16650	26100	5660	29700	5580	48	598	- 298
5.	5850	8070	1410	7800	2228	15	677	- 118
6.	15540	23150	4125	12312	3000	22	382,5	- 190
7.	3200	5250	1900	5600	3325	7,6	278,5	- 316
8.	6190	9850	2242	8400	3210	11,2	353	- 260
9.	15500	26350	7400	24000	7430	29	392	- 372
10.	13100	22100	5960	25000	7370	27,5	433,5	- 440
11.	22500	32400	7500	27700	-	-	-	- 556
12.	48600	58850	5820	21800	2738	54,5	1491	- 170
13.	40400	52940	6100	22500	3300	49,2	1461	- 112
14.	79550	109630	11157	21885	4080	100	1540	- 152
15.	48000	126500	34600	127215	-	108	235,4	- 672
16.	3840	5110	2300	5327	1600	6,7	294	- 134
17.	4170	7330	1640	9400	3770	11	316	- 180
18.	41450	53000	6380	21700	2600	52	1336	- 110
19.	76500	98300	10000	32000	3450	92	1814	- 132
20.	19700	25850	3160	11000	1870	32,5	1550	- 100
21.	28000	37000	5450	13600	3290	21,8	1079	- 212
22.	14500	23200	8450	24000	7450	29	392	- 372
23.	12260	18800	5800	23000	7430	25,6	343	- 440
24.	12000	18270	3100	15000	4144	18	784,5	- 268

Tabela 22 - Hidrogeneratorul Nr. 1

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	4	5	$f_r$ [Hz]
1	1	-0,097	-0,046	-0,03	-0,023	-0,013		100
2	0,5							
10		-0,8						
11		-4						1100
12		1,3						1200
22		-2						2200
23		+2						2300
24		0,66						
25	0,04	0,073	0,4	-0,11	-0,05	-0,03		

Tabela 24 - Hidrogeneratorul Nr. 3

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
2	0,5					
7		-2				700
8		+2				800
14			-1			1400
15			$\infty$			1500
16			+1			1600
22			-2			2200
23			+2			2300
25	0,04	0,05	0,1	0,4		

Tabela 26 - Hidrogeneratorul Nr. 5

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
9		-2,33				900
10		1,75				1000
18			-1,16			1800
19			7			1900
25	0,04	0,064	0,162	-0,304		

Tabela 23 - Hidrogeneratorul Nr. 2

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1	-0,164	-0,075	-0,049		100
2	0,5					
6		-0,916				
7		-11				700
8		1,1				800
13			-0,846			
14			-5,5			1400
15			1,22			1500
20				-0,78		
21				-0,66		2100
22				1,375		2200
25	0,04	0,055	0,09	0,268		

Tabela 25 - Hidrogeneratorul Nr. 4

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
8		-1				800
9		$\infty$				900
10		+1				1000
17			-1			1700
18			$\infty$			1800
19			+1			1900
25	0,04	0,06	0,14	0,5		

Tabela 27 - Hidrogeneratorul Nr. 6

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
10		-2				1000
11		+2				1100
20			-1			2000
21			$\infty$			2100
22			+1			2200

Tabela 28 - Hidrogeneratorul Nr. 7

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
8		-5,5				300
9		+1,22				900
16			-2,75			1600
17			+1,57			1700
25				+2,2		2500

Tabela 29 - Hidrogeneratorul Nr. 8

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
10		-3,5				1000
11		+1,4				1100
20			-1,75			
21				+2,33		2100
25	0,04	0,068	0,225	-0,17		

Tabela 30 - Hidrogeneratorul Nr. 9

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
7		-5				700
8		+1,25				800
14			-2,5			1400
15			+1,66			1500
21				-1,66		2100
22				+2,5		2200
25	0,04	0,056	0,094	0,294		

Tabela 31 - Hidrogeneratorul Nr. 10

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
7		-1,14				
8		+8				800
15			-1,33			
16			+4			1600
23				-1,6		
24					+2,66	2400
25	0,04	0,058	0,108	0,727		

Tabela 32 - Hidrogeneratorul Nr. 11

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
10		-1,07				
11		+14				1100
21			-1,16			
22			7			2200
25	0,04	0,07	0,318	-0,126		

Tabela 33 - Hidrogeneratorul Nr. 12

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					100
17		-1				1700
18		$\infty$				1800
19		+1				1900
25	0,04	0,14	-0,09	-0,03		

Tabela 34 - Hidrogeneratorul Nr.13

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
8		-1				800
9		$\infty$				900
10		+1				1000
17			-1			1700
18			$\infty$			1800
19			+1			1900

Tabela 35 - Hidrogeneratorul Nr. 14

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
10		-2				1000
11		+2				1100
20			-1			2000
21			$\infty$			2100
22			+1			2200
25		0,04	0,0689	0,25	-0,153	

Tabela 36 - Hidrogeneratorul Nr. 15

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
8		-1				800
9		$\infty$				900
10		+1				1000
17			-1			1700
18			$\infty$			1800
19			+1			1900

Tabela 37 - Hidrogeneratorul Nr. 16

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
14		-2,5				1400
15		+1,66				1500
25		0,04	0,094	-0,26	-0,055	

Tabela 38 - Hidrogeneratorul Nr. 17

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
5		-1				500
6		$\infty$				600
7		+1				700
11			-1			1100
12			$\infty$			1200
13			+1			1300
17			-1			1700
18			$\infty$			1800
19			+1			1900
23				-1		2300
24				$\infty$		2400
25				+1		2500

Tabela 39 - Hidrogeneratorul Nr. 18

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r[\text{Hz}]$
1	1					400
11		-1				1100
12		0				
13		+1				1300
23			-1			2300
24			0			
25			+1			2500

INSTITUTUL NAȚIONAL  
TEHNICĂ  
SISTEME DE MEDIU

Tabela 40 - Hidrogeneratorul Nr. 19

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	$f_r$ [Hz]
1	1				100
11			-1		1100
12			0		
13			+1		1300
23				-1	2300
24				0	
25				+1	2500

Tabela 41 - Hidrogeneratorul Nr. 20

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	$f_r$ [Hz]
1	1				100
13			-2		1300
14			+2		1400
25	0,04	0,087		-0,5	

Tabela 42 - Hidrogeneratorul Nr. 21

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	$f_r$ [Hz]
1	1				100
14			-4		1400
15			1,33		1500

Tabela 43 - Hidrogeneratorul Nr. 22

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
7			-5			700
8			1,25			800
14				-2,5		1400
15				1,66		1500
21					-1,67	2100
22					2,5	2200

Tabela 44 - Hidrogeneratorul Nr. 23

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	0,5					100
7			-1,14			
8			8			800
9			0,88			
15				-1,33		
16				4		1600
17				0,8		
23					-1,6	
24					2,67	2400
25					0,727	

Tabela 45 - Hidrogeneratorul Nr. 24

$\gamma'$	$\mu'$	0	1	2	3	$f_r$ [Hz]
1	1					100
9			-2,67			900
10			1,6			1000
11			0,6			
18				-1,33		
19				4		1900
20				0,8		

**Tabela 46 - Tabloul frecvențelor undelor de forțe magnetice radiale, pentru cazul pasului polar cel mai lung adică,  $\gamma' 2p - \mu' N_1 = 0$**

n	$\mu' = 1$	$\mu' = 2$			$\mu' = 3$			$\mu' = 4$			$\mu' = 5$			$\mu' = 6$		
		$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	$\gamma'$	$f_r$ [Hz]	
1.	11,25	1125	22,5	2250	33,75	3375	45	4500	56,25	5625	67,5	6750				
2.	7,09	709	14,18	1418	21,27	2127	28,36	2836	35,45	3545	42,54	4254				
3.	7,5	750	15	1500	22,5	2250	30	3000	37,5	3750	45	4500				
4.	9	905	18	1800	27	2700	36	3600	45	4500	54	5400				
5.	9,43	943	18,85	1885	28,28	2828	37,7	3770	47,13	4713	56,56	5656				
6.	10,5	1050	21	2100	31,5	3150	42	4200	52,5	5250	63	6300				
7.	8,18	818	16,36	1636	24,54	2454	32,72	3272	40,90	4090	49,08	4908				
8.	10,28	1028	20,57	2057	30,85	3085	41,14	4114	51,42	5142	61,70	6170				
9.	7,2	720	14,4	1440	21,6	2160	28,8	2880	36	3600	43,2	4320				
10.	7,87	787	15,75	1575	23,62	2362	31,5	3150	39,35	3935	47,22	4722				
11.	10,93	1093	21,85	2185	32,78	3278	43,7	4370	54,63	5463	65,56	6556				
12.	18	1800	36	3600	54	5400	72	7200	90	9000	108	10800				
13.	9	900	18	1800	27	2700	36	3600	45	4500	54	5400				
14.	10,5	1050	21	2100	31,5	3150	42	4200	52,5	5250	63	6300				

15.	5,43	543	10,85	1085	16,28	1628	21,7	2170	27,13	2713	32,56	3256
16.	14,4	1440	28,8	2880	43,2	4320	57,6	5760	72	7200	86,4	8640
17.	6	600	12	1200	18	1800	24	2400	30	3000	36	3600
18.	12	1200	24	2400	36	3600	48	4800	60	6000	72	7200
19.	12	1200	24	2400	36	3600	48	4800	60	6000	72	7200
20.	13,5	1350	27	2700	40,5	4050	54	5400	67,5	6750	81	8100
21.	14,25	1425	28,5	2850	42,75	4275	57	5700	71,25	7125	85,5	8550
22.	7,2	720	14,4	1440	21,6	2160	28,8	2880	36	3600	43,2	4320
23.	7,87	787	15,75	1575	23,62	2362	31,5	3150	39,37	3937	47,24	4724
24.	9,33	933	18,75	1875	28,13	2813	37,5	3750	46,88	4688	56,26	5626

Tabela 47 - Frecvențele undelor de forțe magnetice  $f_r$  [Hz].

$N_r$ current	$r=0$	$r=1$	$r=2$	$r=3$	$r=4$	$r=5$	$r=2p$	$r=\frac{2p}{d}$	$r=2p-N_1$
1.	1125	1129	1133	1137	1141	1146	1225	1150	100
2.	709	711	713	716	718	720	809	718	"
3.	750	753	757	760	764	768	850	800	"
4.	900	903	906	909	911	914	1000	-	"
5.	943	950	957	964	971	978	1043	957	"
6.	1050	1055	1060	1065	1070	1075	1150	1100	"
7.	818	820	822	825	827	830	918	827	"
8.	1028	1032	1036	1040	1044	1048	1128	1043	"
9.	720	722	723	725	727	729	820	733	"
10.	787	789	791	792	794	795	887	800	"
11.	1093	1095	1096	1098	1100	1102	1192	1100	"
12.	1800	1810	1820	1830	1840	1850	1900	-	"
13.	900	907	914	921	928	935	1000	-	"
14.	1050	1056	1063	1069	1075	1081	1150	1100	"
15.	900	901	902	903	905	907	1000	-	"
16.	1440	1450	1460	1470	1480	1490	1540	1460	"
17.	600	603	606	608	611	614	700	-	"
18.	1200	1210	1220	1230	1240	1250	1300	-	"
19.	1200	1208	1217	1225	1234	1242	1300	-	"
20.	1350	1363	1375	1388	1400	1413	1450	1400	"
21.	1425	1431	1437	1450	1456	1456	1525	1450	"
22.	720	722	723	725	727	728	820	740	"
23.	787	789	791	792	794	795	887	800	"
24.	937	941	944	947	950	953	1037	950	"

Tabela 48. Numărul de ordine al armonicelor de cîmp pentru cazul  $r=0$ , amplitudinea forței magnetice radiale specifice care solicită statorul și polul, coeficientul de acoperire polară optim și viteza periferică a undelor de forțe pe diametrul exterior al fierului activ statoric

Nr. current inducție	k	$f_R$ [Hz]	$k'$	$k''$	$\gamma'$	$\gamma''$	R <sub>0</sub> , sp		α <sub>i</sub> = 0,65	α <sub>i</sub> = 0,75
							$\alpha_i = 0,6$	$\alpha_i = 0,7$		
1.	11,25	1125	10,75	22	20,5	87	5,6	9,75	- 11,6	- 14,45
2.	7,09	709	6,59	13,68	12,18	53,73	- 23,7	7,8	15,8	39,9
3.	7,5	750	7	14,5	13	57	3,39	22,5	- 6,33	- 12,5
4.	9	900	8,5	17,5	16	69	15,3	- 18,35	- 13,8	0
5.	9,423	94,3	8,93	13,36	16,85	72,43	- 1,8	7,73	6,23	- 9,35
6.	10,5	1050	10	20,5	19	81	- 16,4	11,1	19,8	- 9
7.	8,18	818	7,68	15,86	14,36	62,45	24,4	27,6	1,23	- 36
8.	10,28	1028	9,73	20,07	18,57	79,29	20,7	- 19,6	- 23,6	- 2,68
9.	7,2	720	6,7	13,9	12,4	54,6	- 39	- 32,1	- 1,66	49
10.	7,875	787	7,38	15,25	13,75	60	0	- 41	0	- 14,7
11.	10,93	1093	10,43	21,36	19,85	84,43	3,15	- 25,3	- 4,34	22,6
12.	18	1800	17,5	35,5	34	141	4,38	0	2,94	0
13.	9	900	8,5	17,5	16	69	31	- 37,4	28,3	0
14.	10,5	1050	10	20,5	19	81	- 4,36	3	5,33	- 3,47

15.	9	900	8,5	17,5	16	69	12,7	- 15,1	- 11,45	0
16.	14,4	1440	13,9	28,3	26,8	112,2	- 9,95	9,47	8,32	0,44
17.	6	600	5,5	11,5	10	45	0	- 84,6	- 94	- 36,6
18.	12	1200	11,5	23	22	93	- 3,76	- 3,63	- 10	5,1
19.	12	1200	11,5	23,5	22	93	- 4,01	- 3,88	- 10,7	5,45
20.	13,5	1350	13	26,5	25	105	7,58	1,635	3,04	7,5
21.	14,25	1425	13,75	23	26,5	111	1,15	1,74	- 2,76	1,51
22.	7,2	720	6,7	13,9	12,4	54,6	- 37,3	- 3,62	- 15,8	/
23.	7,375	7375	7,375	15,25	13,75	60	0	- 40.	0	- 19
24.	9,375	9375	8,87	18,25	16,75	72	2,62	36,7	10,2	0

Continuare la Tabela - 43

$R_p, sp$	$[N/m^2]$			$\alpha_i$	adoptat în pro- iect	$b_i$ $t_1$ (ur)	$v_{\gamma, st}$ (m/s)
$\alpha_i = 0,6$	$\alpha_i = 0,65$	$\alpha_i = 0,7$	$\alpha_i = 0,75$	optim calc.			
13,43	-14,48	- 0,62	14,65	0,745	0,71	8	178
12,6	15,9	1,718	-11,9	0,62	0,715	5,07	273
19,6	6,86	-11,9	-14,5	0,68	0,725	5,37	61
-13,6	- 5,95	9,68	8,13	0,718	0,714	6,4	46
-24	9,79	22,1	- 4,9	0,6925	0,72	6,8	107
17,4	10,3	- 16,45	- 6,55	0,73	0,69	7,28	120
- 6,43	-17,85	- 15	7,7	0,67	0,7	5,75	110
14,1	21	- 13,85	-17,2	0,65	0,721	7,4	124
12,2	11,15	- 1,55	-11	0,7025	0,705	5,1	121
9,16	- 4	-10,22	- 2,8	0,6075	0,7	5,5	206
10,45	- 3,1	- 8,1	4,9	0,72	0,745	8,15	598
8	10,6	11,7	-11,475	0,73	0,73	13,15	195
-43	-18,8	31,2	25,6	0,675	0,73	6,55	86
3,6	3,19	- 3,4	- 1,35	0,72	0,72	7,55	200
- 4,58	- 2	3,32	2,72	0,75	0,716	6,45	46
22,8	-20,9	5,38	11,9	0,6675	0,67	7,95	233
-51,5	-15,35	32,9	43,42	0,7475	0,66	3,96	22
-10,8	- 9,9	12,45	0	0,6975	0,67	8,04	131
- 9,02	- 8,25	9,75	0	0,715	0,724	8,7	138
6,75	13	-18,5	6,7	0,675	0,67	6,4	261
9,68	-6,55	- 0,635	6,5	0,7175	0,76	10,8	384
11,56	10,6	- 1,46	- 9,3	0,725	0,705	5,09	120
8,85	- 3,95	- 9,95	- 2,7	0,605	0,7	5,51	204
-22,8	6,56	20,7	- 1,915	0,75	0,75	7,02	93

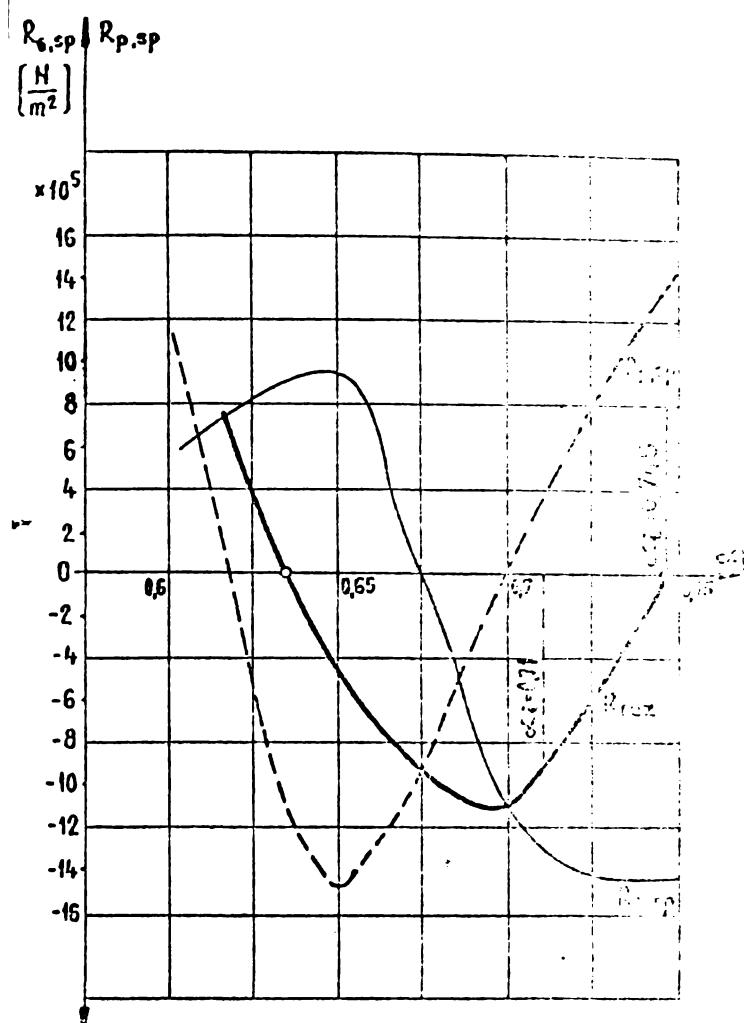


Fig. 73 - Hidrogeneratorul Nr. 1

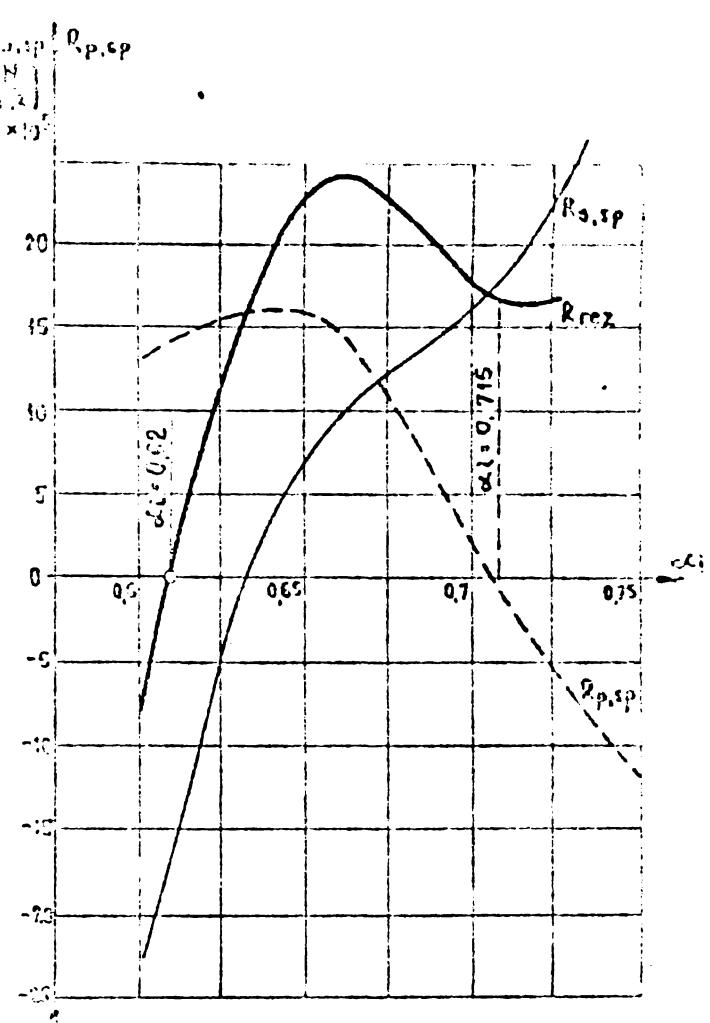


Fig. 74 - Hidrogeneratorul Nr. 2

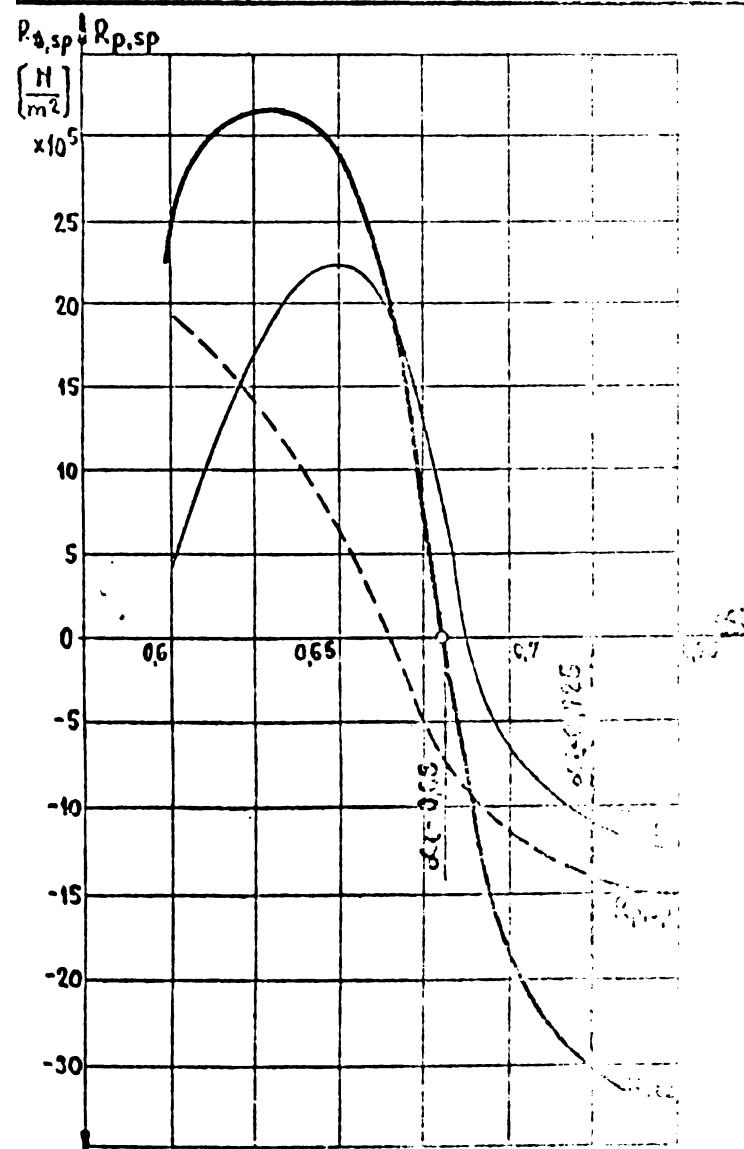


Fig. 75 - Hidrogeneratorul Nr. 3

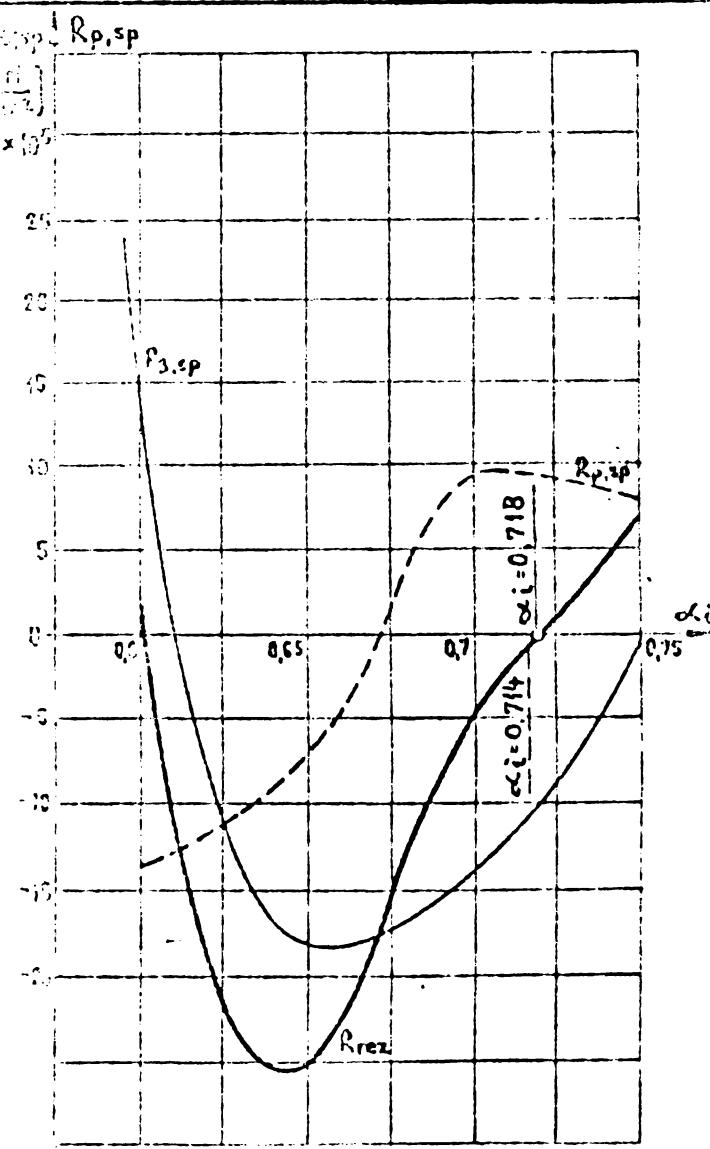


Fig. 76 - Hidrogeneratorul Nr. 4

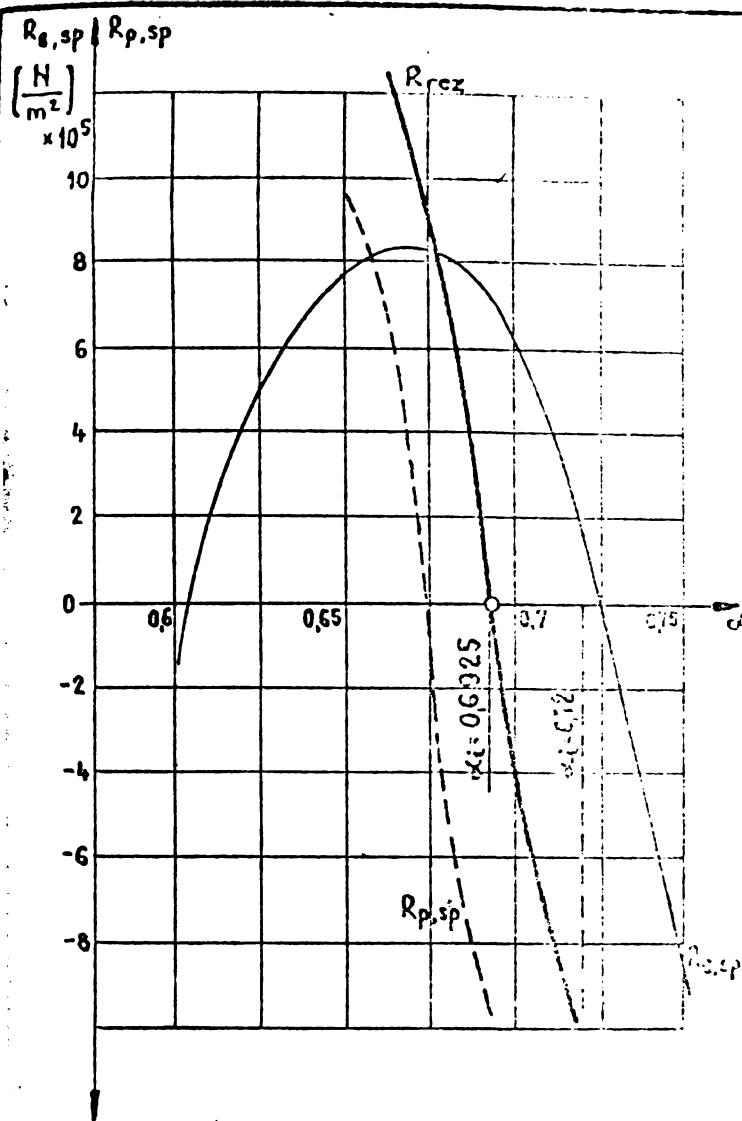


Fig. 77 - Hidrogeneratorul Nr. 5

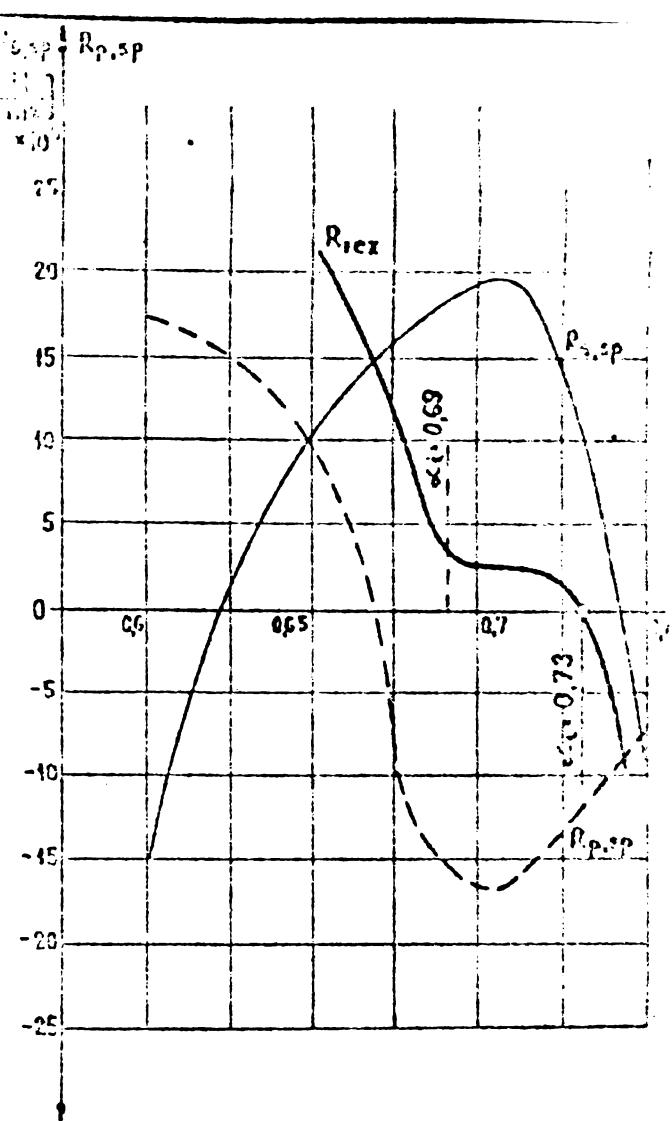


Fig. 78 - Hidrogeneratorul Nr. 6

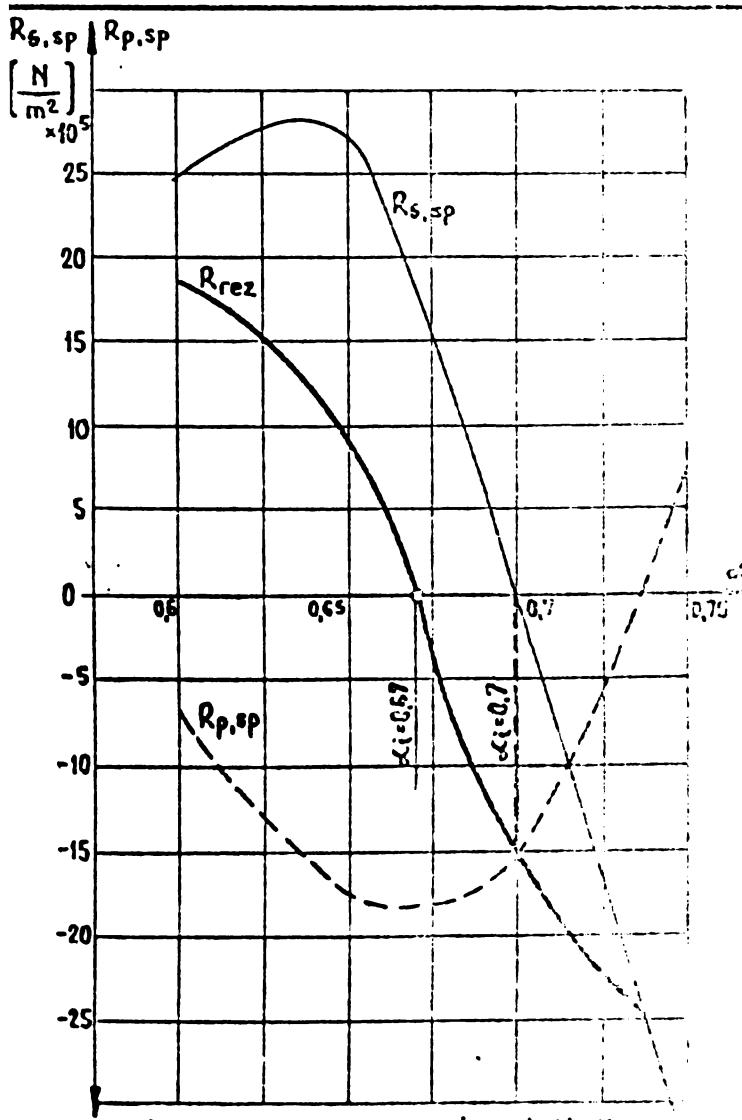


Fig. 79 - Hidrogeneratorul Nr. 7

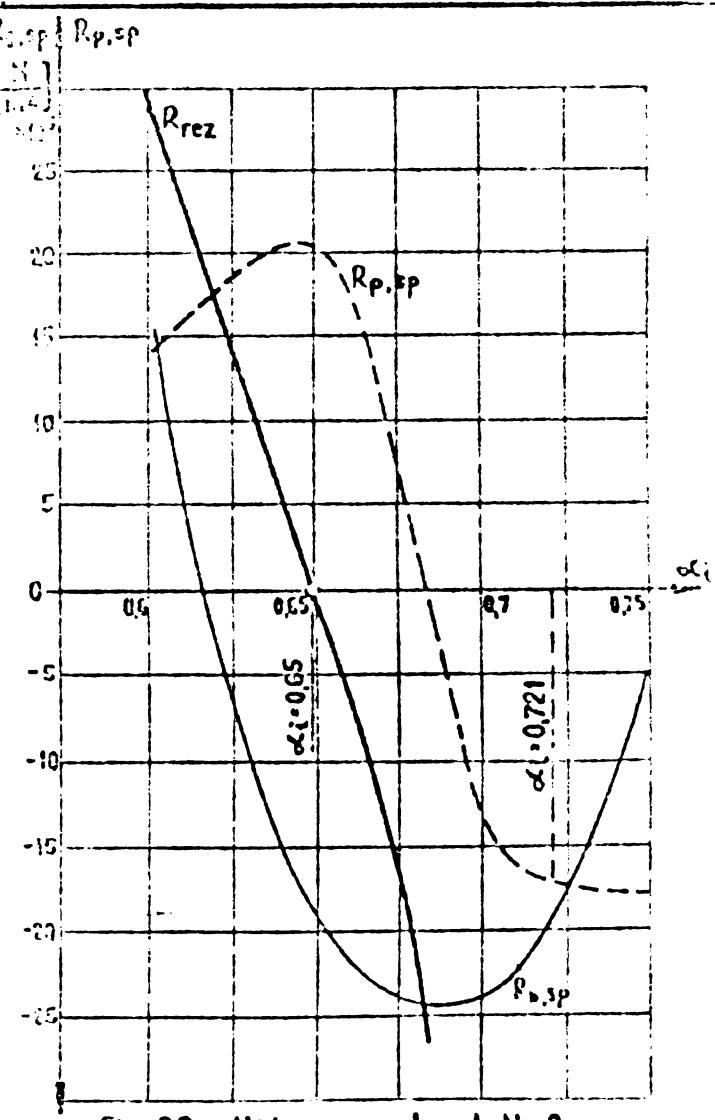


Fig. 80 - Hidrogeneratorul Nr. 8

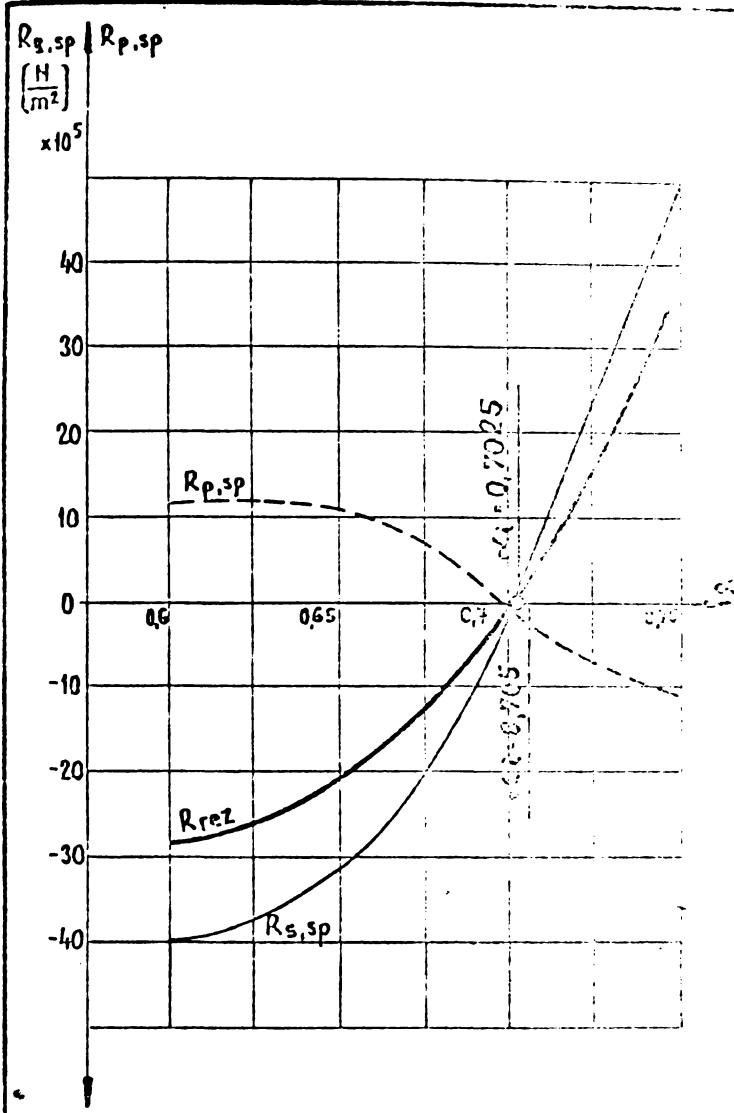


Fig. 81 - Hidrogeneratorul Nr. 5

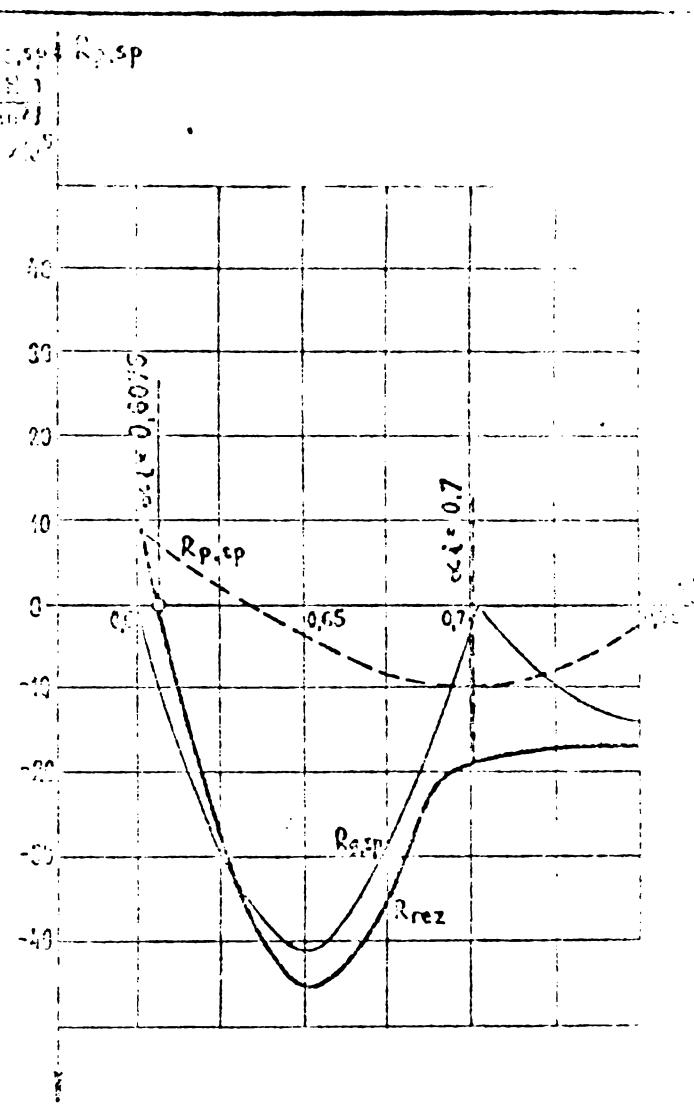


Fig. 82 - Hidrogeneratorul Nr. 10

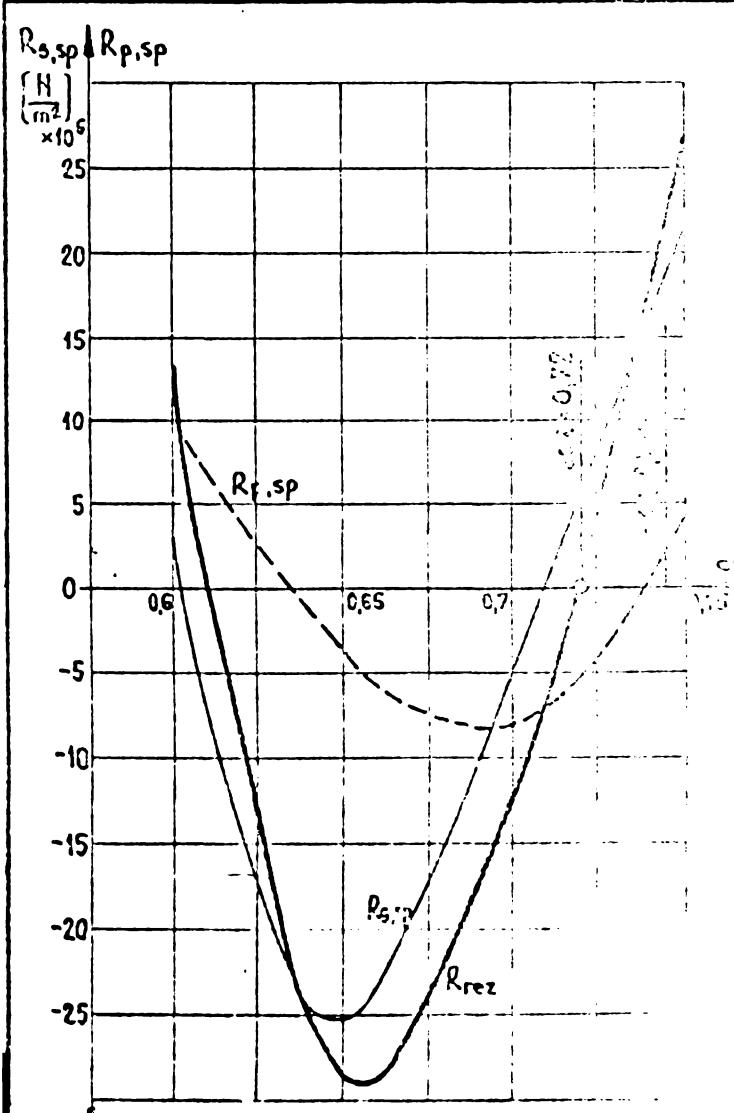


Fig. 83 - Hidrogeneratorul Nr. 11

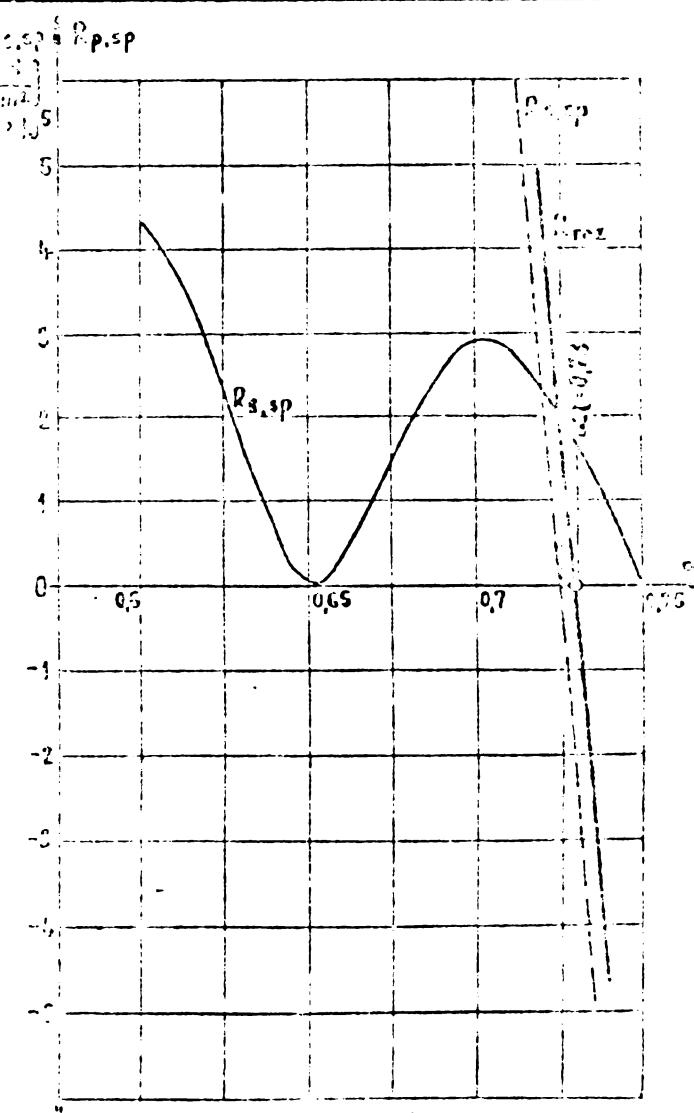


Fig. 84 - Hidrogeneratorul Nr. 12

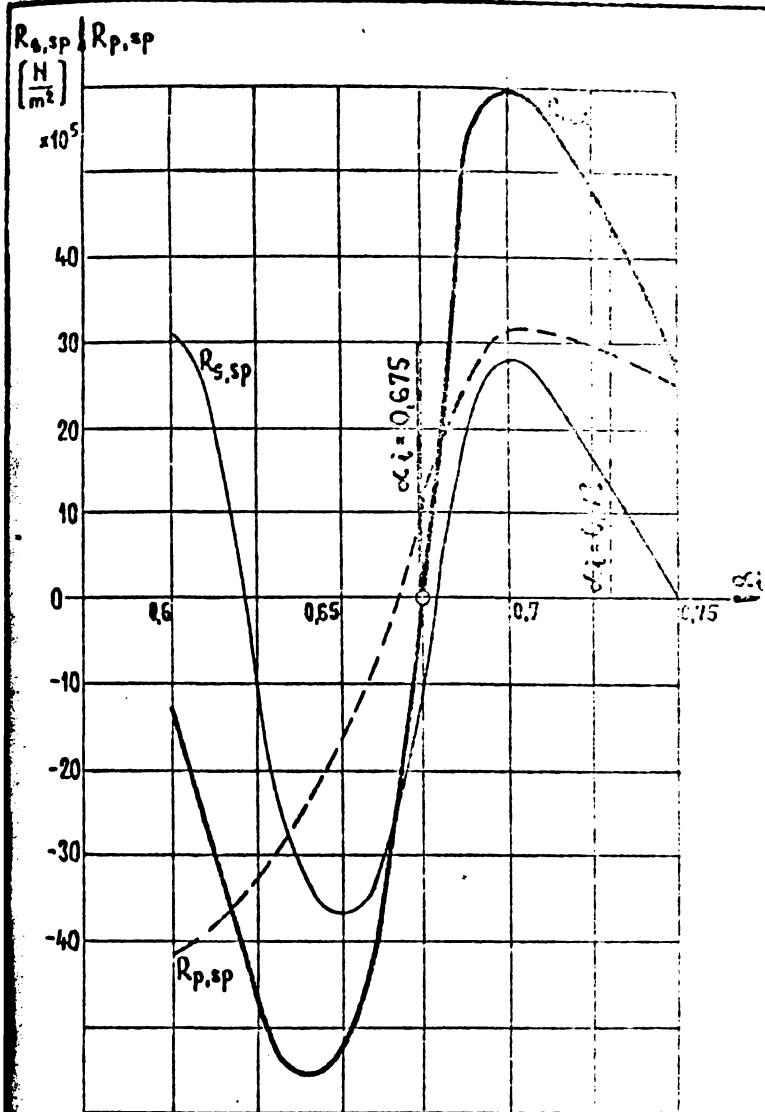


Fig. 85 - Hidrogeneratorul Nr. 13

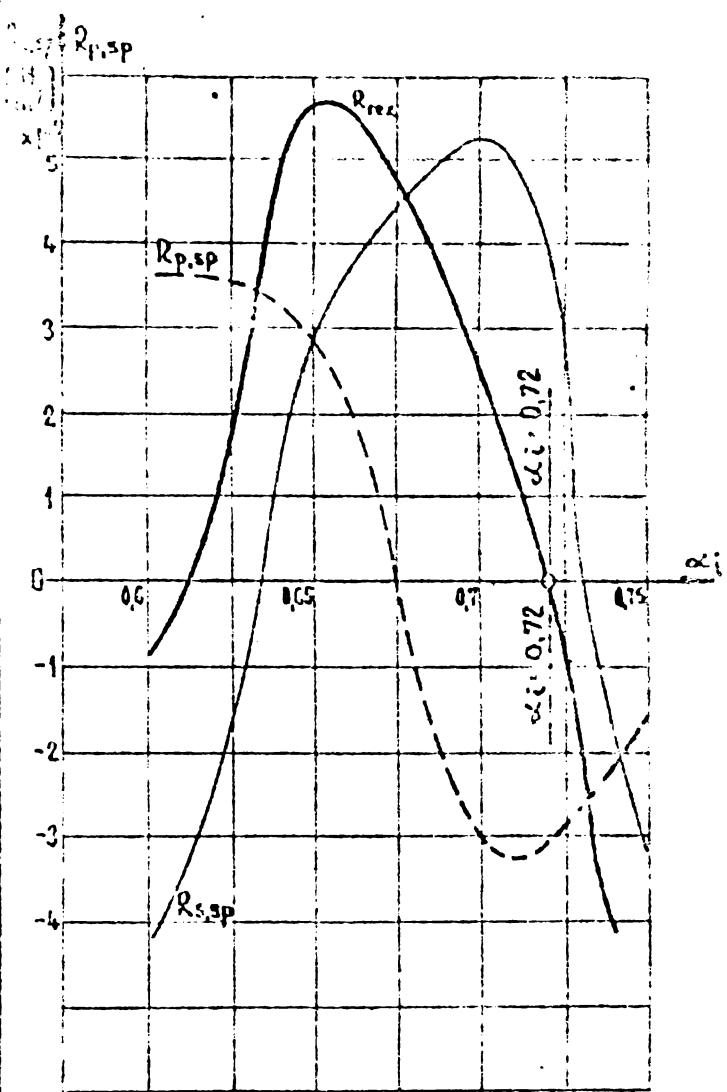


Fig. 86 - Hidrogeneratorul Nr. 14

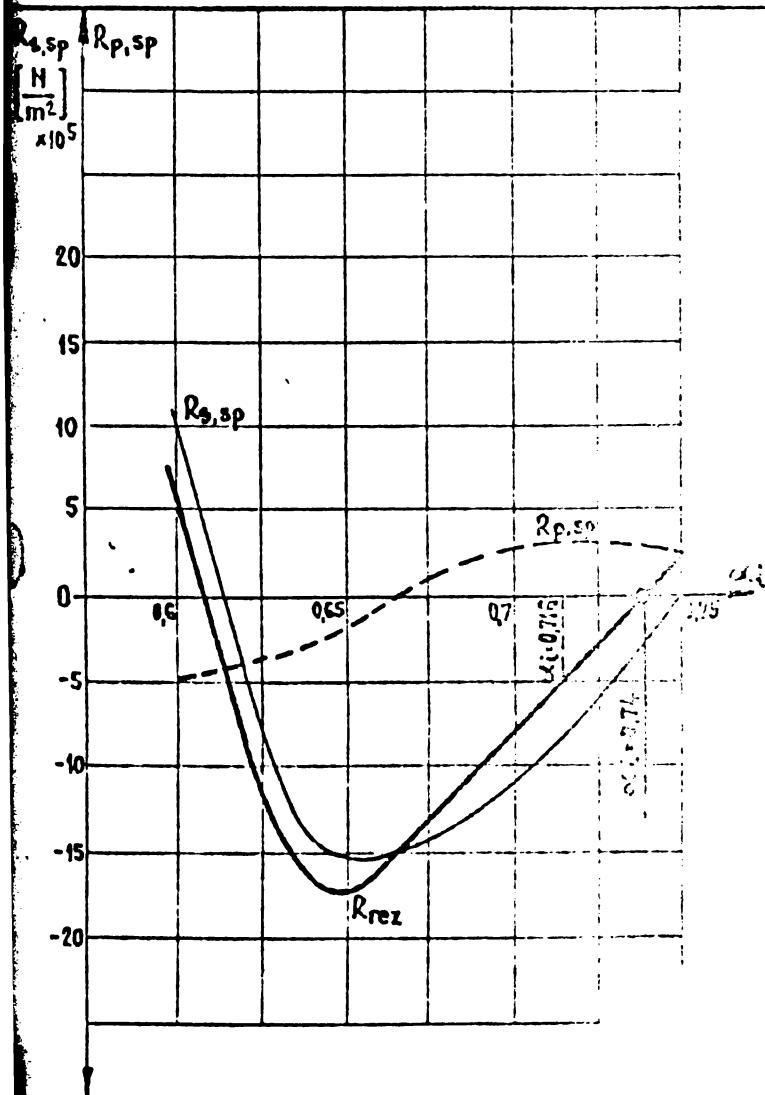


Fig. 87 - Hidrogeneratorul Nr. 15

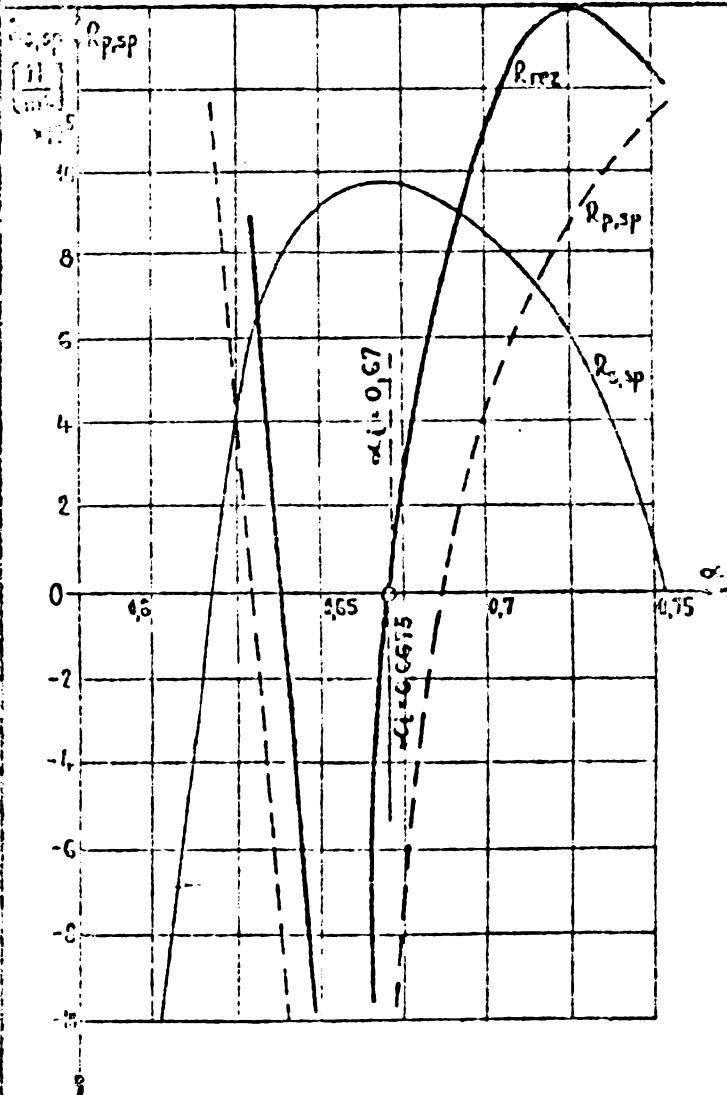


Fig. 88 - Hidrogeneratorul

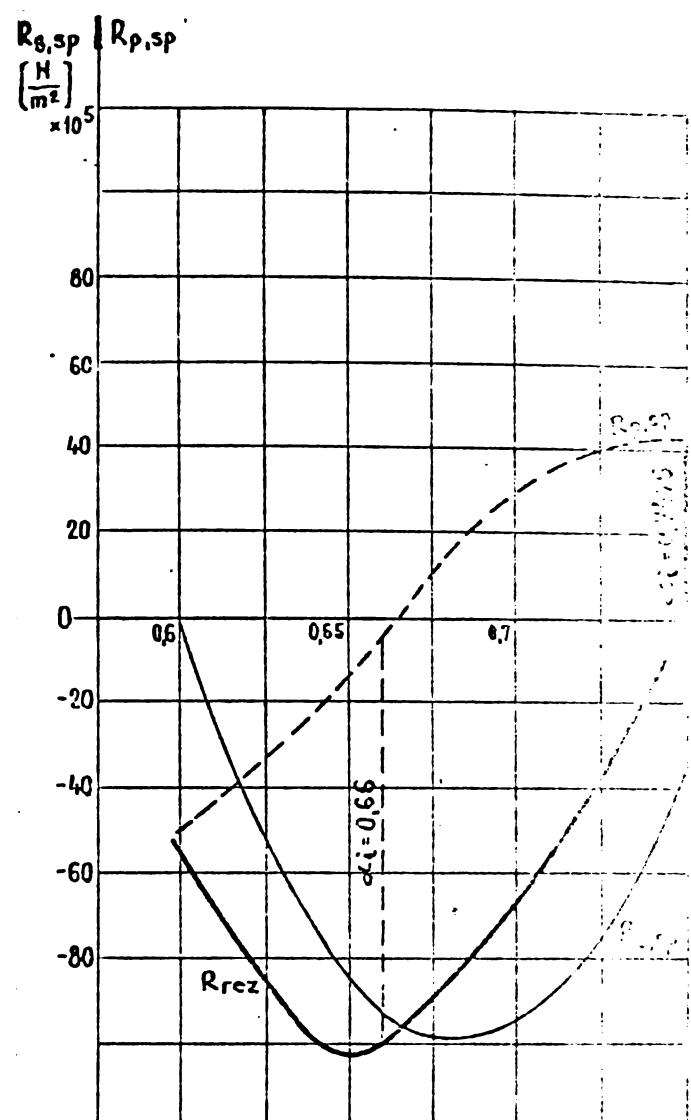


Fig. 89 - Hidrogeneratorul Nr. 17

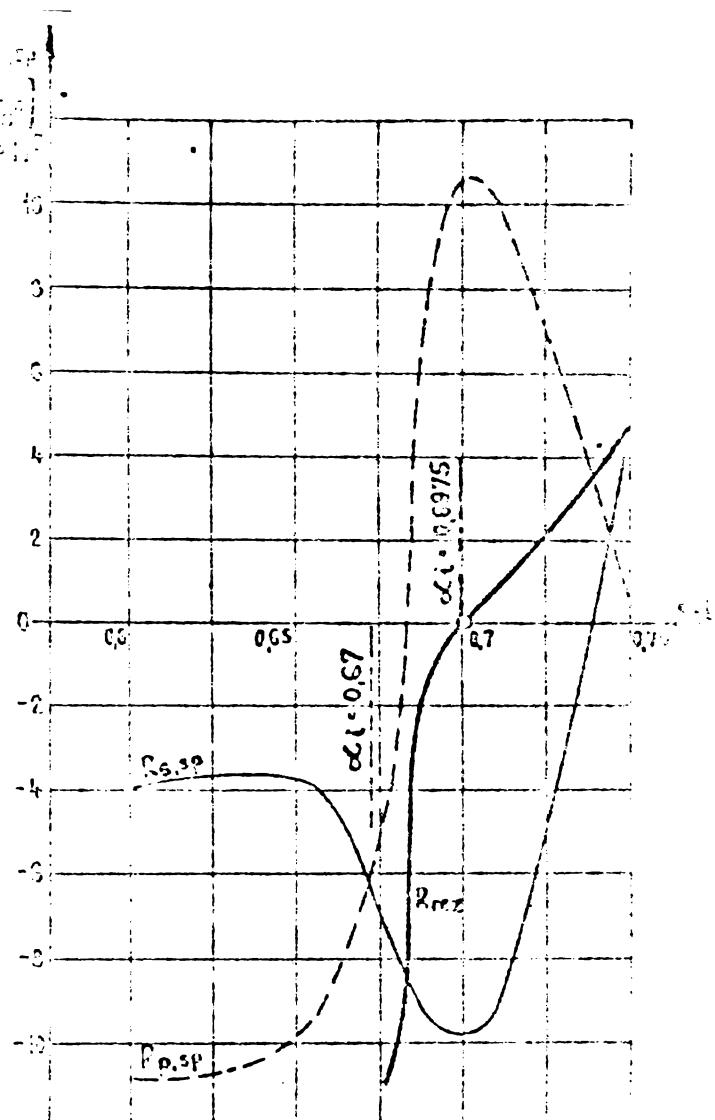


Fig. 90 - Hidrogeneratorul Nr. 13

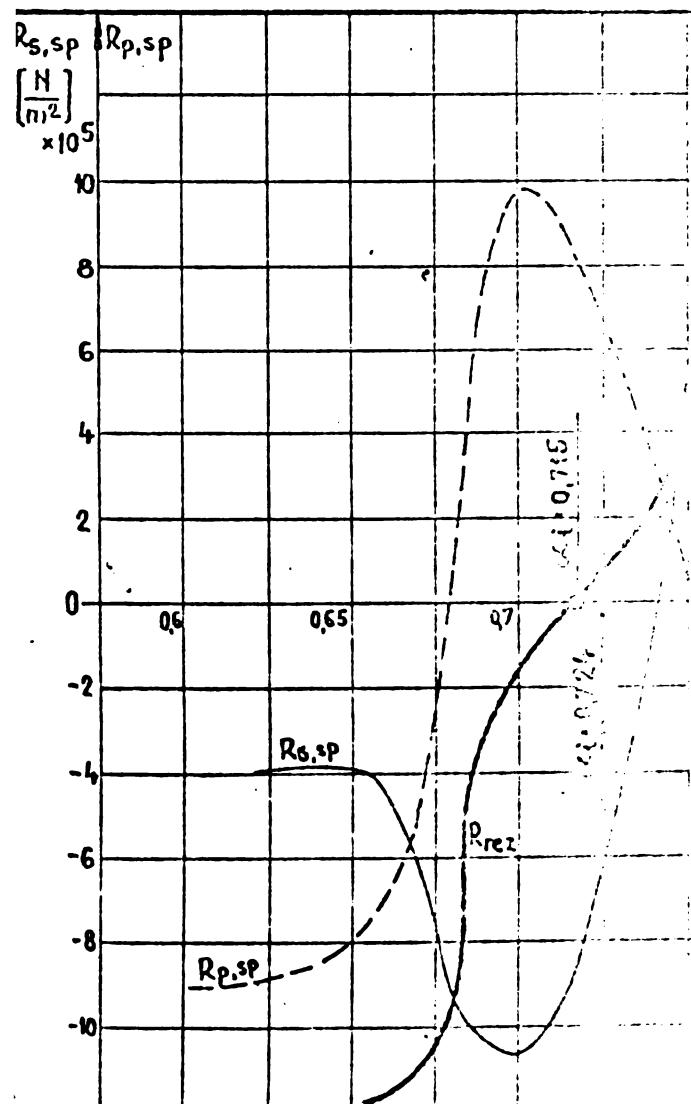


Fig. 91 - Hidrogeneratorul Nr. 11

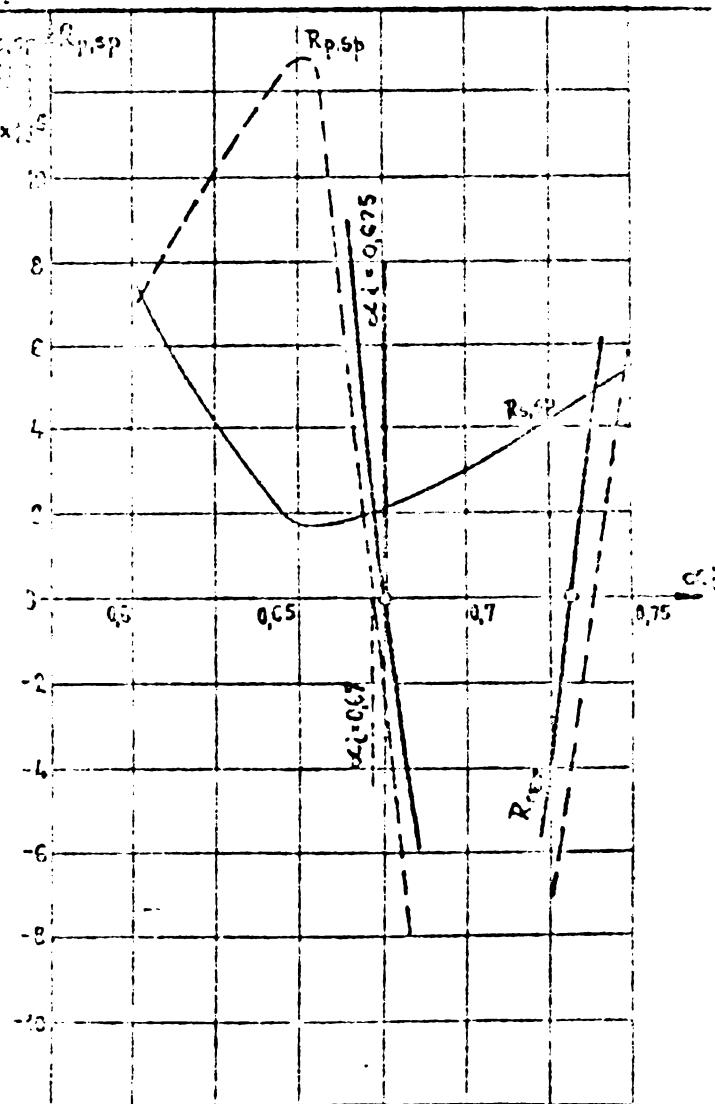


Fig. 92 - Hidrogeneratorul Nr. 20

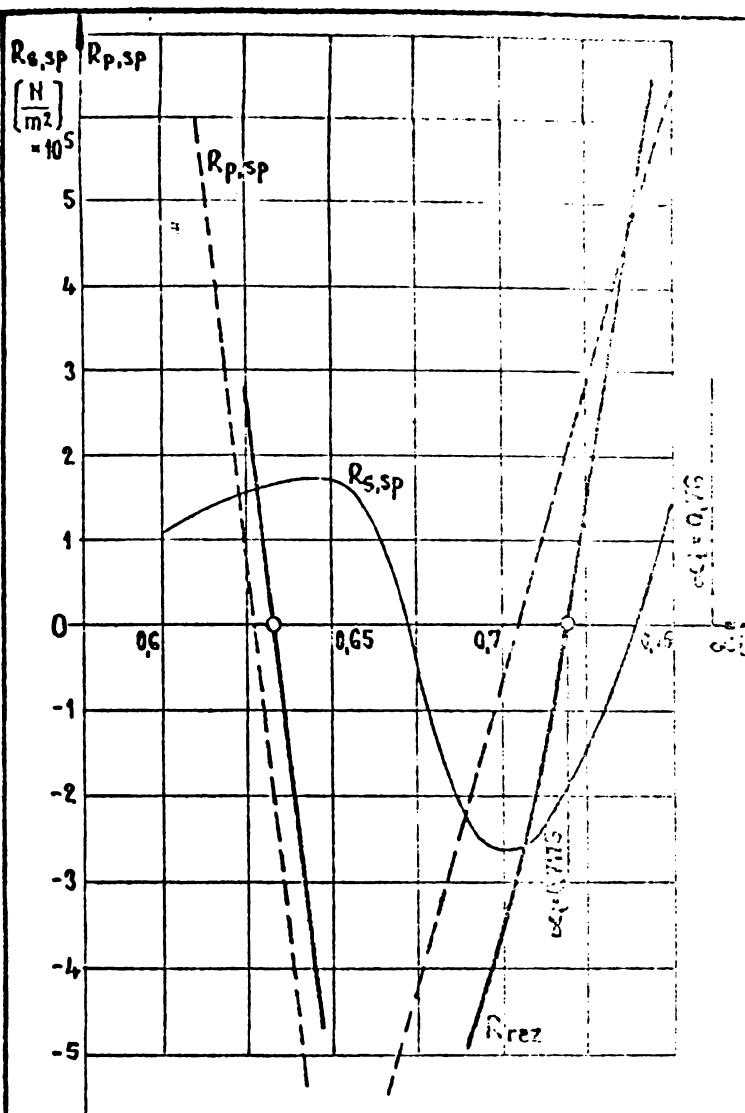


Fig. 93 - Hidrogeneratorul Nr. 21

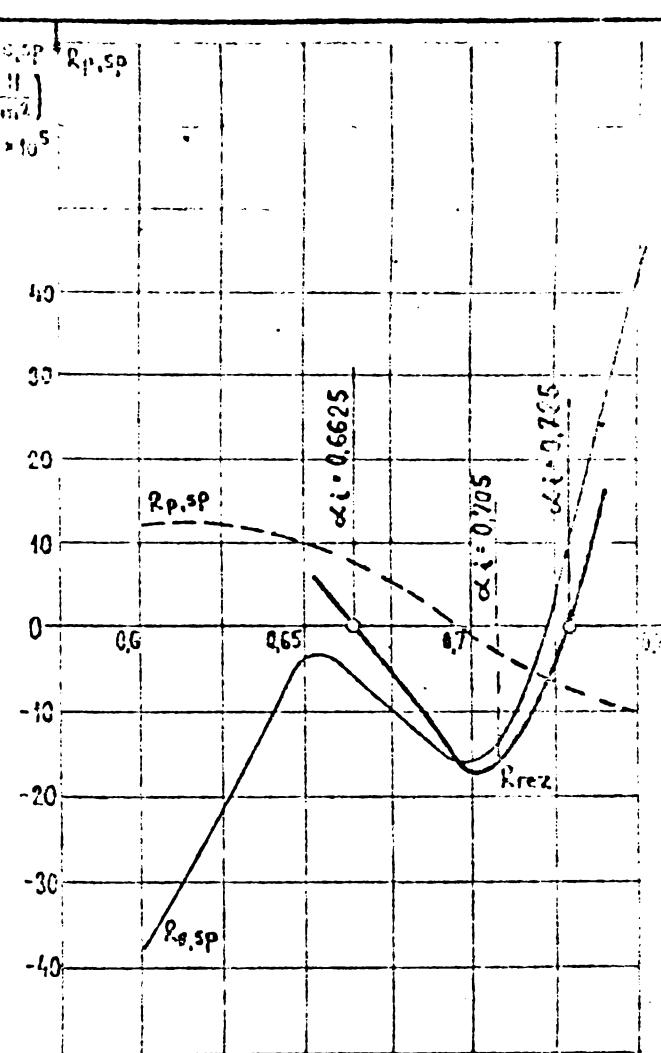


Fig. 94 - Hidrogeneratorul Nr. 22

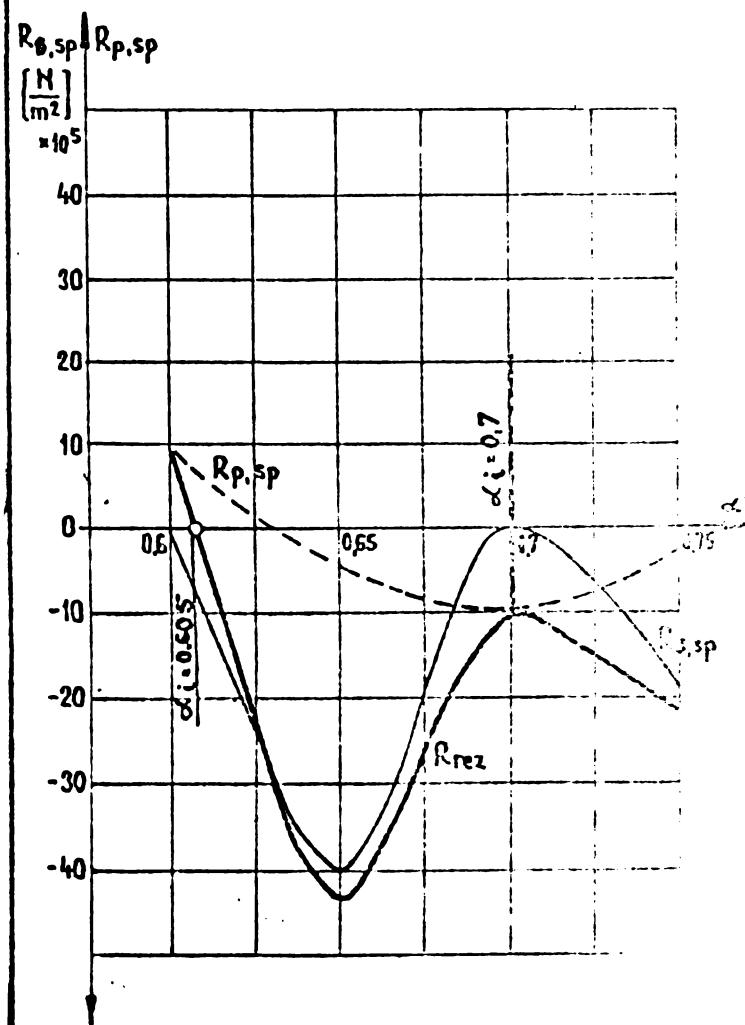


Fig. 95 - Hidrogeneratorul Nr. 23

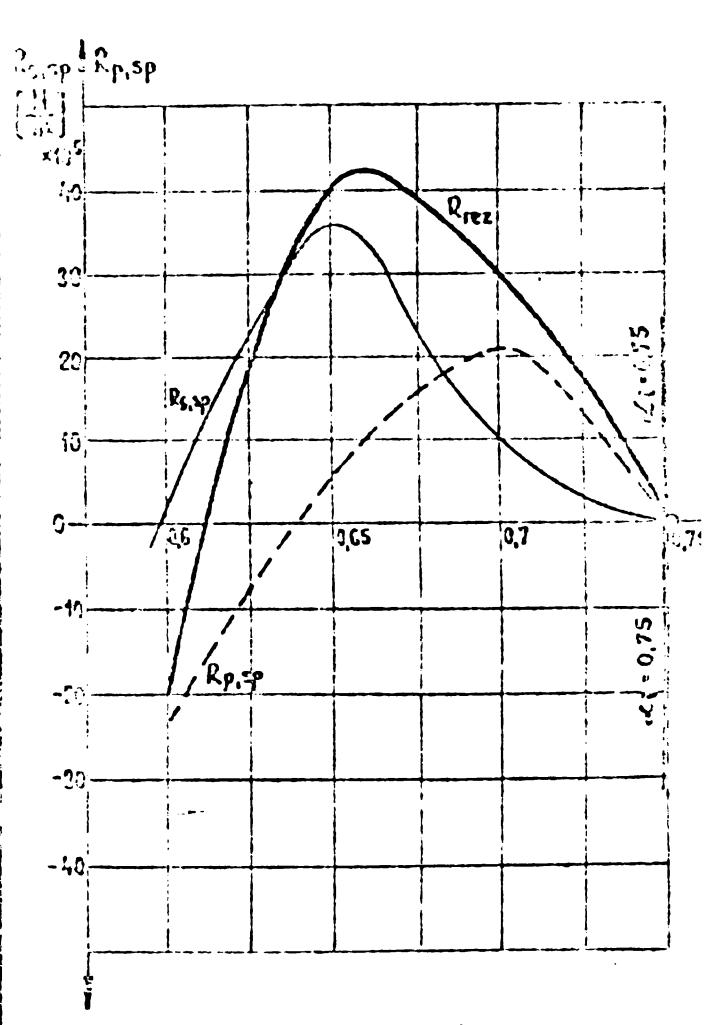


Fig. 96 - Hidrogeneratorul Nr. 24

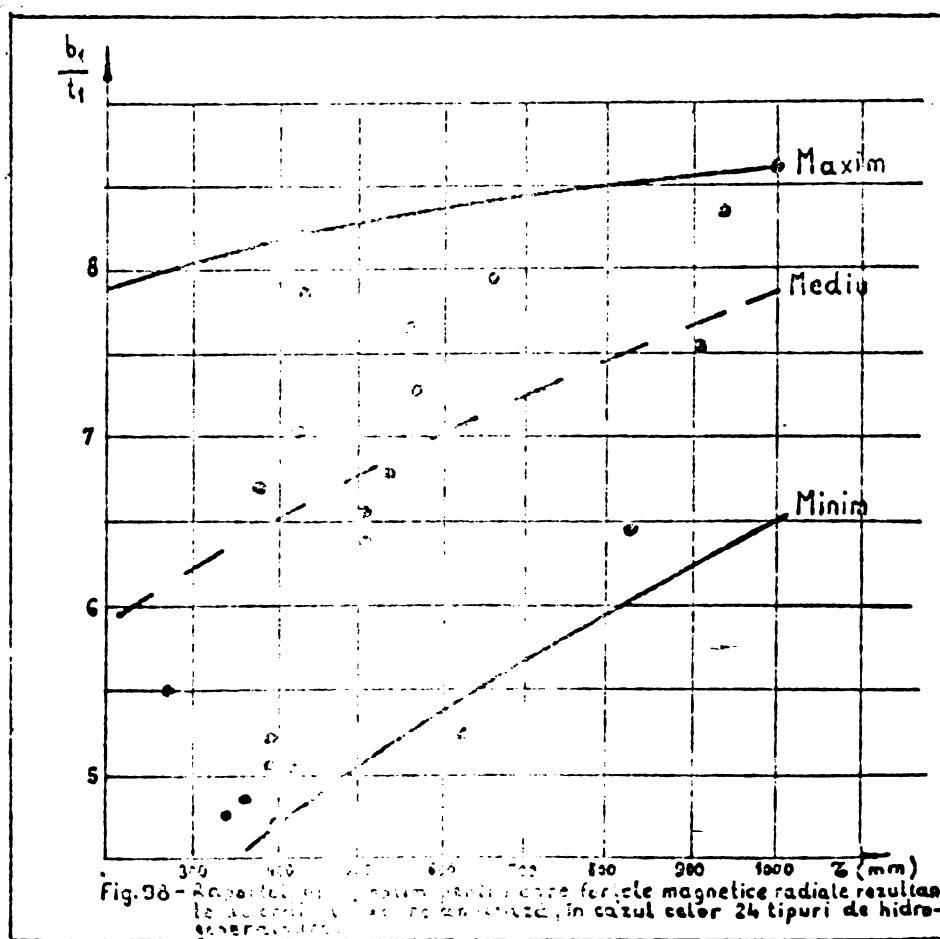
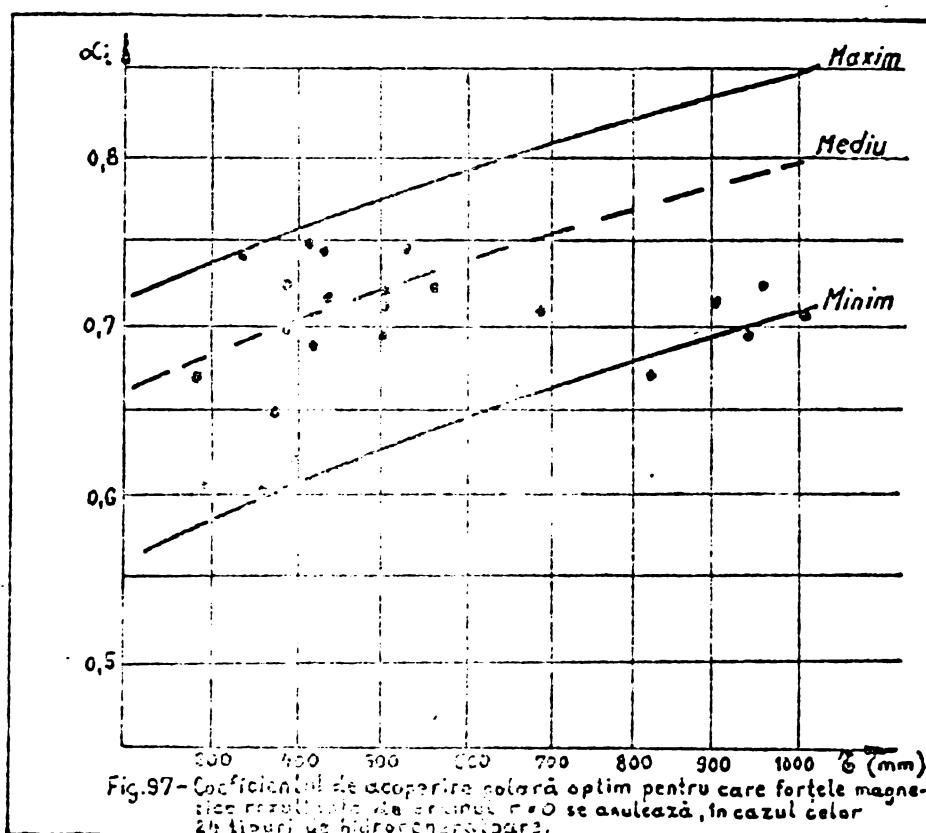


Tabela 49 - Tabloul armonicelor fractionare

Nr. crt. HG	Date	$k$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
			2	$\frac{6}{4}$	$\frac{2}{4}$	$\frac{8}{4}$	$\frac{10}{4}$	$\frac{12}{4}$				
1	$\gamma$	$\frac{4}{4}$										
	$K_{\gamma_0}$ [%]	4,14	0,06	0								
	$f_r$ [Hz]	100	150,50	200	250	300						
	$f_{\gamma_{rot}}$ [Hz]	125	150	175	200							
		25	50	75	100							
	$\gamma$	$\frac{11}{11}$	$\frac{13}{11}$	$\frac{7}{11}$	$\frac{17}{11}$	$\frac{5}{11}$	$\frac{19}{11}$	$\frac{1}{11}$	$\frac{23}{11}$	$\frac{25}{11}$		
2	$K_{\gamma_0}$ [%]	6,78	4,42	1,6	3,4	1	2,78	0,35	0,12			
	$f_r$ [Hz]	100	118	63	154	46	173	9	209	227		
	$f_{\gamma_{rot}}$ [Hz]	109	81,5	126	73	136						
		9	-18,5	27	-27	36						
	$\gamma$	$\frac{2}{2}$	$\frac{4}{2}$		$\frac{8}{2}$	$\frac{10}{2}$						
	$K_{\gamma_0}$ [%]	2,85		1,8								
3	$f_r$ [Hz]	100	200		400	500						
	$f_{\gamma_{rot}}$ [Hz]	150	50		250	300						

Nr. crt. HG	k Date	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
5	$\gamma$	7	5	$\frac{11}{7}$	$\frac{13}{7}$	$\frac{1}{7}$					
	$k_{\eta c}$ [%]	8,42		2,84	5,8	11,6					
	$f_r$ [Hz]	100	71,5	157	186	14,3					
	$f_{\text{vert}}$ [Hz]			128	143						
	$\gamma$			27	43						
6	$k_{\eta c}$ [%]						$\frac{10}{2}$		$\frac{11}{2}$		
	$f_r$ [Hz]	100					9,8		0		
	$f_{\text{vert}}$ [Hz]						500		700		
	$\gamma$						300		400		
	$k_{\eta c}$ [%]	2,23		$\frac{13}{11}$	$\frac{7}{11}$	$\frac{17}{11}$	$\frac{5}{11}$	$\frac{19}{11}$	$\frac{1}{11}$	$\frac{23}{11}$	$\frac{25}{11}$
7	$f_r$ [Hz]	100	118	63	154	46	173	9	209	227	
	$f_{\text{vert}}$ [Hz]			81,5	126	73	136				
		109	9	-18,5	27	-27	36				

Nr. crt. HG	k Date	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
8	$\vartheta$ $K_{\text{vis}}$ $f_r$ $f_{\text{tot}}$	$\frac{7}{7}$ 2,65 100 $\text{Hz}$	$\frac{5}{7}$ 71,5 -100 $\text{Hz}$	$\frac{11}{7}$ 158 -14 $\text{Hz}$	$\frac{13}{7}$ 185 -29 $\text{Hz}$	$\frac{1}{7}$ 14 -43 $\text{Hz}$	$\frac{17}{7}$ 14 -43 $\text{Hz}$	$\frac{19}{7}$ 243 72 $\text{Hz}$	$\frac{22}{7}$ 271 72 $\text{Hz}$	$\frac{27}{7}$ 329 66 $\text{Hz}$	386
9	$\vartheta$ $K_{\text{re}}$ $f_r$ $f_{\text{tot}}$	$\frac{5}{5}$ 5,76 100 $\text{Hz}$	$\frac{7}{5}$ 6,08 140 $\text{Hz}$	$\frac{1}{5}$ 0,54 20 $\text{Hz}$	$\frac{11}{5}$ 0,54 220 $\text{Hz}$	$\frac{13}{5}$ 0,65 120 $\text{Hz}$					
10	$\vartheta$ $K_{\text{yo}}$ $f_r$ $f_{\text{tot}}$	$\frac{8}{8}$ 4,89 100 $\text{Hz}$	$\frac{10}{8}$ 125 113 $\text{Hz}$	$\frac{4}{8}$ 50 75 12 $\text{Hz}$	$\frac{14}{8}$ 1,1 175 -25 $\text{Hz}$	$\frac{2}{8}$ 3,6 25 63 $\text{Hz}$	$\frac{16}{8}$ 0,54 200 139 50 $\text{Hz}$				

! - 188 -

- continuare -

Nr. crt. HG	Date	k 0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
11	✓	$\frac{14}{14}$	$\frac{16}{14}$	$\frac{10}{14}$	$\frac{20}{14}$	$\frac{8}{14}$	$\frac{22}{14}$	$\frac{4}{14}$	$\frac{26}{14}$	$\frac{2}{14}$	
	$K_{\nu c}$ [%]	3,96	2,78	0,9	2	0,755	1,45	0,38	1,4		
	$f_r$ [Hz]	100	114	71,5	143	57	157	28,6	186	14	
	$f_{rest}$ [Hz]		107	86	121		128		143		
			7	15	22		30		43		
14	✓	$\frac{2}{2}$	$\frac{4}{2}$		$\frac{8}{2}$		$\frac{10}{2}$				
	$K_{\nu c}$ [%]	0,9			2,2		1,4				
	$f_r$ [Hz]	100	200		400		500				
	$f_{rest}$ [Hz]		150		250		300				
			50		150		200				
16	✓	$\frac{5}{5}$	$\frac{7}{5}$	$\frac{1}{5}$							
	$K_{\nu c}$ [%]	1,62	4,93								
	$f_r$ [Hz]	100	140	20							
	$f_{rest}$ [Hz]		120		120		20				

- 189 -

— continuare —

Nr. crt. HG	Date	K 0	1	• 2	3	4	5	6	7	8	9
20	✓	$\frac{2}{2}$	$\frac{4}{2}$		$\frac{8}{2}$		$\frac{10}{2}$				
	$K_{\nu_0}$ [%]		1,67		1,29		0,28				
	$f_r$ [Hz]	100	200		400		500				
	$f_{\nu_{\text{tot}}}$ [Hz]		150	50	250		300				
	✓			$\frac{2}{4}$	$\frac{3}{4}$		$\frac{10}{4}$				
21	$K_{\nu_0}$ [%]		6,91	0,4	1,26						
	$f_r$ [Hz]	100	50	200		250					
	$f_{\nu_{\text{tot}}}$ [Hz]			150	175						
	✓			$\frac{7}{5}$	$\frac{1}{5}$		$\frac{11}{5}$				
22	$K_{\nu_0}$ [%]		5,79	6,23	0,03						
	$f_r$ [Hz]	100	140	20		220					
	$f_{\nu_{\text{tot}}}$ [Hz]	*	120	20		160					
						60					

- 190 -

- continuare -

Nr. crt. HG	Date	k 0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
	γ	$\frac{8}{8}$	$\frac{10}{8}$	$\frac{4}{8}$	$\frac{14}{8}$	$\frac{2}{8}$	$\frac{16}{8}$				
23	K <sub>20</sub> f <sub>r</sub>	[%] [Hz]	4,89 100	4,54 125	1,1 50	3,64 175	0,5 25				
	f <sub>y,ret</sub>	[Hz]		113 13		137 37		150 50			
	γ		$\frac{8}{8}$	$\frac{10}{8}$	$\frac{4}{8}$	$\frac{14}{8}$	$\frac{2}{8}$	$\frac{16}{8}$			
24	K <sub>20</sub> f <sub>r</sub>	[%] [Hz]	3,6 100	2,28 125	2,85 50	3,28 175					
	f <sub>y,ret</sub>	[Hz]		113 13		137 37		150 50			

Tabela 50 - Frecvențele oscilațiilor proprii ale fierului activ  $f_{xFe}$  în Hz

Nr. curent	r=0	r=1	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	$r=\frac{2p}{d}$	r=2p- -Ni
1.	262	0	0,075	0,21	0,405	0,65	13	0,95	20,57
2.	157	0	0,015	0,04	0,07	0,13	8	0,08	8,05
3.	248	0	0,06	0,17	0,32	0,51	13	3,92	12,82
4.	149	0	0,017	0,047	0,09	0,14	6	-	8,25
5.	408	0	0,29	0,8	1,5	2,45	16,48	0,29	22,7
6.	240	0	0,073	0,2	0,39	0,63	8,5	2,5	13,06
7.	206	0	0,025	0,07	0,14	0,22	15	0,14	18,03
8.	123	0	0,006	0,018	0,036	0,057	1,8	0,036	39,4
9.	108	0	0,006	0,016	0,03	0,048	5,8	0,28	6,4
10.	110	0	0,005	0,014	0,027	0,044	6,17	0,12	7,04
11.	117	0	0,0075	0,02	0,04	0,066	6,34	0,04	9,08
12.	307	0	0,23	0,65	1,2	1,9	6,45	-	16,6
13.	246	0	0,13	0,35	0,66	1,04	6,46	-	7,38
14.	197	0	0,07	0,198	0,37	0,6	4,8	1,49	6,6
15.	48	0	0,0011	0,0031	0,006	0,0097	2,13	-	2,54
16.	355	0	0,25	0,69	1,3	2,08	7,85	0,25	21,2
17.	214	0	0,03	0,09	0,18	0,29	12,9	-	10,85
18.	297	0	0,2	0,57	1,08	1,7	5,95	-	10,63
19.	237	0	0,126	0,35	0,66	1,04	4,93	-	7,92
20.	403	0	0,45	1,25	2,34	3,64	8,5	2,33	17,73
21.	231	0	0,09	0,26	0,5	0,8	6,84	0,5	14,1
22.	109	0	0,005	0,015	0,029	0,047	5,7	0,28	5,89
23.	115	0	0,005	0,015	0,028	0,046	6,4	0,12	7,46
24.	203	0	0,034	0,095	0,18	0,29	10	0,18	13,3

Tabela 51 - Frecvențele oscilațiilor proprii ale carcasei

$f_{car}$  în Hz

Nr. curent	r=0	r=1	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	r=2p d	r=2p -N1
1.	0	0	26,63	75,32	144	234	5702	343	609676
2.	0	0	19	53,68	103	166	15684	103	509200
3.	0	0	28	80	154	248	8258	2053	346072
4.	0	0	17	48	93	150	8234	-	563309
5.	0	0	33	92	177	286	2360	32,56	171452
6.	0	0	31	86	168	272	4605	1138	417575
7.	0	0	41	116	222	359	29493	222	1527648
8.	0	0	33	94	180	292	9700	180	832388
9.	0	0	14	40	77	125	19142	758	722901
10.	0	0	12	35	67	108	18780	287	866866
11.	0	0	12	32	62	100	13347	62	1384191
12.	0	0	38	109	208	337	1409	-	409776
13.	0	0	38	108	208	336	2779	-	177863
14.	0	0	38	108	209	336	5634	893	327594
15.	0	0	16	45	86	139	41783	-	2696024
16.	0	0	37	105	201	326	1363	37	247900
17.	0	0	34	95	183	296	16285	-	411045
18.	0.	0	18	50	96	155	651	-	81269
19.	0	0	32	90	172	278	1683	-	208048
20.	0	0	67	169	362	585	1553	362	249999
21.	0	0	44	123	236	382	4133	236	737887
22.	0	0	13	33	73	118	18004	713	722902
23.	0	0	15	42	80	130	22596	345	1083582
24.	0	0	27	77	149	240	10434	149	589600

**Tabela 52 ~ Frecvențele oscilațiilor proprii ale statorului**  
 $f_{rst}$  în Hz

Nr. curent	r=0	r=1	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	$r=\frac{2p}{d}$	$r=2p-N$ (x 10 <sup>3</sup> )
1.	173	0	20	57	108	175	4210	257	457
2.	102	0	14	41	78	127	10401	78	387
3.	144	0	23	65	125	202	6722	1671	282
4.	102	0	12	35	63	109	6007	-	411
5.	291	0	23	65	124	200	1655	23	120
6.	194	0	18	52	99	160	2714	671	246
7.	143	0	29	83	159	258	21189	159	1097
8.	91	0	23	64	122	198	6581	122	565
9.	79	0	10	23	53	86	13216	523	500
10.	76	0	9	25	49	79	13682	209	631
11.	86	0	8	22	42	68	9061	42	940
12.	262	0	20	56	108	175	733	-	213
13.	206	0	21	59	114	184	1518	-	97
14.	180	0	16	44	85	137	1483	364	133
15.	54	0	11	52	61	99	29587	-	1906
16.	243	0	27	77	147	258	995	27	181
17.	142	0	25	72	157	222	12207	-	308
18.	251	0	10	27	57	84	351	-	44
19.	206	0	16	44	85	138	834	-	103
20.	357	0	56	103	196	320	849	198	137
21.	188	0	25	72	137	222	2399	137	428
22.	77	0	10	27	52	84	12838	508	515
23.	77	0	11	31	60	96	16761	256	804
24.	150	0	18	52	100	161	7006	100	396

**Tabela 53 ~ Frecvențele  
ozenunță determinate de armonicele  
statorice**

Nr. current necesar	Armonica fracționară				Stator				Nr. current necesar
	$\gamma$	$f_r$ [Hz]	r	$f_{rst}$ [Hz]	$\gamma$	$f_r$ [Hz]	r	$f_{rst}$ [Hz]	
1.	2/4	50	3	57	4/2	200	4	198	20
	6/4	150	0	173	8/4	200	5	222	21
	8/4	200	6	257	1/5	20	3	27	22
	10/4	250	6	257	2/8	25	3	31	23
2.	7/11	63	4	78	4/8	50	4	60	
	13/11	118	5	127	16/8	200	8	256	
3.	4/2	200	5	202	4/8	50	3	52	24
5.	5/7	71,5	3	65	10/8	125	0	150	
	13/7	186	5	200					
6.	10/2	500	10	671					
7.	7/11	63	3	83					
	17/11	154	4	159					
	23/11	209	5	258					
8.	5/7	71,5	0	91					
	13/7	185	5	193					
9.	1/5	20	3	28					
10.	2/8	25	3	25					
	4/8	50	4	49					
	16/8	200	8	209					
11.	8/14	57	5	63					
14.	4/2	200	0	180					
	8/2	400	8	364					
16.	1/5	20	2	27					
	7/5	140	4	147					

Tabelă 54 - Deformăriile fierului activ al statorului  $\Psi_{rFe}$  pentru cazulajustajului cu joc,  
în [cm].

Nr. current	$r=0$	$r=2$	$r=3$	$r=4$	$r=5$	$r=2p$	$r=\frac{2p}{d}$	$r=2p-1$ ( $x \frac{10^{-7}}{10^{-7}}$ )
		$r=2$	$r=3$	$r=4$	$r=5$	$r=2p$	$r=\frac{2p}{d}$	$r=2p-1$ ( $x \frac{10^{-7}}{10^{-7}}$ )
1.	4,87	0,5437	0,076895	0,02204	0,008697	0,0002433	0,004133	0,907
2.	50,29	5,595	0,788	0,2247	0,088039	0,00022	0,2247	2,33
3.	5,34	0,596	0,0843	0,02413	0,00951	0,000153	0,000167	1,56
4.	21,63	3,077	0,4338	0,1233	0,04859	0,000273	~	1,57
5.	0,5369	0,06042	0,00863	0,0025	0,001	0,00023	0,0604	1,227
6.	3,5	0,3917	0,0555	0,0196	0,00632	0,00036	0,000414	1,~
7.	264,9	29,47	4,149	1,1827	0,4631	0,000109	1,18269	7,39
8.	92,25	10,25	1,443	0,411	0,1608	0,000169	0,41105	2,214
9.	184,22	20,48	2,88	0,82	0,321	0,00022	0,009228	1,88
10.	233,97	26	3,66	1,042	0,4076	0,0000219	0,05947	1,66
11.	118,63	13,19	1,858	0,529	0,2074	0,000023	0,529	1,127
12.	0,36	0,04137	0,00605	0,00181	0,00075	0,000067	~	1,02
13.	1,07	0,12	0,0175	0,00516	0,0021	0,000057	~	4,32
14.	2,1	0,2378	0,034	0,009938	0,004	0,0000637	0,000659	3,38
15.	616,48	68,53	9,64	2,745	1,0735	0,000023	~	1,6

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p $\frac{2p}{d}$	r=2p $\frac{2p}{d}$ (x 10 <sup>-7</sup> )
16.	0,5885	0,0663	0,00948	0,00276	0,0011	0,00008	0,0663
17.	24,18	2,69	0,3793	0,108	0,04243	0,0000223	1,12
18.	0,43	0,0491	0,00714	0,00212	0,000874	0,0000735	3,12
19.	0,722	0,0822	0,01191	0,003528	0,001448	0,000067	2,34
20.	0,1637	0,01827	0,002775	0,000837	0,00035	0,000066	2,585
21.	1,1664	0,19848	0,0283	0,0082	0,00328	0,0000467	1,1
22.	207,147	23,03	3,24	0,9229	0,361	0,000025	0,01035
23.	256,119	28,47	4	1,14	0,446	0,0000236	0,23
24.	18,48	2,058	0,2904	0,083	0,03261	0,0000296	1,69

Tabela 55 ~ Deformăriile statorului  $\gamma'$ <sub>rst</sub> pentru cazul ajustajului rigid, în [cm]

Nr. current	r=0 (x10 <sup>-7</sup> )	r=2 (x10 <sup>-7</sup> )		r=3 (x10 <sup>-7</sup> )		r=4 (x10 <sup>-7</sup> )		r=5 (x10 <sup>-7</sup> )		r=2p (x10 <sup>-7</sup> )		r=2p-M <sub>1</sub> (x10 <sup>-14</sup> )	
		r=2 (x10 <sup>-7</sup> )	r=3 (x10 <sup>-7</sup> )	r=3 (x10 <sup>-7</sup> )	r=4 (x10 <sup>-7</sup> )	r=4 (x10 <sup>-7</sup> )	r=5 (x10 <sup>-7</sup> )	r=5 (x10 <sup>-7</sup> )	r=2p (x10 <sup>-7</sup> )	r=2p (x10 <sup>-7</sup> )	r=2p-M <sub>1</sub> (x10 <sup>-14</sup> )	r=2p-M <sub>1</sub> (x10 <sup>-14</sup> )	
1.	10,246	1,1143	0,1617	0,0463	0,0183	0,000512	0,0087	1,9					
2.	19,39	2,158	0,3039	0,08665	0,0395	0,000085	0,08665	0,897					
3.	5,1397	0,573	0,081	0,0232	0,0914	0,0000147	0,000161	1,5					
4.	20,78	2,313	0,326	0,0931	0,0365	0,0000206	0,63216	12,6					
5.	5,627	0,632	0,0903	0,0262	0,0153	0,000024	0,000024	...					
6.	13,697	1,5315	0,21707	0,0624	0,0247	0,0001407	0,001619	6,02					
7.	41,286	4,592	0,6467	0,1843	0,07217	0,000017	0,1843	1,15					
8.	10,52	1,1695	0,1646	0,04687	0,01833	0,0000193	0,04687	0,25					
9.	47,11	5,238	0,737	0,2099	0,0821	0,0000058	0,00236	0,479					
10.	53,627	5,962	0,8389	0,23887	0,0934	0,0000050	0,01363	0,38					
11.	98,54	10,962	0,0154	0,44	0,1723	0,0000193	0,44	0,935					
12.	10,5146	1,207	0,176	0,0528	0,022	0,001954	~	29,78					
13.	11,4	1,293	0,1864	0,05485	0,02234	0,000602	~	46					
14.	21,712	2,448	0,3507	0,1023	0,0412	0,000656	0,006788	33,8					
15.	25,7	2,8575	0,40208	0,11446	0,0447	0,0000096	~	0,067					

Nr. punkt	r=0 (x10 <sup>-7</sup> )	r=2 (x10 <sup>-7</sup> )	r=3 (x10 <sup>-7</sup> )	r=4 (x10 <sup>-7</sup> )	r=5 (x10 <sup>-7</sup> )	r=2 p $\frac{2p}{d}$		r=2 p-N1 (x10 <sup>-14</sup> )
						(x10 <sup>-7</sup> )	(x10 <sup>-7</sup> )	
16.	4,6	0,51848	0,0741	0,02157	0,00867	0,00063	0,51848	8,754
17.	7,63	0,849	0,1196	0,03414	0,01338	0,00007	~	0,98
18.	35,54	4,0558	0,589	0,175	0,072	0,00606	~	193,73
19.	15,797	1,7989	0,2606	0,0772	0,03168	0,00146	~	56,56
20.	2,689	0,31	0,0456	0,01376	0,00577	0,001087	0,01376	
21.	7,5192	0,8449	0,1205	0,0349	0,01397	0,00199	0,03493	1,63
22.	52,193	5,803	0,8167	0,2326	0,09097	0,000063	0,00261	0,063
23.	40,38	4,4885	0,6316	0,17983	0,07033	0,000037	0,01026	0,036
24.	18,29	2	0,283	0,081	0,0318	0,0000289	0,08098	1,67

Tabela 56 - Factorul de amplificare dinamic  $K_{dfe}$  în cazul ajustajului cu joc

Nr. current	$r=0$ (-)	$r=1$ (-)	$r=2$ (-)	$r=3$ (-)	$r=4$ (-)	$r=5$ (-)	$r=2p$ (+)	$r=2p$ (-)
		$r=1$ (-)	$r=2$ (-)	$r=3$ (-)	$r=4$ (-)	$r=5$ (-)	$r=2p$ (+)	$r=2p$ (-)
1.	0,05734	0,121	0,44 • $10^{-8}$	0,34 • $10^{-7}$	0,126 • $10^{-6}$	0,32 • $10^{-6}$	0,11 • $10^{-3}$	0,68 • $10^{-6}$
2.	0,05156	0,10695	0,44 • $10^{-9}$	0,31 • $10^{-8}$	0,95 • $10^{-7}$	0,33 • $10^{-7}$	0,98 • $10^{-4}$	0,12 • $10^{-7}$
3.	0,1227	0,2776	0,63 • $10^{-8}$	0,5 • $10^{-7}$	0,18 • $10^{-6}$	0,44 • $10^{-6}$	0,23 • $10^{-3}$	0,24 • $10^{-4}$
4.	0,02618	0,6747	0,35 • $10^{-9}$	0,27 • $10^{-8}$	0,93 • $10^{-7}$	0,24 • $10^{-7}$	0,36 • $10^{-4}$	~
5.	0,23	0,13	0,86 • $10^{-7}$	0,69 • $10^{-6}$	0,24 • $10^{-5}$	0,63 • $10^{-5}$	0,29 • $10^{-2}$	0,32 • $10^{-7}$
6.	0,055	0,215	0,47 • $10^{-8}$	0,35 • $10^{-7}$	0,13 • $10^{-6}$	0,34 • $10^{-6}$	0,52 • $10^{-3}$	0,56 • $10^{-5}$
7.	0,0677	0,144	0,93 • $10^{-9}$	0,72 • $10^{-8}$	0,29 • $10^{-7}$	0,7 • $10^{-7}$	0,27 • $10^{-3}$	0,37 • $10^{-7}$
8.	0,0145	0,0296	0,34 • $10^{-10}$	0,3 • $10^{-9}$	0,12 • $10^{-8}$	0,3 • $10^{-8}$	0,25 • $10^{-5}$	0,12 • $10^{-8}$
9.	0,023	0,0476	0,69 • $10^{-10}$	0,49 • $10^{-9}$	0,17 • $10^{-8}$	0,43 • $10^{-8}$	0,5 • $10^{-4}$	0,15 • $10^{-6}$
10.	0,0192	0,0407	0,4 • $10^{-10}$	0,31 • $10^{-9}$	0,12 • $10^{-8}$	0,21 • $10^{-8}$	0,48 • $10^{-4}$	0,23 • $10^{-7}$
11.	0,01159	0,0232	0,47 • $10^{-10}$	0,33 • $10^{-9}$	0,13 • $10^{-8}$	0,36 • $10^{-8}$	0,28 • $10^{-4}$	0,13 • $10^{-8}$
12.	0,0299	0,061	0,16 • $10^{-11}$	0,13 • $10^{-10}$	0,43 • $10^{-9}$	0,105 • $10^{-5}$	0,11 • $10^{-4}$	~
13.	0,0807	0,173	0,2 • $10^{-7}$	0,14 • $10^{-6}$	0,5 • $10^{-6}$	0,12 • $10^{-5}$	0,42 • $10^{-4}$	~
14.	0,03648	0,075	0,43 • $10^{-8}$	0,34 • $10^{-7}$	0,12 • $10^{-6}$	0,31 • $10^{-6}$	0,17 • $10^{-4}$	0,18 • $10^{-5}$
15.	0,00285	0,0055	0,15 • $10^{-11}$	0,12 • $10^{-10}$	0,44 • $10^{-9}$	0,11 • $10^{-9}$	0,45 • $10^{-5}$	~

RODITUL RUMI  
RUMI  
RUMI

Nr. current	r=0 (-)	r=1		r=2		r=3		r=4		r=5		r=2p (+)		r=2p (-)	
		r=0 (-)	r=1 (-)	r=2 (-)	r=3 (-)	r=4 (-)	r=5 (-)	r=2p (+)	r=2p (-)	r=2p (+)	r=2p (-)	r=2p (+)	r=2p (-)	r=2p (+)	r=2p (-)
16.	0,0647	0,137	0,29.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,77.10 <sup>-6</sup>	0,2.10 <sup>-5</sup>	0,26.10 <sup>-4</sup>	0,29.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,34.10 <sup>-3</sup>	0,26.10 <sup>-4</sup>	0,29.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,34.10 <sup>-3</sup>	0,26.10 <sup>-4</sup>
17.	0,146	0,335	0,25.10 <sup>-8</sup>	0,22.10 <sup>-7</sup>	0,87.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,34.10 <sup>-3</sup>	~	~	~	~	~	~	~	~
18.	0,0652	0,138	0,27.10 <sup>-7</sup>	0,21.10 <sup>-6</sup>	0,76.10 <sup>-6</sup>	0,19.10 <sup>-5</sup>	0,21.10 <sup>-4</sup>	~	~	~	~	~	~	~	~
19.	0,0406	0,0339	0,1.10 <sup>-7</sup>	0,82.10 <sup>-7</sup>	0,29.10 <sup>-6</sup>	0,7.10 <sup>-6</sup>	0,14.10 <sup>-4</sup>	~	~	~	~	~	~	~	~
20.	0,0278	0,212	0,1.10 <sup>-6</sup>	0,81.10 <sup>-6</sup>	0,28.10 <sup>-5</sup>	0,66.10 <sup>-5</sup>	0,34.10 <sup>-4</sup>	0,28.10 <sup>-5</sup>	0,66.10 <sup>-5</sup>	0,34.10 <sup>-4</sup>	0,28.10 <sup>-5</sup>	0,66.10 <sup>-5</sup>	0,34.10 <sup>-4</sup>	0,28.10 <sup>-5</sup>	0,66.10 <sup>-5</sup>
21.	0,027	0,0547	0,39.10 <sup>-3</sup>	0,32.10 <sup>-7</sup>	0,12.10 <sup>-6</sup>	0,3.10 <sup>-6</sup>	0,2.10 <sup>-4</sup>	0,2.10 <sup>-4</sup>	0,12.10 <sup>-8</sup>	0,42.10 <sup>-8</sup>	0,48.10 <sup>-4</sup>	0,14.10 <sup>-6</sup>	0,14.10 <sup>-6</sup>	0,14.10 <sup>-6</sup>	0,14.10 <sup>-6</sup>
22.	0,0234	0,0493	0,48.10 <sup>-10</sup>	0,43.10 <sup>-9</sup>	0,16.10 <sup>-8</sup>	0,42.10 <sup>-8</sup>	0,48.10 <sup>-4</sup>	0,48.10 <sup>-4</sup>	0,33.10 <sup>-8</sup>	0,52.10 <sup>-8</sup>	0,23.10 <sup>-7</sup>	0,93.10 <sup>-4</sup>	0,93.10 <sup>-4</sup>	0,93.10 <sup>-4</sup>	0,93.10 <sup>-4</sup>
23.	0,0213	0,0446	0,4.10 <sup>-10</sup>	0,36.10 <sup>-9</sup>	0,12.10 <sup>-8</sup>	0,33.10 <sup>-8</sup>	0,52.10 <sup>-8</sup>	0,52.10 <sup>-8</sup>	0,93.10 <sup>-7</sup>	0,93.10 <sup>-7</sup>	0,93.10 <sup>-4</sup>				
24.	0,0492	0,1025	0,13.10 <sup>-8</sup>	0,103.10 <sup>-7</sup>											

Tabela 57 - Factorul de amplificare dinamic  $K_{dst}$  în cazul ajustajului rigid

Nr. current	$r=0$ (•)	$r=1$ (-)	$r=2$ (-)	$r=3$ (-)	$r=4$ (-)	$r=5$ (-)	$r=2p$ (+)	$r=2p$ (-)
1.	0,0242	0,0494	0,31.10 <sup>-3</sup>	0,252.10 <sup>-2</sup>	0,9.10 <sup>-2</sup>	0,0239	1,09	0,53.10 <sup>-1</sup>
2.	0,0211	0,0428	0,386.10 <sup>-3</sup>	0,33.10 <sup>-2</sup>	0,12.10 <sup>-1</sup>	0,032	1,006	0,12.10 <sup>-1</sup>
3.	0,293	0,5792	0,924.10 <sup>-3</sup>	0,737.10 <sup>-2</sup>	0,275.10 <sup>-1</sup>	0,074	1,016	1,3
4.	0,013	0,0261	0,175.10 <sup>-3</sup>	0,148.10 <sup>-2</sup>	0,56.10 <sup>-2</sup>	0,0144	1,029	~
5.	0,165	0,232	0,573.10 <sup>-3</sup>	0,457.10 <sup>-2</sup>	0,166.10 <sup>-1</sup>	0,0436	1,66	0,578.10 <sup>-2</sup>
6.	0,0353	0,0429	0,288.10 <sup>-3</sup>	0,239.10 <sup>-2</sup>	0,86.10 <sup>-2</sup>	0,0227	1,22	0,5926
7.	0,0315	0,0629	0,125.10 <sup>-2</sup>	0,102.10 <sup>-1</sup>	0,38.10 <sup>-1</sup>	0,107	1,002	0,384.10 <sup>-1</sup>
8.	0,0079	0,0156	0,493.10 <sup>-3</sup>	0,38.10 <sup>-2</sup>	0,138.10 <sup>-1</sup>	0,037	1,03	0,139.10 <sup>-1</sup>
9.	0,0122	0,0242	0,19.10 <sup>-3</sup>	0,149.10 <sup>-2</sup>	0,53.10 <sup>-2</sup>	0,014	1,004	~
10.	0,0094	0,01874	0,13.10 <sup>-3</sup>	0,997.10 <sup>-3</sup>	0,38.10 <sup>-2</sup>	0,00997	1,004	0,128.10 <sup>-1</sup>
11.	0,00623	0,01236	0,533.10 <sup>-4</sup>	0,4.10 <sup>-3</sup>	0,146.10 <sup>-2</sup>	0,0038	1,018	0,146.10 <sup>-2</sup>
12.	0,0216	0,04386	0,12.10 <sup>-3</sup>	0,94.10 <sup>-3</sup>	0,346.10 <sup>-2</sup>	0,009	0,175	~
13.	0,0553	0,115	0,528.10 <sup>-3</sup>	0,41.10 <sup>-2</sup>	0,153.10 <sup>-1</sup>	0,0403	1,77	~
14.	0,0303	0,062	0,227.10 <sup>-3</sup>	0,17.10 <sup>-2</sup>	0,63.10 <sup>-2</sup>	0,016	2,5	0,123
15.	0,0036	0,00285	0,1487.10 <sup>-3</sup>	0,333.10 <sup>-2</sup>	0,456.10 <sup>-2</sup>	0,012	1,001	~

- 202 -

Nr. current	$r=0$		$r=1$		$r=2$		$r=3$		$r=4$		$r=5$		$r=2p$	
	(-)	(+)	(-)	(+)	(-)	(+)	(-)	(+)	(-)	(+)	(-)	(+)	(-)	(+)
16.	0,0293	0,0596	$0,34 \cdot 10^{-3}$		$0,275 \cdot 10^{-2}$		$0,99 \cdot 10^{-2}$		$0,0309$		$0,72$		$0,342 \cdot 10^{-3}$	
17.	0,0593	0,1236	$0,17 \cdot 10^{-2}$		$0,14 \cdot 10^{-1}$		$0,7 \cdot 10^{-1}$		$0,15$		$1,003$		"	
18.	0,0458	0,0942	$0,672 \cdot 10^{-4}$		$0,48 \cdot 10^{-3}$		$0,18 \cdot 10^{-2}$		$0,0045$		$0,079$		"	
19.	0,0304	0,062	$0,173 \cdot 10^{-3}$		$0,13 \cdot 10^{-2}$		$0,48 \cdot 10^{-2}$		$0,0125$		$0,7$		"	
20.	0,0752	0,14	$0,166 \cdot 10^{-2}$		$0,55 \cdot 10^{-2}$		$0,2 \cdot 10^{-1}$		$0,054$		$0,52$		$0,204 \cdot 10^{-1}$	
21.	0,0177	0,0358	$0,303 \cdot 10^{-3}$		$0,25 \cdot 10^{-2}$		$0,9 \cdot 10^{-2}$		$0,0238$		$1,63$		$0,9 \cdot 10^{-2}$	
22.	0,0116	0,0233	$0,191 \cdot 10^{-3}$		$0,139 \cdot 10^{-2}$		$0,51 \cdot 10^{-2}$		$0,0135$		$1,004$		$0,89$	
23.	0,00967	0,01946	$0,193 \cdot 10^{-3}$		$0,153 \cdot 10^{-2}$		$0,57 \cdot 10^{-2}$		$0,0148$		$1,003$		$0,114$	
24.	0,0263	0,054	$0,364 \cdot 10^{-3}$		$0,302 \cdot 10^{-2}$				$0,0294$		$1,022$			

**Tabela 58 – Amplitudinea vibrațiilor ferului activ al statorului  $\gamma_{fre}$  pentru cazulajustajului cu joc, în [cm]**

Nr. current	$\gamma = 0$	$\gamma = 2$	$\gamma = 3$	$\gamma = 4$	$\gamma = 5$	$\gamma = 2p$	$\gamma = \frac{2p}{d}$
1.	0,279	0,238•10 <sup>-8</sup>	0,262•10 <sup>-8</sup>	0,278•10 <sup>-8</sup>	0,28•10 <sup>-8</sup>	0,27•10 <sup>-8</sup>	0,28•10 <sup>-8</sup>
2.	2,59	0,248•10 <sup>-8</sup>	0,246•10 <sup>-8</sup>	0,214•10 <sup>-8</sup>	0,287•10 <sup>-8</sup>	0,215•10 <sup>-8</sup>	0,28•10 <sup>-8</sup>
3.	0,656	0,374•10 <sup>-8</sup>	0,422•10 <sup>-8</sup>	0,442•10 <sup>-8</sup>	0,419•10 <sup>-8</sup>	0,358•10 <sup>-8</sup>	0,4•10 <sup>-8</sup>
4.	0,779	0,168•10 <sup>-8</sup>	0,116•10 <sup>-8</sup>	0,12•10 <sup>-8</sup>	0,114•10 <sup>-8</sup>	0,98•10 <sup>-8</sup>	"
5.	0,144	0,555•10 <sup>-8</sup>	0,591•10 <sup>-8</sup>	0,597•10 <sup>-8</sup>	0,628•10 <sup>-8</sup>	0,57•10 <sup>-8</sup>	0,55•10 <sup>-8</sup>
6.	0,195	0,185•10 <sup>-8</sup>	0,196•10 <sup>-8</sup>	0,212•10 <sup>-8</sup>	0,217•10 <sup>-8</sup>	0,197•10 <sup>-8</sup>	0,21•10 <sup>-8</sup>
7.	17,938	0,273•10 <sup>-7</sup>	0,299•10 <sup>-7</sup>	0,339•10 <sup>-7</sup>	0,325•10 <sup>-7</sup>	0,29•10 <sup>-7</sup>	0,34•10 <sup>-7</sup>
8.	13,98	0,349•10 <sup>-9</sup>	0,432•10 <sup>-9</sup>	0,489•10 <sup>-9</sup>	0,476•10 <sup>-9</sup>	0,43•10 <sup>-9</sup>	0,49•10 <sup>-9</sup>
9.	4,24	0,14•10 <sup>-8</sup>	0,14•10 <sup>-8</sup>	0,14•10 <sup>-8</sup>	0,139•10 <sup>-8</sup>	0,11•10 <sup>-8</sup>	0,135•10 <sup>-8</sup>
10.	4,66	0,104•10 <sup>-8</sup>	0,114•10 <sup>-8</sup>	0,12•10 <sup>-8</sup>	0,125•10 <sup>-8</sup>	0,106•10 <sup>-8</sup>	0,134•10 <sup>-8</sup>
11.	1,375	0,618•10 <sup>-9</sup>	0,616•10 <sup>-9</sup>	0,7•10 <sup>-9</sup>	0,744•10 <sup>-9</sup>	0,65•10 <sup>-9</sup>	0,7•10 <sup>-9</sup>
12.	0,01079	0,66•10 <sup>-9</sup>	0,76•10 <sup>-9</sup>	0,77•10 <sup>-9</sup>	0,79•10 <sup>-9</sup>	0,77•10 <sup>-9</sup>	"
13.	0,0864	0,243•10 <sup>-8</sup>	0,253•10 <sup>-8</sup>	0,26•10 <sup>-8</sup>	0,26•10 <sup>-8</sup>	0,24•10 <sup>-8</sup>	"
14.	0,0766	0,103•10 <sup>-8</sup>	0,117•10 <sup>-8</sup>	0,12•10 <sup>-8</sup>	0,123•10 <sup>-8</sup>	0,11•10 <sup>-8</sup>	0,12•10 <sup>-8</sup>

Nr. ument	$\pi = 0$	$\pi = 2$	$\pi = 3$	$\pi = 4$	$\pi = 5$	$\pi = 2p$	$\pi = \frac{2p}{d}$
15.	1,759	$0,102 \cdot 10^{-9}$	$0,114 \cdot 10^{-9}$	$0,12 \cdot 10^{-9}$	$0,123 \cdot 10^{-9}$	$0,1 \cdot 10^{-9}$	
16.	0,0038	$0,194 \cdot 10^{-8}$	$0,209 \cdot 10^{-8}$	$0,212 \cdot 10^{-8}$	$0,21 \cdot 10^{-8}$	$0,208 \cdot 10^{-8}$	$0,19 \cdot 10^{-8}$
17.	3,524	$0,66 \cdot 10^{-8}$	$0,83 \cdot 10^{-8}$	$0,94 \cdot 10^{-8}$	$0,947 \cdot 10^{-8}$	$0,76 \cdot 10^{-8}$	
18.	0,028	$0,172 \cdot 10^{-8}$	$0,15 \cdot 10^{-8}$	$0,16 \cdot 10^{-8}$	$0,162 \cdot 10^{-8}$	$0,154 \cdot 10^{-8}$	
19.	0,0293	$0,88 \cdot 10^{-8}$	$0,972 \cdot 10^{-8}$	$0,1 \cdot 10^{-8}$	$0,1 \cdot 10^{-8}$	$0,96 \cdot 10^{-8}$	
20.	0,016	$0,202 \cdot 10^{-8}$	$0,225 \cdot 10^{-8}$	$0,23 \cdot 10^{-8}$	$0,23 \cdot 10^{-8}$	$0,227 \cdot 10^{-8}$	$0,23 \cdot 10^{-8}$
21.	0,0477	$0,779 \cdot 10^{-8}$	$0,919 \cdot 10^{-8}$	$0,975 \cdot 10^{-8}$	$0,99 \cdot 10^{-8}$	$0,94 \cdot 10^{-8}$	$0,98 \cdot 10^{-8}$
22.	4,589	$0,11 \cdot 10^{-8}$	$0,139 \cdot 10^{-8}$	$0,147 \cdot 10^{-8}$	$0,15 \cdot 10^{-8}$	$0,12 \cdot 10^{-8}$	$0,146 \cdot 10^{-8}$
23.	5,588	$0,114 \cdot 10^{-8}$	$0,144 \cdot 10^{-8}$	$0,14 \cdot 10^{-8}$			
24.	0,91	$0,267 \cdot 10^{-8}$	$0,298 \cdot 10^{-8}$	$0,3 \cdot 10^{-8}$	$0,275 \cdot 10^{-8}$		

Tabelă 59 - Amplitudinea vibrațiilor statorului  $|Y_{rst}| \times 10^{-7}$  pentru cazulajustăjului rigid, în [cm]

Nr. current	$\pi = 0$	$\pi = 2$	$\pi = 3$	$\pi = 4$	$\pi = 5$	$\pi = 2p$	$\pi = \frac{2p}{d}$
1.	0,248	0,00036	0,000407	0,00042	0,00044	0,00093	0,00046
2.	0,41	0,00083	0,001	0,00103	0,0011	0,000026	0,00163
3.	0,197	0,00025	0,000299	0,000314	0,00033	0,00015	0,00021
4.	0,27	0,00046	0,000478	0,00052	0,00053	0,00023	0,00027
5.	0,50	0,000365	0,000413	0,00045	0,00046	0,00041	0,00045
6.	0,48	0,000412	0,000459	0,000494	0,00056	0,00037	0,00047
7.	1,3	0,0057	0,0066	0,00707	0,0077	0,00017	0,00055
8.	0,326	0,000577	0,00063	0,00065	0,00068	0,0002	0,0025
9.	0,574	0,001	0,0011	0,00112	0,00116	0,000053	0,000175
10.	0,505	0,00077	0,00084	0,00091	0,00093	0,00005	-
11.	0,614	0,00058	0,000062	0,00064	0,00066	0,00002	0,00064
12.	0,228	0,000146	0,00017	0,00018	0,0002	0,00034	-
13.	0,63	0,000683	0,00077	0,00084	0,0009	0,00105	-
14.	0,657	0,0209	0,0006	0,00064	0,00067	0,00065	0,00063

Nr current	$\pi = 0$	$\pi = 2$	$\pi = 3$	$\pi = 4$	$\pi = 5$	$\pi = 2p$	$\pi = \frac{2p}{d}$
15.	0,929	0,00043	0,00134	0,00052	0,00054	0,000001	
16.	0,135	0,000177	0,000204	0,0002	0,00027	0,00045	0,00018
17.	0,453	0,00145	0,0017	0,00152	0,00201	0,000007	
18.	1,63	0,00027	0,00462	0,00056	0,00053	0,00048	
19.	0,48	0,000311	0,000337	0,00037	0,0004	0,00102	
20.	0,202	0,00052	0,00025	0,00028	0,00031	0,00057	0,00028
21.	0,133	0,000256	0,0003	0,00031	0,00033	0,00033	0,00031
22.	0,604	0,00111	0,00113	0,0012	0,00123	0,000006	0,0023
23.	0,39	0,00087	0,00097	0,00103	0,00104	0,0000037	0,00117
24.	0,481	0,00072	0,000856		0,000934	0,0000295	

Tabela 60 - Factorul de amplificare dinamic K<sub>dFeo</sub> pentru cazulajustajului cu joc și  
 $f_r = 100$  Hz

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4		r=5	r=2p	$r=\frac{2p}{d}$	r=2p-N1
1.	1,17	0,56.10 <sup>-6</sup>	0,44.10 <sup>-5</sup>	0,16.10 <sup>-4</sup>	0,42.10 <sup>-4</sup>	0,017	0,9.10 <sup>-4</sup>	0,044	
2.	1,68	0,22.10 <sup>-7</sup>	0,16.10 <sup>-6</sup>	0,49.10 <sup>-6</sup>	0,17.10 <sup>-5</sup>	0,0064	0,64.10 <sup>-6</sup>	0,065	
3.	1,194	0,36.10 <sup>-6</sup>	0,29.10 <sup>-5</sup>	0,1.10 <sup>-4</sup>	0,26.10 <sup>-4</sup>	0,017	0,15.10 <sup>-2</sup>	0,0167	
4.	1,82	0,29.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,81.10 <sup>-6</sup>	0,19.10 <sup>-5</sup>	0,0036			
5.	1,06	0,84.10 <sup>-5</sup>	0,64.10 <sup>-4</sup>	0,225.10 <sup>-3</sup>	0,6.10 <sup>-5</sup>	0,023	0,84.10 <sup>-5</sup>		
6.	1,21	0,53.10 <sup>-6</sup>	0,4.10 <sup>-5</sup>	0,15.10 <sup>-4</sup>	0,4.10 <sup>-4</sup>	0,0073	0,62.10 <sup>-3</sup>	0,017	
7.	1,308	0,62.10 <sup>-7</sup>	0,49.10 <sup>-6</sup>	0,19.10 <sup>-5</sup>	0,48.10 <sup>-5</sup>	0,023	0,196.10 <sup>-5</sup>	0,034	
8.	2,95	0,36.10 <sup>-8</sup>	0,32.10 <sup>-7</sup>	0,13.10 <sup>-6</sup>	0,33.10 <sup>-6</sup>	0,00032	0,13.10 <sup>-6</sup>	0,18	
9.	7,009	0,36.10 <sup>-8</sup>	0,256.10 <sup>-7</sup>	0,9.10 <sup>-7</sup>	0,23.10 <sup>-6</sup>	0,0034	0,78.10 <sup>-5</sup>	0,0041	
10.	5,76	0,25.10 <sup>-8</sup>	0,196.10 <sup>-7</sup>	0,73.10 <sup>-7</sup>	0,19.10 <sup>-6</sup>	0,0038	0,14.10 <sup>-5</sup>	0,005	
11.	3,71	0,56.10 <sup>-8</sup>	0,4.10 <sup>-7</sup>	0,16.10 <sup>-6</sup>	0,43.10 <sup>-6</sup>	0,004	0,16.10 <sup>-6</sup>	0,0083	
12.	1,12	0,53.10 <sup>-5</sup>	0,42.10 <sup>-4</sup>	0,14.10 <sup>-3</sup>	0,36.10 <sup>-3</sup>	0,0042	~	0,028	
13.	1,198	0,17.10 <sup>-5</sup>	0,12.10 <sup>-4</sup>	0,43.10 <sup>-4</sup>	0,1.10 <sup>-3</sup>	0,0042	~	0,0055	
14.	1,347	0,49.10 <sup>-6</sup>	0,39.10 <sup>-5</sup>	0,13.10 <sup>-4</sup>	0,36.10 <sup>-4</sup>	0,0023	0,22.10 <sup>-3</sup>	0,0044	

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	r= $\frac{2p}{d}$	r=2p-N1
15.	0,299	0,12.10 <sup>-9</sup>	0,96.10 <sup>-9</sup>	0,36.10 <sup>-8</sup>	0,94.10 <sup>-8</sup>	0,00045	-	0,00065
16.	1,086	0,62.10 <sup>-5</sup>	0,47.10 <sup>-4</sup>	0,17.10 <sup>-3</sup>	0,43.10 <sup>-3</sup>	0,0062	0,62.10 <sup>-5</sup>	0,047
17.	1,28	0,9.10 <sup>-7</sup>	0,81.10 <sup>-6</sup>	0,32.10 <sup>-5</sup>	0,84.10 <sup>-5</sup>	0,017	-	0,012
18.	1,128	0,4.10 <sup>-5</sup>	0,32.10 <sup>-4</sup>	0,11.10 <sup>-3</sup>	0,29.10 <sup>-3</sup>	0,0035	-	0,011
19.	1,21	0,16.10 <sup>-5</sup>	0,122.10 <sup>-4</sup>	0,43.10 <sup>-4</sup>	0,1.10 <sup>-3</sup>	0,0024	-	0,0063
20.	1,065	0,2.10 <sup>-4</sup>	0,156.10 <sup>-3</sup>	0,55.10 <sup>-3</sup>	0,13.10 <sup>-2</sup>	0,0073	0,54.10 <sup>-3</sup>	0,033
21.	1,23	0,81.10 <sup>-6</sup>	0,67.10 <sup>-5</sup>	0,25.10 <sup>-4</sup>	0,64.10 <sup>-4</sup>	0,0047	0,25.10 <sup>-4</sup>	0,02
22.	6,316	0,25.10 <sup>-8</sup>	0,225.10 <sup>-7</sup>	0,84.10 <sup>-7</sup>	0,22.10 <sup>-6</sup>	0,0033	0,78.10 <sup>-5</sup>	0,0035
23.	4,1	0,25.10 <sup>-8</sup>	0,225.10 <sup>-7</sup>	0,78.10 <sup>-7</sup>	0,21.10 <sup>-6</sup>	0,0041	0,144.10 <sup>-5</sup>	0,0056
24.	1,32	0,116.10 <sup>-6</sup>	0,92.10 <sup>-6</sup>	-	0,84.10 <sup>-5</sup>	0,0101	-	0,018

Tabela 61 - Factorul de amplificare dinamic  $K_{ds}$  pentru cazul ajustajului rigid și  
 $f_r = 100 \text{ Hz}$

Nr. current	r=0	r=2			r=3			r=4			r=5			r=2p			r=2p-N1		
		r=2	r=3	r=4	r=5	r=4	r=5	r=2p	r=5	r=2p	r=2p	r=2p	r=2p	r=2p	r=2p	r=2p	r=2p		
1.	1,5	0,042	0,481	7,01	1,485	1	1	1,18	1	1,18	1	1	1	1	1	1	1		
2.	25,75	0,0199	0,202	1,553	2,63	1	1	1,55	1	1,55	1	1	1	1	1	1	1		
3.	1,93	0,0559	0,732	2,78	1,325	1	1	1,0036	1	1,0036	1	1	1	1	1	1	1		
4.	25,75	0,0146	0,14	0,86	6,32	1	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
5.	1,13	0,056	0,732	2,86	1,33	1	1	0,0559	1	0,0559	1	1	1	1	1	1	1		
6.	1,36	0,0335	0,37	4,9,25	1,64	1	1	1,023	1	1,023	1	1	1	1	1	1	1		
7.	1,96	0,092	2,214	1,65	1,177	1	1	1,65	1	1,65	1	1	1	1	1	1	1		
8.	4,8	0,0559	0,694	3,05	1,342	1	1	3,05	1	3,05	1	1	1	1	1	1	1		
9.	1,66	0,0101	0,085	0,39	2,84	1	1	1,04	1	1,04	1	1	1	1	1	1	1		
10.	1,367	0,0082	0,067	0,316	1,66	1	1	4,26	1	4,26	1	1	1	1	1	1	1		
11.	2,84	0,00644	0,0509	0,214	0,86	1	1	0,214	1	0,214	1	1	1	1	1	1	1		
12.	1,17	0,0417	0,457	7,01	1,485	1	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
13.	1,308	0,0461	0,534	4,34	1,42	1	1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
14.	1,446	0,0263	0,24	2,604	0,214	1	1	1,08	1	1,08	1	1	1	1	1	1	1		

- 210 -

$\eta_r$	current	$r=0$	$r=2$	$r=3$	$r=4$	$r=5$	$r=2p$	$r=\frac{2p}{d}$	$r=2p-N1$
15.	0,412	0,0122	0,37	0,593	49,25	1	-	-	1
16.	1,204	0,0786	1,456	1,86	1,177	1,01	0,0786	1	
17.	1,984	0,066	1,076	1,68	1,255	1	-	-	1
18.	1,189	0,0101	0,0786	0,37	2,397	1,088	-	-	1
19.	1,303	0,0263	0,24	2,604	2,106	1,015	-	-	1
20.	1,035	0,457	17,42	1,34	1,108	1,014	1,34	-	1
21.	1,395	0,066	1,076	2,14	1,255	1	2,14	1	
22.	1,456	0,0101	0,0786	0,3706	2,397	1	1,04	1	
23.	1,456	0,0122	0,106	0,562	11,76	1	1,18	1	
24.	1,8	0,0335	0,37		1,628	1		1	

Tabelă 62 – Amplitudinea vibrațiilor ferului activ al statorului  $Y_{RFeo}$  pentru cazul ajustajului cu joc și  $f_R = 100$  Hz, în [cm.]

Nr. current	$\mathfrak{I} = 0$	$\mathfrak{I} = 2$	$\mathfrak{I} = 3$	$\mathfrak{I} = 4$	$\mathfrak{I} = 5$	$\mathfrak{I} = 2p$	$\mathfrak{I} = \frac{2p}{d}$	$\mathfrak{I} = 2p-N_1$ ( $\times 10^{-8}$ )
1.	5,7	$0,306 \cdot 10^{-6}$	$0,34 \cdot 10^{-6}$	$0,36 \cdot 10^{-6}$	$0,37 \cdot 10^{-6}$	$0,42 \cdot 10^{-6}$	$0,37 \cdot 10^{-6}$	0,14
2.	84,62	$0,126 \cdot 10^{-6}$	$0,126 \cdot 10^{-6}$	$0,11 \cdot 10^{-6}$	$0,15 \cdot 10^{-6}$	$0,14 \cdot 10^{-6}$	$0,14 \cdot 10^{-6}$	0,15
3.	6,58	$0,215 \cdot 10^{-6}$	$0,24 \cdot 10^{-6}$	$0,25 \cdot 10^{-6}$	$0,25 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	$0,25 \cdot 10^{-6}$	
4.	50,28	$0,89 \cdot 10^{-7}$	$0,95 \cdot 10^{-7}$	$0,1 \cdot 10^{-6}$	$0,95 \cdot 10^{-6}$	$0,99 \cdot 10^{-7}$	--	0,11
5.	0,57	$0,508 \cdot 10^{-10}$	$0,522 \cdot 10^{-10}$	$0,56 \cdot 10^{-10}$	$0,6 \cdot 10^{-10}$	$0,64 \cdot 10^{-10}$	$0,51 \cdot 10^{-10}$	0,67
6.	4,24	$0,209 \cdot 10^{-6}$	$0,22 \cdot 10^{-6}$	$0,243 \cdot 10^{-6}$	$0,25 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	0,27
7.	346,6	$0,184 \cdot 10^{-5}$	$0,2 \cdot 10^{-5}$	$0,23 \cdot 10^{-5}$	$0,22 \cdot 10^{-5}$	$0,25 \cdot 10^{-5}$	$0,23 \cdot 10^{-5}$	2,48
8.	2721	$0,37 \cdot 10^{-7}$	$0,468 \cdot 10^{-7}$	$0,53 \cdot 10^{-7}$	$0,52 \cdot 10^{-7}$	$0,55 \cdot 10^{-7}$	$0,53 \cdot 10^{-7}$	4,07
9.	1291	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,72 \cdot 10^{-7}$	0,077
10.	1348	$0,65 \cdot 10^{-7}$	$0,72 \cdot 10^{-7}$	$0,76 \cdot 10^{-7}$	$0,79 \cdot 10^{-7}$	$0,84 \cdot 10^{-7}$	$0,86 \cdot 10^{-7}$	0,083
11.	440	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,74 \cdot 10^{-7}$	$0,85 \cdot 10^{-7}$	$0,9 \cdot 10^{-7}$	$0,93 \cdot 10^{-7}$	$0,85 \cdot 10^{-7}$	0,094
12.	0,4	$0,22 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	$0,27 \cdot 10^{-6}$	$0,28 \cdot 10^{-6}$	--	0,288
13.	1,3	$0,203 \cdot 10^{-6}$	$0,21 \cdot 10^{-6}$	$0,22 \cdot 10^{-6}$	$0,23 \cdot 10^{-6}$	$0,24 \cdot 10^{-6}$	--	0,24
14.	2,83	$0,116 \cdot 10^{-6}$	$0,13 \cdot 10^{-6}$	$0,14 \cdot 10^{-6}$	$0,14 \cdot 10^{-6}$	$0,15 \cdot 10^{-6}$	$0,15 \cdot 10^{-6}$	0,148

Nr. erstellt	$\Sigma = 0$	$\Sigma = 2$	$\Sigma = 3$	$\Sigma = 4$	$\Sigma = 5$	$\Sigma = 2p$	$\Sigma = \frac{2p}{d}$	$\Sigma = 2p - N_1$ ( $\times 10^{-8}$ )
15.	185	$0,829 \cdot 10^{-8}$	$0,93 \cdot 10^{-8}$	$0,99 \cdot 10^{-8}$	$0,1 \cdot 10^{-7}$	$0,1 \cdot 10^{-7}$	-	$0,0103$
16.	0,064	$0,414 \cdot 10^{-6}$	$0,45 \cdot 10^{-6}$	$0,47 \cdot 10^{-6}$	$0,48 \cdot 10^{-6}$	$0,5 \cdot 10^{-6}$	$0,42 \cdot 10^{-6}$	$0,527$
17.	31	$0,242 \cdot 10^{-6}$	$0,307 \cdot 10^{-6}$	$0,35 \cdot 10^{-6}$	$0,36 \cdot 10^{-6}$	$0,38 \cdot 10^{-6}$	-	$0,37$
18.	0,48	$0,196 \cdot 10^{-6}$	$0,23 \cdot 10^{-6}$	$0,25 \cdot 10^{-6}$	$0,27 \cdot 10^{-6}$	$0,26 \cdot 10^{-6}$	-	$0,468$
19.	0,83	$0,13 \cdot 10^{-6}$	$0,146 \cdot 10^{-6}$	$0,15 \cdot 10^{-6}$	$0,16 \cdot 10^{-6}$	$0,16 \cdot 10^{-6}$	-	$0,416$
20.	0,17	$0,38 \cdot 10^{-6}$	$0,43 \cdot 10^{-6}$	$0,46 \cdot 10^{-6}$	$0,46 \cdot 10^{-6}$	$0,48 \cdot 10^{-6}$	$0,45 \cdot 10^{-6}$	$0,5$
21.	2,17	$0,16 \cdot 10^{-6}$	$0,2 \cdot 10^{-6}$	$0,21 \cdot 10^{-6}$	$0,22 \cdot 10^{-6}$	$0,2 \cdot 10^{-6}$	$0,22$	
22.	1308	$0,58 \cdot 10^{-7}$	$0,73 \cdot 10^{-7}$	$0,78 \cdot 10^{-7}$	$0,8 \cdot 10^{-7}$	$0,82 \cdot 10^{-7}$	$0,8 \cdot 10^{-7}$	$0,0094$
23.	1050	$0,71 \cdot 10^{-7}$	$0,9 \cdot 10^{-7}$	$0,9 \cdot 10^{-7}$	$0,94 \cdot 10^{-7}$	$0,97 \cdot 10^{-7}$	$0,94 \cdot 10^{-7}$	$0,013$
24.	24,4	$0,238 \cdot 10^{-6}$	$0,27 \cdot 10^{-6}$	$0,24 \cdot 10^{-6}$	$0,3 \cdot 10^{-6}$	$0,3 \cdot 10^{-6}$	$0,305$	

**Tabela 63 – Amplitudinea vibrațiilor statorului Y<sub>resto</sub> pentru cazulajustajului rigid §1**  
 $f_r = 100 \text{ Hz, în [cm.]}$

Nr. curent	$\Gamma = 0$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 2$ ( $x10^{-7}$ )		$\Gamma = 4$ ( $x10^{-7}$ )		$\Gamma = 5$ ( $x10^{-7}$ )		$\Gamma = 2p$ ( $x10^{-7}$ )		$\Gamma = 2pM_1$ ( $x10^{-14}$ )	
		$\Gamma = 3$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 7$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 2p$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 5$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 2p$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 5$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 2p$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 5$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 2p$ ( $x10^{-7}$ )	$\Gamma = 5$ ( $x10^{-7}$ )
1.	15,4	0,048	0,078	0,325	0,0272	0,00085	0,01025	1,89			
2.	499	0,043	0,0514	0,135	0,0593	0,000085	0,1346	0,897			
3.	9,93	0,052	0,06593	0,154	0,0721	0,0000147	0,000162				
4.	535	0,0528	0,0455	0,08	0,25	0,0000206		1,36			
5.	6,37	0,0522	0,0560	0,075	0,014	0,000024	0,0353	1,2,85			
6.	13,65	0,0513	0,0655	0,07	0,045	0,000014	0,001655	6,02			
7.	80,8	0,422	1,432	0,305	0,0849	0,000017	0,305	1,15			
8.	189,89	0,0653	0,1149	0,143	0,0246	0,000019	0,1428	0,25			
9.	78,21	0,0529	0,0627	0,032	0,233	0,0000058	0,00245	0,48			
10.	73,33	0,0487	0,0559	0,0755	0,155	0,000005	0,058	0,38			
11.	279,88	0,0706	0,00078	0,094	0,148	0,0000193	0,0942	0,935			
12.	12,3	0,0503	0,0804	0,37	0,0327	0,00199	-	29,8			
13.	14,91	0,0597	0,0995	0,238	0,0317	0,0006	-	46			
14.	31,4	2,43	0,0842	0,266	0,0882	0,000659	0,00734	33,8			

Nr. eineat	$\pi = 0$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 2$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 3$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 4$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 5$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 2p$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = \frac{2p}{d}$ ( $x10^{-7}$ )	$\pi = 2p-N_1$ ( $x10^{-14}$ )
15.	10,58	0,0350	0,15	0,0678	2,2	0,0000096	-	0,067
16.	5,54	0,0408	0,108	0,0402	0,0102	0,000636	0,0408	8,75
17.	15,14	0,0566	0,129	0,0365	0,0168	0,000007	-	0,98
18.	42,25	0,0410	0,754	0,0127	0,173	0,0056	-	193,97
19.	20,67	0,0473	0,0506	0,2	0,00557	0,00148	-	56,6
20.	2,92	0,0142	0,13	0,0135	0,0147	0,00539	0,01847	25,34
21.	10,49	0,0533	0,110	0,0134	0,0134	0,00539	0,0146	4,68
22.	76	0,0536	0,0612	0,0672	0,101	0,000037	0,0121	0,36
23.	58,8	0,0550	0,067	0,0672	0,827	0,0000289	-	1,67
24.	32,92	0,067	0,105	0,0518	0,0518	0,0000289	-	-

Tabela 64-Nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{prFe}$  pentru cazul ajustajului în joc, în [dB].

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	r=2p d
1.	169	7,8	8,37	9,2	9,3	9,7	9,4
2.	184,47	4,12	4,096	2,39	5,49	4	5,2
3.	173	8,23	9,3	9,38	9,34	8,85	9,3
4.	176,1	0,98	0,35	0,0146	0,46	0,97	-
5.	160,5	13,68	14,34	14,44	14,94	14,73	13,68
6.	165,3	5,07	5,56	6,3	6,54	6,27	6,6
7.	202,5	26,19	27	28,13	27,81	27,72	28,13
8.	202	9,75	7,76	6,7	6,87	7,1	6,65
9.	188,88	0,65	0,67	0,69	0,694	1,71	0,93
10.	190,47	2,52	1,63	1,2	0,884	1,36	0,23
11.	182,72	4,21	4,21	3,1	2,55	3,03	3,1
12.	144,94	0,78	2,08	2,2	2,49	2,51	-
13.	157	6,1	6,52	6,86	6,89	6,71	-
14.	157,29	0,0217	1,1	1,23	1,67	1,3	1,66
15.	183,17	21,55	20,6	20,1	19,88	20,5	-
16.	133,96	8,24	8,93	9,15	9,27	9,3	8,24
17.	185,69	11,21	12,25	25,7	14,47	13,67	-
18.	149,73	3,32	4,69	45,2	5,29	5,26	-
19.	150,1	0,21	0,7	1,09	1,195	1,14	-
20.	145,88	8,06	9,07	9,48	9,5	9,52	9,4
21.	145,82	0,16	1,63	2,19	2,36	2,3	2,2
22.	190,06	2,8	0,77	0,25	0,0277	0,9	0,0157
23.	192,05	1,74	0,29	0,21	0,67	0,72	0,56
24.	177,80	7,21	3,2	8,26	8,36	8,3	8,1

Tabela 65 - Nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{\text{prst}}$  pentru cazul ajustajului rigid, în [dB].

Nr. curent	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	r= $\frac{2p}{d}$
1.	28,1	28,7	27,5	27,24	26,83	19,69	26,4
2	28,45	25,35	23,72	23,4	22,92	64,02	23,4
3.	22,56	28,76	47,69	27,06	26,47	58,74	36,36
4.	27	29,51	27,95	27,28	27,17	54,3	-
5.	34,1	29,95	28,83	28,32	27,77	28,45	29,95
6.	33,3	27,41	25,97	25,6	25,23	34,92	20,35
7.	39,72	7,37	6,08	5,48	4,69	56,94	5,48
8.	29,7	25,29	24,57	24,2	23,78	53,8	24,2
9.	31,5	23,62	22,78	22,59	22,29	67,24	15,74
10.	31,16	25,1	24,39	23,61	23,43	67,85	37,91
11.	35,7	24,7	64,18	23,84	23,6	53,43	23,83
12.	31,43	32,34	31,22	30,3	29,51	24,57	-
13.	34,26	24,91	23,83	22,98	22,32	20,28	-
14.	35,96	6,13	24,75	24,02	23,59	15,28	21,56
15.	17,62	29,15	19,18	27,33	27,04	81,16	-
16.	24,94	32,55	31,29	30,77	28,79	23,98	32,55
17.	27,86	21,96	20,53	21,43	18,98	66,99	-
18.	44,99	30,38	5,72	43,37	28,6	24,98	-
19.	34,38	29,26	28,51	27,68	46,98	18,36	-
20.	27,9	23,82	29,93	28,93	27,94	22,52	28,93
21.	24,75	29,51	28,07	27,64	27,12	26,7	27,64
22.	31,95	22,73	22,52	22,03	21,8	66,52	16,10
23.	28,93	24,1	23,12	22,54	22,47	70,47	21,39
24.	32,26	24,1	22,64	22,14	21,83	51,1	20,04

Tabela 66-Nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{\text{preco}}$  pentru cazul  
ajustajului cu ecoul si  $f_r=100$  Hz în [dB].

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	$\frac{r=2p}{d}$	$\frac{r=2p}{N_1}$
1.	174,3	28,9	20,79	30,34	30,49	31,61	30,63	-8,76
2.	197,73	21,18	21,19	20,02	22,63	22,21	22,34	-17,18
3.	175,27	25,82	26,92	27,04	27,05	27,58	27,38	-12,5
4.	193,2	18,16	18,31	19,2	18,76	19,06	-	-20,18
5.	154,3	33,3	34,03	34,2	34,76	35,33	33,3	-4,34
6.	171,72	25,57	26,11	26,88	27,17	27,55	27,44	-12,28
7.	209,98	44,49	45,34	46,48	46,19	47,17	46,48	7,08
8.	227,88	10,56	12,53	13,71	13,54	13,95	13,71	11,37
9.	221,4	16,54	16,53	16,54	16,56	16,6	16,37	-23,05
10.	221,78	15,44	16,3	16,8	17,12	17,63	17,83	-22,47
11.	212,05	16,59	16,6	17,73	18,3	18,53	17,73	-21,39
12.	151,28	25,98	27,33	27,5	27,84	28,12	-	-11,62
13.	161,34	25,32	25,8	26,22	26,31	26,74	-	-13,34
14.	168,21	20,5	21,63	21,66	22,35	22,53	22,49	-17,42
15.	204,5	-2,445	-1,48	-0,92	-0,73	-0,445	-	-40,54
16.	135,3	31,53	32,27	32,56	32,74	33,09	31,53	-6,38
17.	189	26,86	26,93	-9,94	30,23	30,72	-	-9,42
18.	152,9	25,04	26,49	37	27,23	27,52	-	-12,26
19.	158,06	21,49	22,46	22,92	23,08	23,44	-	-16,57
20.	144,02	30,83	31,92	32,41	32,52	32,81	32,33	-6,83
21.	165,93	23,3	24,82	25,42	25,63	26,01	25,42	-13,86
22.	221,52	14,39	16,44	16,98	17,22	17,403	17,01	-41,36
23.	219,61	16,23	18,27	18,21	18,68	18,92	18,62	-38,63
24.	186,94	26,71	27,73	5	27,94	28,69	28,12	-11,15

Tabela 67 - Nivelul de zgomot electromagnetic  $F_{\text{stop}}$  pentru  
ajustajul rigid și  $f_r = 100 \text{ Hz}$ , în [dB].

Nr. current	r=0	r=2	r=3	r=4	r=5	r=2p	r= $\frac{2p}{d}$	r=2p-N1
1.	42,92	- 7,26	- 2,99	9,4	-12,14	-42,21	-20,6	-115,24
2.	73,15	- 8,12	- 5,05	1,76	- 1,8	-82,23	1,76	-121,76
3.	39,12	-10,71	-25,36	- 4,64	-19,16	-77,47	-56,65	-117,3
4.	73,75	-10,24	- 7,66	- 2,75	6,44	-74,54	-	-119,38
5.	35,26	- 9,86	- 4,42	- 3,3	-17,87	-53,18	- 9,86	- 98,65
6.	44,6	- 6,62	- 2,7	22,93	- 8,66	-57,84	-36,44	-105,23
7.	57,33	11,68	22,3	8,86	- 2,24	-76,21	8,86	-119,61
8.	65,15	- 4,52	0,33	2,28	-12,99	-75	2,28	-132,86
9.	57,05	- 6,35	- 4,87	- 2,54	6,53	-85,55	-33,04	-127,21
10.	56,49	- 7,07	- 5,87	- 3,26	2,99	-86,84	- 5,53	-129,22
11.	68,12	- 3,84	-42,94	- 1,335	2,598	-75,11	- 1,33	-121,4
12.	40,98	- 6,79	- 2,71	10,55	-10,54	-34,84	-	-91,34
13.	42,65	- 5,3	- 0,86	6,71	-10,8	-45,19	-	-87,56
14.	49,12	26,89	- 2,31	7,69	- 1,91	-44,44	-23,5	-90,24
15.	39,67	- 9,94	2,65	- 4,19	26,04	-101,17	-	-144,3
16.	34,05	- 8,6	- 0,16	- 8,75	-20,64	-44,74	- 8,61	-101,98
17.	42,78	- 5,77	1,93	- 9,62	-16,32	-83,92	-	-121
18.	51,7	- 8,57	16,73	-18,78	3,92	-24,44	-	-75,08
19.	45,49	- 7,33	- 4,89	5,24	-24,34	-37,41	-	-85,77
20.	28,48	2,2	17,13	-15,49	-24,70	-39,97	-15,49	-92,74
21.	39,59	- 5,8	1,44	- 3,35	-15,95	-54,83	-	-107,41
22.	56,8	- 5,46	- 4,67	- 2,11	5,95	-84,83	-	-144,17
23.	54,57	- 6,01	- 4,28	- 0,72	17,53	-89,45	-19,16	-149,69
24.	49,53	- 4,3	- 0,405	-	- 6,54	-71,6	-	-116,36

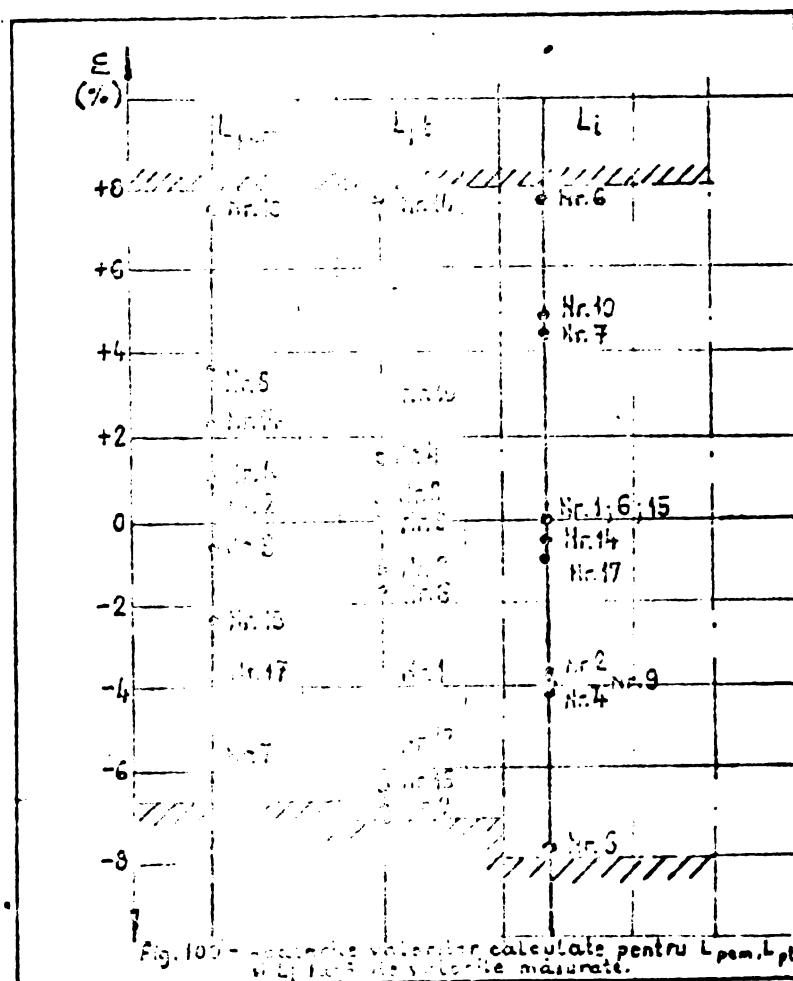
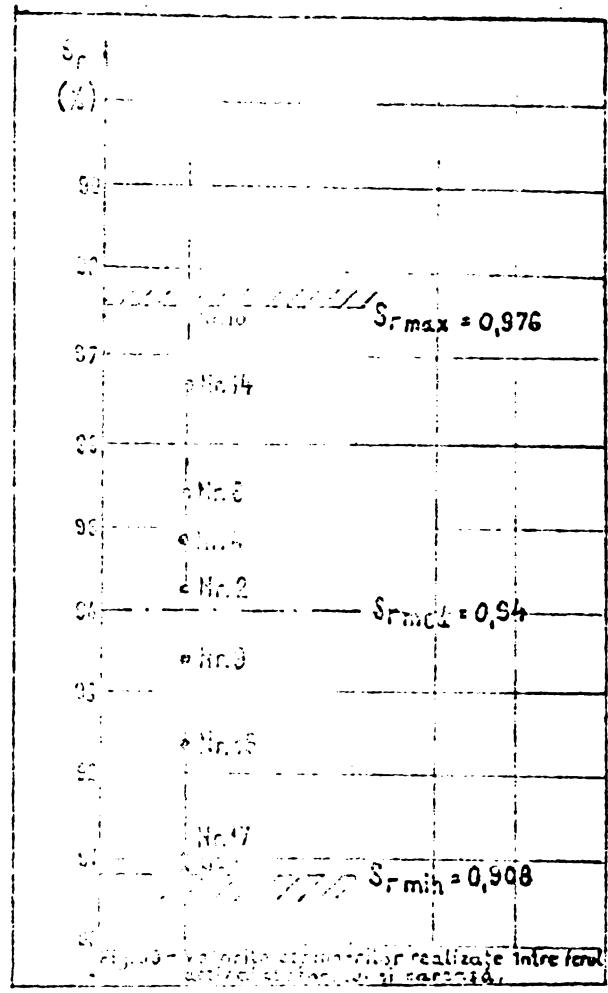
Tabela 68 - Componentele pe  
electromagnetic rezultante înainte și nivelul de zgomot  
casul ajustajului cu joc,  
respectiv rigid

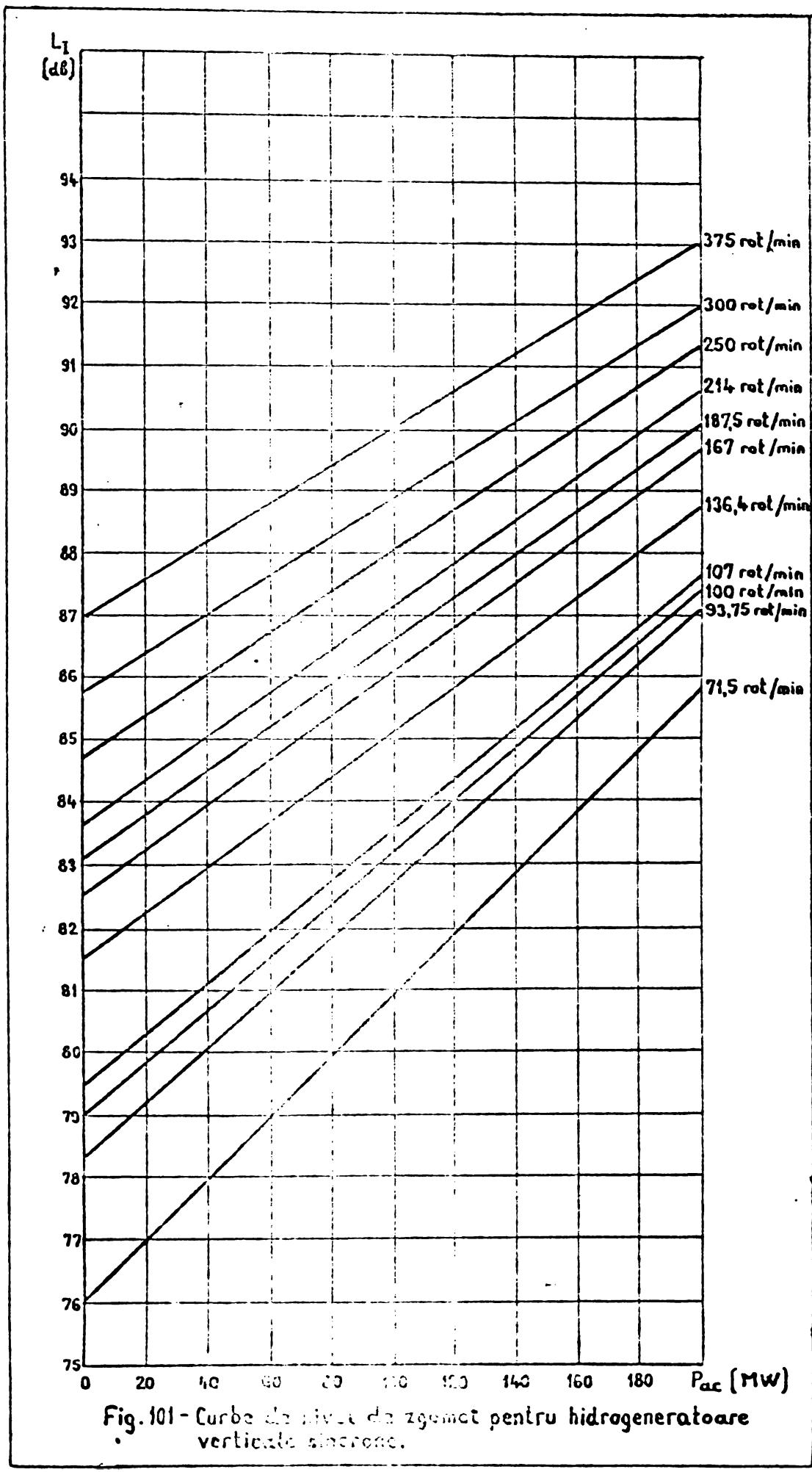
Nr. curent	$L_{prez}$ [dB]	$L_{pstrez}$ [dB]	$L_{prez}$ [dB]	$L_{pstrez}$ [dB]	$L_{pre}$ [dB]	$L_{pst}$ [dB]	$L_{pem}^*$ [dB]
1.	169	34,45	174,3	42,92	175,5	43,67	51,58
2.	184,47	64,02	197,75	73,15	198	73,75	81,21
3.	173	59,14	175,27	39,12	177,17	59,24	66,32
4.	176,1	54,3	193,2	73,75	193,4	73,75	80,93
5.	160,5	34,4	154,3	35,26	161,5	38	45,41
6.	165,3	38,32	171,72	44,6	172,67	45,6	53,2
7.	202,5	56,94	209,93	57,33	210,80	60,10	69,14
8.	202	53,8	227,83	65,15	227,98	65,5	75,25
9.	188,88	67,24	221,4	57,05	221,4	67,74	76,96
10.	190,47	67,85	221,78	56,49	221,78	68,25	77,46
11.	182,72	53,43	212,05	68,12	212,05	68,25	64,15
12.	144,94	39	151,29	40,98	152,20	43	49,55
13.	157	35,85	161,34	42,65	162,8	43,6	50,75
14.	157,29	36,89	168,21	49,12	168,61	89,35	94,11
15.	183,17	81,16	204,5	39,67	204,5	71,16	79,16
16.	133,96	37,05	135,3	34,05	137,7	38,8	44,73
17.	185,69	66,99	189	42,78	190,7	67	74,42
18.	149,73	47,35	152,9	51,7	154,8	53,2	59,3
19.	150,1	47,35	158,06	45,49	158,8	49,60	56,15
20.	145,88	34,18	144,02	23,48	148	35,2	41,97
21.	145,82	35,25	165,93	39,59	166	41	48,5
22.	190,06	66,52	221,52	56,3	221,52	67	76,27
23.	192,05	70,47	219,01	54,57	219,61	70,5	79,45
24.	177,80	51,5	186,94	49,53	187,44	53,4	61,44

\* ) - Calculat cu  $S_{rm} = 0,94$

Tabela 69 - Valorile strângărilor realizate între fierul activ și carcasa

Nr. curent HG	$L_{ps=0} - L_{pGE}$ [dB]	$L_{ps=0} - L_{ps=100}$ [dB]	$S_r$ [%]
1	175,5 - 82	175,5 - 43,67	70,9
2	198, - 81	198 - 73,75	94,2
3	177,17 - 87	177,14 - 59,24	76,5
4	193,4 - 80	193,4 - 73,75	94,776
6	172,67 - 77	172,67-45,6	75,3
7	210,80 - 74	210,80-60,10	90,78
8	227,98 - 73	227,98-65,5	95,38
9	221,4 - 78	221,4 -67,74	93,32
10	221,78 - 72	221,78-68,25	97,557
14	168,61 - 92	168,61-89,35	96,656
15	204,5 - 81	204,5 -71,16	92,37
17	190,7 - 78	190,7 -67	91





**Tabelă 70 - Alegerea tipului de ventilator și nivelul de zgomot  $L_p$  produs de ventilator.**

Nr. curent HG.	$n_s$ (rot/min)	Tipul ventilatorului	Indicat în fig.23.	Aplicație în proiect	$10 \log_{10} \frac{n}{n_0}$	$L_p$ din fig.20 (dB)	$L_{pv}$ (dB)
1.	219	Radial	Radial		179	94	80
2.	234	"	"		180	95	81
3.	204	"	"		179	94	80
4.	223	"	"		186	101	97
5.	291	"	"		182	97	83
6.	379	Semiaxial	"		184	99	85
7.	129	Radial	"		169	84	70
8.	205	"	"		175	90	76
9.	142	"	"		181	96	82
10.	121	"	"		113	29	15
11.	-	-	-		-	-	-
12.	430	Axial	Axial		197	112	98
13.	396	Semiaxial	"		194	109	95
14.	355	"	"		197	112	98
15.	-	-	-		-	-	-
16.	509	Axial	Radial		181	96	82
17.	172	Radial	"		174	89	75
18.	456	Axial	Axial		196	111	97
19.	402	Semiaxial	"		200	115	101
20.	403	"	"		192	107	93
21.	217	Radial	"		191	106	92
22.	143	"	Radial		181	96	82
23.	139	"	"		179	94	80
24.	125	"	"		180	95	81

Tabela 71 - Nivelul de zgomot global calculat și măsurat la mersul în gol excitat și abaterea dintre aceste valori

Nr. curent hidrogenelor	Valori calculate [dB]			Val. măsurate [dB]		Abaterea $\varepsilon$ [%]			
	L <sub>pv</sub>	L <sub>pem</sub>	L <sub>pt</sub>	L <sub>i</sub>	L <sub>ptGE</sub>	L <sub>ptGE</sub>	L <sub>pem</sub>	L <sub>pt</sub>	L <sub>i</sub>
1.	80	51,58	80	85	82	85	-37	-5,88	0
2.	81	81,21	84	82	80,5	85	+0,88	-1,18	-3,53
3.	80	66,32	80,2	83,8	86,5	91	-23,32	-11,87	-7,9
4.	87	80,93	88	83,4	80	87	+1,16	+1,5	-4,14
5.	83	45,41	83	87	-	-	-	-	-
6.	85	53,22	85	86,5	77	86,5	-30,88	-1,73	0
7.	70	69,14	72,6	81,6	73,5	78	-5,93	-6,92	+4,62
8.	76	75,25	78,4	84	72,5	78	+3,80	+0,5	+7,7
9.	82	76,96	83,25	80	77,5	83	-0,70	+0,3	-3,62
10.	15	77,46	77,46	79,2	72	75,5	+7,58	+2,60	+4,9
11.	-	64,15	64,15	80,9	-	-	-	-	-
12.	98	49,55	98	-	-	-	-	-	-
13.	95	50,75	95	-	-	-	-	-	-
14.	98	94,11	99,6	92	92	92,5	+2,29	+7,68	-0,54
15.	-	79,16	79,16	84,5	81	84,5	-2,29	-6,32	0
16.	82	44,73	82	-	-	-	-	-	-
17.	75	74,42	77,7	82,7	77,5	82	-3,97	-5,24	+0,855
18.	97	59,3	97	-	-	-	-	-	-
19.	101	56,15	101	-	-	-	-	-	-
20.	93	41,97	93	-	-	-	-	-	-
21.	92	48,5	92	83,7	-	-	-	-	-
22.	82	76,27	83,1	80,2	-	-	-	-	-
23.	80	79,45	82,7	79,2	-	-	-	-	-
24.	81	61,44	81	83,7	-	-	-	-	-

Analizînd rezultatele obținute la calcule, se constată următoarele :

- undele de forță magnetice radiale produse de armonicele de cîmp și de fundamentală, care determină zgomotul electromagnetic, sînt definite prin relațiile stabilite pentru numărul de ordine  $r$  și frecvența acestora  $f_r$ , ale căror valori calculate și prezentate în tab. 22-47 au un spectru cuprins în domeniul 500 - 10.000 Hz;

- cu ajutorul relațiilor expuse se pot trasa curbele de variație a amplitudinii forțelor magnetice radiale specifice ale statorului  $R_{rsp}$  și polului  $R_{psp}$  în funcție de coeficientul de acoperire polară  $\alpha_i$ , ale căror valori calculate sînt prezentate în tab. 48, iar curbele respective trasate sînt prezentate în fig. 73-96. Cu ajutorul acestor curbe se poate determina  $\alpha_i$  optim pentru care forța magnetică rezultantă este nulă și deci zgomotul electromagnetic are valoare minimă. Examînind valorile obținute pentru  $\alpha_i$  optim, cu cele adoptate în proiect, se constată că în cazul hidrogeneratoarelor nr. 4,9, 12,14,16,19,20,24 cele două valori sînt identice, iar în cazul hidrogeneratoarelor nr. 2,3,8,10,13,17,18,23 cele două valori au abateri maxime. Cu ajutorul valorilor calculate pentru  $\alpha_i$  optim s-a trasat curba  $\alpha_i = f(\zeta)$  prezentată în fig. 97, cu ajutorul căreia se va putea dimensiona corect lățimea tălpiei polare, în fază de proiectare, astfel încît nivelul de zgomot să fie minim. Totodată se constată că condiția recomandată în literatura de specialitate pentru asigurarea unui nivel de zgomot minim, exprimată prin relația  $\frac{b_i}{t_1} = \text{nr. întreg}$ , nu este suficientă deoarece ea corespunde pentru cazul cînd se anulează numai forța magnetică radială specifică  $R_{psp}$  și după cum rezultă din relațiile (72) (73) (74), dar nu și forța magnetică rezultantă  $R_{rez} = R_{rsp} + R_{psp}$  și după cum confirmă figurile susmenționate. Cu ajutorul valorilor calculate s-a trasat curba  $\frac{b_i}{t_1} = f(\zeta)$ , care va permite alegerea corectă a pasului dintre crestăturile statorului în funcție de pasul polar și arcul polar.

- acțiunea armonicelor fractiōnare este conturată cu ajutorul raportului dintre amplitudinea armonicei și cea

a fundamentalei  $K_{y_0}$  și a frecvenței undelor de forțe magnetice radiale  $f_r$ , ale căror valori calculate sunt prezentate în tab.49. Examînînd aceste valori se constată că limita prescrisă  $K_{y_0} \leq 5\%$  este depășită de hidrogeneratoarele nr.2,5,7,9, 22, motiv pentru care și nivelul de zgomot al acestor hidrogenatoare este mai ridicat;

- comportarea statorului la vibrații este apreciată cu ajutorul relațiilor stabilită pentru frecvența și amplitudinea oscilațiilor proprii ale fierului activ și ale statorului, care corespund pentru cele două cazuri limită de ajustaj ale acestora și anume cu joc, respectiv rigid, ale căror valori calculate sunt prezentate în tab.50-52, 54-63. Examînînd aceste valori se observă că frecvențele oscilațiilor proprii ale fierului activ au valori maxime pentru  $r = 0$  și pentru fundamentală, celelalte fiind neglijabile, iar frecvențele oscilațiilor proprii ale statorului au valori cuprinse în domeniul  $20\text{--}500$  Hz pentru  $r = 0; 5; 2p/d$  în domeniul  $300\text{--}30.000$  Hz pentru  $r = 2p$ , iar pentru fundamentală acestea sunt în domeniul ultrasunetelor. Amplitudinile vibrațiilor fierului activ și statorului au valori maxime pentru  $r = 0$  restul fiind neglijabile;

- fenomenul de rezonanță poate apărea cînd valoarea frecvenței undelor de forțe magnetice radiale este cu puțin mai mică decît frecvența de oscilație proprie a statorului, în care caz factorul de amplificare sau dinamic poate avea valori apreciabile. În tab.56,57,6c,61 sunt prezentate valurile calculate pentru factorul dinamic, de unde rezultă că în cazul hidrogenatoarelor nr.13,14 nivelul de zgomot ridicat este influențat în mod deosebit de fenomenul de rezonanță. Frecvențele de rezonanță determinate de armonicele fractionare sunt prezentate în tab.53 prin care se confirmă din nou că hidrogeneratorul nr.14 are nivelul de zgomot exagerat din cauza fenomenului de rezonanță;

- nivelul de zgomot crește cu viteza undelor de forțe magnetice radiale pe diametrul exterior al statorului, dacă aceasta depășește viteza sunetului  $v_{ysl} \geq 344$  m/sec., sau suferă o diminuare în caz contrar. Examînînd valorile

calculate și prezentate în tab. 48, rezultă că numai hidrogene-ratorul nr. 11 și 21 depășesc această limită;

- nivelul de zgomet electromagnetic este direct proporțional cu amplitudinea vibrației statorului asamblat, care nu poate fi determinată pentru cazul real, deoarece depinde de condițiile tehnice de fabricație și montaj. Din această cauză nivelul de zgomet se efectuează pentru cele două cazuri limită de ajustaj între fierul activ și carcasă și anume ajustaj cu joc și ajustaj rigid. Examind valorile calculate se observă că nivelul de zgomet în cazul ajustajului cu joc are valori maxime pentru  $r = 0$  și pentru fundamentală. În cazul ajustajului rigid nivelul de zgomet determinat de armonice are aproximativ aceeași pondere pentru  $r = 0,2,3,4,5,2p,2p/d$  în timp ce nivelul de zgomet determinat de fundamentală are valori maxime pentru  $r=0$ , iar pentru  $r=2,3,4,5,2p,2p/d$  are valori negative. Revenind la expresia care definește nivelul de zgomet (12) rezultă că nivelul de zgomet negativ are loc pentru  $p < p_0$  deci cînd presiunea sursei de zgomet este mai mică decît presiunea de referință admisă. Cu ajutorul acestor componente de zgomet se determină în final nivelul de zgomet rezultant pentru ajustajul cu joc, respectiv pentru ajustajul rigid, valori prezentate în tab. 68. Se observă că nivelul de zgomet rezultant produs de armonice este aproximativ egal cu cel produs de fundamentală.

Valoarea reală a nivelului de zgomet se află în interiorul intervalului determinat de nivelul de zgomet corespunzător ajustajului cu joc și cel corespunzător ajustajului rigid, dar mai aproape de cel din urmă. Pentru determinarea nivelului de zgomet real se propune de către autor determinarea strîngerii realizate între fierul activ și carcasă cu ajutorul nivelului de zgomet măsurat, folosind relația (194). Valorile calculate sunt prezentate în tab. 69 și reprezentate grafic în fig. 99, de unde rezultă că strîngerile realizate sunt de ordinul :

$$S_{r\min} = 0,908$$

$$S_{rmed} = 0,94$$

$$S_{rmax} = 0,976$$

Se constată că hidrogeneratoare fabricate de firme de specialitate din străinătate au  $S_r = 0,9665$ , respectiv  $S_r = 0,9237$ , valori care sunt similare cu cele ale hidrogeneratoarelor realizate în țară. Totodată se observă că hidrogeneratoarele 1,3,6 au  $S_r = 0,709 + 0,765$  ceea ce se explică prin faptul că acestea au fost primele hidrogeneratoare realizate în țară.

Cu ajutorul  $S_{rmed} = 0,94$  se calculează nivelul de zgomot electromagnetic, ale cărui valori sunt prezentate în tab.68, de unde rezultă că numai hidrogeneratorul nr.14 depășește limita admisibilă de 85 dB.

- nivelul de intensitate sonoră  $L_I$  determinat cu ajutorul relației (42) în funcție de puterea nominală activă și de turație, la care se aplică un coeficient de corecție K determinat experimental pe baza măsurătorilor de zgomot efectuate, are valorile calculate prezentate în tab.71 și reprezentate grafic în fig.10.

- cu ajutorul metodei de calcul prezentate se stabilește tipul de ventilator recomandat în funcție de turația specifică și se determină nivelul de zgomot produs de ventilator, rezultate prezentate în tab.70.

- însumind nivelul de zgomot electromagnetic  $L_{pem}$  cu cel determinat de ventilator  $L_{pv}$  se obține nivelul total de zgomot  $L_{pt}$  la mersul în gol excitat, ale cărui valori sunt prezentate în tab.71, în care sunt notate și nivelul de intensitate sonoră  $L_I$  precum și valorile măsurate ale nivelului de zgomot total la mersul în gol excitat  $L_{ptGE}$  precum și componenta de zgomot electromagnetic  $L_{pGE}$ . Se constată că nivelul de zgomot electromagnetic depășește limita admisibilă de 85 dB numai la hidrogeneratorul nr.14, iar nivelul zgomotului produs de ventilator depășește această limită la hidrogeneratoarele nr.4,12,13,14,18,19,20,21. Rezultă deci că în nivelul de zgomot total al hidrogeneratoarelor nr.4,12,13,14,18,19,

20,21 este predominantă componenta de zgomot produsă de ventilator, iar în cel al hidrogeneratoarelor nr. 10,11,15 este predominantă componenta de zgomot electromagnetic. În același tabel sunt prezentate și abaterile  $\xi$  dintre valorile calculate și cele măsurate, care sunt prezentate grafic în fig.100, de unde rezultă următoarele valori medii:

$\xi = 3,24\%$  - pentru nivelul de zgomot electromagnetic,

$\xi = 4,285\%$  - pentru nivelul de zgomot total,

$\xi = 3,36\%$  - pentru nivelul de intensitate sonoră.

care nu depășesc valoarea de 10 % admisă în tehnică.

În concluzie se constată că metoda de calcul stabilă pentru determinarea nivelului de zgomot și vibrații a hidrogeneratoarelor, verificate prin calcule pe cele 24 tipuri distincte de hidrogeneratoare și prin măsurători de zgomot efectuate pe 2 modele și 12 tipuri distincte de hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralele hidroelectrice, prezintă suficientă exactitate și este utilă în faza de elaborare a proiectelor de hidrogeneratoare sincrone.

## 7. CONCLUZII

In lucrare se prezintă cauzele care determină apariția zgomotului la hidrogeneratoare, factorii și măsura în care aceștia influențează nivelul de zgomot, precum și aspectul acustic al problemei zgomotului. Sunt prezentate relații de calcul pentru componentele de zgomot electromagnetic și aerodinamic, pentru nivelul de zgomot total, precum și pentru vibrațiile statorului și a fenomenului de rezonanță. De asemenea este prezentată o metodă de identificare și măsurare a nivelului de zgomot și vibrații, de analiză și de interpretare a rezultatelor, precum și de raportare a acestora la unele criterii de normare. De asemenea sunt propuse unele măsuri concrete de reducere a nivelului de zgomot.

Pentru verificarea practică a rezultatelor teoretice obținute în prezența lucrare, au fost experimentate două modele de hidrogeneratoare verticale de 10 kVA la  $50 \div 160$  rot/min, în cadrul stațiunii de cercetare a zgomotului construită de ICPEH în colaborare cu catedra de Mașini Electrice de la IPT. De asemenea au fost efectuate măsurători de zgomot la 12 tipuri distincte de hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralele hidroelectrice nr. 1, 2, 3, 4, 6, 7, 8, 9, 10, 14, 15, 17, având puteri nominale cuprinse în domeniul  $6200 \div 190000$  kVA și turării în domeniul  $71,5 \div 375$  rot/min.

Pe baza rezultatelor teoretice și experimentale obținute se pot estimă următoarele concluzii:

1. Zgomotul total este rezultatul acțiunii simultane a următoarelor componente:

- zgomotul electromagnetic
- zgomotul aerodinamic
- zgomotul mecanic

In cazul modelelor de hidrogenerator experimentate, cu turării lente, din valorile nivelului de zgomot măsurat și consemnată în tab. 13, rezultă că este preponderentă componenta zgomotului electromagnetic, după care urmează componenta

zgomotului aerodinamic. În cazul celor 24 de tipuri distincte de hidrogeneratoare din valorile nivelului de zgomot calculat și prezentat în tab.71 rezultă că la hidrogeneratoarele 1,3, 4,5,6,9,12,13,14,16,18,19,20,21,22,24 care au turățiile nominale cuprinse în domeniul 100-750 rot/min este predominantă componenta de zgomot produsă de ventilator, în cazul hidrogeneratoarelor nr.10,11,15 care au turățiile nominale cuprinse în domeniul 71,5-107 rot/min predominantă componenta zgomotului electromagnetic, iar în cazul hidrogeneratoarelor nr.2,7,8, 17,23 care au turățiile nominale cuprinse în domeniul 93,75-214 rot/min ambele componente de zgomot au aproximativ aceeași pondere. Din cele de mai sus rezultă că zgomotul aerodinamic este preponderent în cazul hidrogeneratoarelor rapide, având turăția nominală mai mare de 100 rot/min, iar zgomotul electromagnetic este preponderent în cazul hidrogeneratoarelor lente, având turăția nominală mai mică de 100 rot/min.

Zgomotul mecanic și ccl determinat de saturăția magnetică sănt foarte mici în raport cu componentelete predominante, iar datorită fenomenului de mascare acustică aceste componente secundare se pot neglija deoarece în cazul unei diferențe de 6 dB dintre două componente rezultă o creștere de nivel de zgomot de 1 dB, iar în cazul unei diferențe de 0 dB rezultă o creștere de 3 dB.

2. Pe baza considerațiilor teoretice este elaborată o metodă unitară de calcul a nivelului de zgomot, prezentată la cap. 6.3, în care se stabilesc relațiile pentru definirea următoarelor mărimi:

- numărul de ordine și frecvența undelor de forțe magnetice radiale produse de armonicele de cimp;
- frecvența și amplitudinea armonicelor fracționare;
- frecvența și amplitudinea oscilațiilor proprii ale statorului în cele două cazuri limită de ajustaj între fierul activ al statorului și carcasa;

- fenomenul de rezonanță;
- curbele de variație a amplitudinii forțelor magnetice radiale specifice ale statorului și polului în funcție de coeficientul de acoperire polară  $\alpha_i$ ;
- viteza undelor de forțe magnetice radiale pe exteriorul fierului activ al statorului;
- nivelul de zgomot electromagnetic și aerodinamic, precum și nivelul de intensitate sonoră în funcție de puterea și turăția nominală.

3. Pentru verificarea metodei de calcul se efectuează calculul nivelului de zgomot și vibrații pentru cele 24 tipuri distințe de hidrogeneratoare verticale sincrone proiectate de ICPEH, ale căror rezultate sunt prezentate în Cap. 6.4.

4. Valorile calculate sunt confruntate cu rezultatele experimentale obținute pe cele două modele de hidrogenerator și pe cele 12 tipuri distințe de hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralile hidroelectrice. Eroarea dintre valorile calculate și cele măsurate, prezentată în tab.71 și fig.100, au următoarele valori medii:

$\xi = 3,24\%$  – pentru nivelul de zgomot electromagnetic  
 $\xi = 4,285\%$  – pentru nivelul de zgomot total  
 $\xi = 3,36\%$  – pentru nivelul de intensitate sonoră care prezintă suficientă exactitate la nivelul calculelor de proiectare.

5. Pentru efectuarea probelor și interpretarea rezultatelor obținute la măsurători, s-a stabilit o metodă unică, constând din:

- programul de probe,

- aparatura necesară pentru măsurători,
- dispoziția punctelor de măsură,
- analiza globală și spectrală a nivelului de zgomot,
- analiza fenomenului de rezonanță,
- extrase din norme pentru aprecierea rezultatelor obținute la probe,

care a fost aplicată în cadrul experimentărilor efectuate.

6. Pe baza analizei factorilor care determină nivelul de zgomot, în Cap. 4 se prezintă propuneri de măsuri pentru reducerea nivelului de zgomot, dintre care cele mai importante de care trebuie să se țină seama încă din fază de proiectare, sint:

- caracteristicile vibroacustice cele mai favorabile se obțin pentru înfășurările simetrice și  $q = \text{intreg}$ ,
- în cazul înfășurărilor fracționare schema de bobinaj a statorului se va elabora astfel încât suma vectorială a TMN pentru armonicele fracționare să nu depășească 5 %,
- pentru numărul de ordine al forțelor magnetice radiale  $r = \text{minim}$  se vor trasa curbele forțelor magnetice radiale specifice pentru stator, respectiv pentru poli în funcție de coeficientul de acoperire polară  $\alpha_i$ . Se va determina  $\alpha_i$  optim pentru care forța magnetică radială rezultantă este nulă,
- pentru alegerea valorilor optime ale lui  $\alpha_i$  și  $b_i/t_l$ , pe baza calculelor efectuate pentru cele 24 tipuri de hidrogeneratoare s-au trasat de către autor curbele acestor mărimi în funcție de pasul polar, prezentate în fig. 97 și 98,

- reducerea amplitudinii vibrației fierului activ al statorului se obține prin majorarea înălțimii jugului statorului,
- debitul de aer de răcire va fi cel strict necesar, orice rezervă de debit conduce la creșterea nivelului de zgomot aerodinamic,
- viteza de circulație a aerului în canale să nu depășească 20-30 m/sec., iar constanta aerodinamică să fie cît mai mică,
- asigurarea scurgerii aerului în regim laminar prin stabilirea vitezei aerului cît mai constantă în fiecare punct din circuitul de ventilație,
- alegerea corectă a tipului de ventilator în funcție de turăție specifică, conform indicațiilor din fig.23,
- asigurarea randamentului maxim pentru ventilator prin realizarea pierderilor minime, care au loc pentru  $d_2^7 \cdot n^6 = \text{minim}$ , în care  $d_2$  și  $n$  sunt diametrul exterior respectiv turăția ventilatorului,

7. Aportul și originalitatea lucrării constă din:

- elaborarea metodei unitare de calcul a nivelui de zgomot și vibrații, caracterizată printr-un grad de exactitate suficient pentru calculele de proiectare, care nu apare în literatura de specialitate;
- stabilirea relației pentru determinarea nivelului de zgomot pe baza strîngerii realizate între fierul activ și carcasă, determinată cu ajutorul valorilor măsurate;
- determinarea coeficientului de acoperire polară  $\alpha_i$  optim, pentru cazul cind forțele magnetice radiale specifice ale statorului

și polului săt nule; totodată se constată că condiția recomandată de literatura de specialitate pentru asigurarea unui nivel de zgomot minim, exprimată prin  $\frac{bi}{tl} = \text{nr. întreg}$ , nu este suficientă deoarece ea corespunde pentru cazul cind se ține seama numai de forța magnetică radială specifică a polului;

- stabilirea curbelor pentru  $\alpha_i$  și  $bi/tl$  optim în funcție de pasul polar prezentate în fig. 97, 98 în cazul cind nivelul de zgomot electromagnetic este minim;
- elaborarea curbelor de nivel de intensitate sonoră  $L_I$  în funcție de puterea și turăția nominală, prezentată în fig. 101, pentru care eroarea față de valorile măsurate are valoarea medie de 3,36 %;
- stabilirea unei metode unitare de probe, identificare și interpretare a valorilor măsurate, precum și de apreciere a acestora în raport cu unele norme;
- stabilirea măsurilor concrete pentru reducerea nivelului de zgomot, prezentate la Cap.5.

8. Prezenta lucrare este rezultatul unor necesități obiective, determinate pe de o parte de nivelul de zgomot ridicat al unor hidrogeneratoare aflate în exploatare la centralele hidroelectrice din țară, iar pe de altă parte de ridicarea continuă a indicilor tehnico-economiți pe seama creșterii vertiginioase a solicitărilor electomagnetiche, de ventilație și mecanice – trăsătură fundamentală a mașinilor electrice moderne.

Reducerea nivelului de zgomot al hidrogeneratoarelor în cadrul efortului general de limitare a poluării, conduce la ridicarea calității tehnice și a competitivității hidrogeneratoarelor, contribuie la asigurarea perspectivei de export a hidrogeneratoarelor, și reprezintă contribuția de utilitate practică și eficiență economică a lucrării. —

B I B L I O G R A F I E

A. Cărți - Reviste

1. BBC - Die Geräuschbildung der Induktionmotoren - BBC Mitteilungen Nr.5/1933.
2. Bobbert G. - Nachbarschaftsbelästigung durch Betrieblärm und andere schallignellen - Lärmbekämpfung Heft 5-6/1962.
3. Campbell I - Sources of Motor Noise - SUA August 1963.
4. Carter F.W. - Magnetic Noise in Dynamo Electric Machines - Engineering 1932.
5. Detinko F.M., Zagorodnaja G.A., Fastovskii V.M. - Pročinosti i kolebania elektriceskikh mašin - Energia 1969.
6. Dombrovskii V.V., Detinko F.M., Eremeev S.A., Ivanov N.P., Ipatov P.M., Kaplan I.Ia., Pinskii G.B. - Proiectirovanie ghidrogeneratorov - Energia 1968.
7. Dordea T. - Mașini Electrice - Editura didactică și pedagogică - București 1970.
8. Draßen G. - Gegenwärtiger Stand der Technik bei der Behandlung der Schwingungs - und Geräuschprobleme in Elektromaschinenbau - Elektric Heft 11/1963 .
9. Federn K. - Erfahrungswerte, Richtlinien und Gütemaßstäbe für die Beurteilung von Maschinenschwingungen - Konstruktion Heft 8 / 1958.
10. Gorodețkii E.A. - Rascet ventilaționnogo suma elektriceskikh mašin - Vestnik elektropromislenosti Nr.6 / 1963.
11. Graham Q., Beckwith S., Milliken F.H. - Magnetic Noise in Synchronous Machines - Transaction of the American

12. Grumăzescu M., Stan A., Wiegner N., Marinescu V. - Combaterea zgomotelor și vibrațiilor - Editura Tehnică 1964.
13. Gunnar Marup - Jensen - The problem of Noise in electrical Machines - ASEA Journal Nr.3/ 1961.
14. Hak J. - Zur Berechnung der Lüfter elektrischer Maschinen - ETZ(A), Heft 9/1959.
15. Hübner G. - Geräuschprobleme bei elektrischen Maschinen - Schweizerischer Elektrotechnischer Verein Nr.21 /1963.
16. Hübner G. - Erstellung und Bekämpfung der Geräusche elektrischer Maschinen - ETZ(A), Heft 24/1961.
17. Hübner G. - Praktische Geräuschbekämpfung an elektrischen Maschinen - Lärmbekämpfung, Heft 5-6/1962.
18. Hübner G. - Geräuschminderung bei grossen elektrischen Maschinen - Siemens Zeitschrift, Heft 2/1961.
19. Hübner G. - Aerodynamische Geräusche umlaufender Maschinenteile - V.D.I. Berichte Nr.48/1961.
20. Hübner G. - Geräuscbildung von Radiallüftern - Siemens Zeitschrift, Heft 8/1959.
21. Ipatov P.M. - Harmoniczeskie M.D.S. obmotki statora s drobnim cislem pazov na polius i fazu - Sbornic Electrosila Nr.20/1961.
22. Iudin E.Ia. - Izolarea împotriva zgomotelor (traducere din rusă) - Editura tehnica, București 1968.
23. Iordan H. - Geräuscharme Elektromotoren - W.Girardet, Essen 1950.
24. Iordan H., Nowack S., Weis M. - Über den magnetischen Lärm von Synchrongleichmaschinen - E.u.M., Wien Heft 1/1967.
25. Kruppe H. - Messung und Beurteilung von Gewerbe - und Industrielärm als neue Aufgabe der Technischen

Überwachungs - Vereine - Lärmbekämpfung  
Heft 5-6/1962.

26. Lehman S. - Kraftwellen - Ordnungszahlen und frequenzen magnetischer Geräusche bei elektrischen Maschinen - ETZ(A), Heft 24/1961.
27. Lübecke E. - Beurteilung der Geräusche elektrischer Maschinen - Lärmbekämpfung Heft 5-6/1962.
28. Lübecke E. - Geräuschforschung im Maschinenbau - VDI-Z.98, Nr.14/1956.
29. Lübecke E. - Zum mechanisch - akustischen Verhalten von elektrischen Maschinen - Zeitschrift für technische Physik Nr.12/1934.
30. Lübecke E. - Schwingungen von Ständern elektrischer gross-Maschinen - Acustica vol.7/1957.
31. Lübecke E. - Entwicklung der Geräuschmesstechnik zur Lärmbekämpfung an elektrischen Maschinen - ETZ(A), Heft 24/1961.
32. Mattei M.J. - La construction des machines et les problèmes de bruit - Nr.45/1963.
33. Miesner E. - Die Geräusche bei Elektromotoren - ihre Entstehung und Beseitigung - Maschinenwelt und Elektrotechnik Heft 10/1960.
34. Moser H. - Geräuschuntersuchungen an elektrischen Maschinen - Schweizerischer Elektrotechnischer Verein Nr.12/1935.
35. Năstase E, Bichir I- Studiu zgomotului mașinilor electrice - Electrotehnica Nr.11/1963.
36. Oeser K. - Beurteilung und Abwehr von Schwingungen - Lärmbekämpfung Heft 5-6/1962 .
37. Opaschi M. - Proiectarea hidrogeneratoarelor - ICPEH 1969, uz intern .
38. Putz W. - Über das magnetische Geräusch synchroner Einzelpolmaschinen - Zeitschrift für Elektrotechnic Heft 3/1948.

39. Putz W. - Das Luftspaltfeld der Synchronmaschinen mit ausgeprägten Polen - Archiv f. Elektrotechnik Bd.38 S.263.
40. Rădulet R. - Bazele teoretice ale electrotehnicii - Litografie învățămîntului, București 1955.
41. Rentzsch H. - Geräusch - und Lüftungsprobleme bei der Konstruktion elektrischer Maschinen - BBC Nachrichten Sept.1961.
42. Rentzsch H. - Luftströmungsgeräusche in elektrischen Maschinen - ETZ(A), Heft 24/1961.
43. Riggenbach H. - Die Geräuscbildung der Induktionsmotoren - BBC Mitteilungen Nr.5/1933.
44. Schmidt H. - Schall - und Erschütternugsschutz in Kraftanlagen - Energie Nr.6/1961.
45. Staiger A. - Grundlagen für die Vorausberechnung des magnetischen Lärm von Synchronmaschinen mit Einzelpolen - Hanover 1960 .
46. Staiger A., Jordan H. - Über den magnetischen Lärm von Synchronmaschinen mit Einzelpolen - AEG - Mitteilungen Nr.52/1962 .
47. Siemens - Memorandum inginerului electrician (traducere din limba germană) - Editura tehnică, București.
48. Thilo H.G., Stendel U. - Analyse von Geräuschen und ihr Zusammenhang mit der Lautstärke - Mitteilung aus dem Zentrallaboratorium des Wernerwerkes des Siemens & Halske A.G. zu Siemensstadt - Dez.1934
49. Timoshenko - Schwingungsprobleme der Technik - Springer, Berlin 1932 (S.323)
50. Tüxen E. - Das Oberwellenverhalten mehrphasiger Wechselstromwicklungen -

51. Walker J.H., Kerruish W. - Open - circuit Noise in Synchronous Machines - The proceedings of the Institution of Electrical Engineers, vol.107, part A, no 36/1960 - SUA .
52. Wilms W. - Schallmessungen zur Beurteilung des Geräusches von Maschinen - ETZ(A), Heft 24/1961.

B. Standarde

53. CEI 34-1/1969 Rotating electrical machines Rating and performance .
54. ISO/TC 43/1965 Draft secretariat proposal for a test code for the measurement of noise emitted by rotating electrical machinery.
55. CAER 59-7/384 Metode de încercare pentru determinarea nivelului de zgomot .
56. DIN 45632 Geräuschmessung au elektrischen Maschinen, Richtlinien .
57. BS 4196 : 1967 Guide to the selection of methods of measuring noise emitted by machinery .
58. BS 4675:1971 A basis for comparative evaluation of vibration in machinery .
59. EdF 4255 Code d'essais relatif a la mesure du bruit des moteurs electriques .
60. C 51-100/1965 Machines électriques tournantes .
61. STAS 1957/1-74 Acustica fizică. Terminologie .
62. STAS 1957/2-74 Acustica psihofiziologică. Terminologie .
63. STAS 1957/4-74 Acustica muzicală. Terminologie .
64. STAS 2599-59 Mărimi periodice și conexe. Terminologie și simboluri .

65. STAS 6451-61 Exprimarea mărimii fizice și a mărimii fiziologice a sunetelor și zgomotelor.
66. STAS 7301-65 Mașini electrice rotative. Metode de măsurare a nivelului zgomotului.
67. STAS 7150-65 Metode pentru măsurarea zgomotului în industrie.
68. STAS 8274-74 Mașini electrice rotative. Nivele admisibile de zgomot.
69. STAS 7536-71 Mașini electrice rotative. Metode de măsurare a nivelului vibrațiilor.
70. STAS 8681-70 Mașini electrice rotative. Nivele admisibile de vibrații.