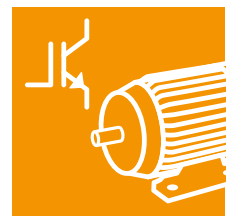


Trainingssysteme für Antriebstechnik, Elektrische Maschinen und Leistungselektronik

Praxis- und projektorientiert
Handlungskompetenzen erwerben



Inhalt

Qualifikation durch Qualität	
Trainingssysteme für die Antriebstechnik	4
Unterschiedliche Systeme für unterschiedliche Bedürfnisse	
Unser Ziel: Allen Ansprüchen gerecht werden	6
Lehrplattensystem	8
Montageübungssystem	9
Komplexe Lerninhalte lebendig präsentieren	
Projektorientierte Lernmedien – passend zu allen Trainingssystemen	10
Alles auf einen Blick	12
Mehr als ein Trainingssystem	
Komplettlösung – Labor für Elektrische Maschinen, Leistungselektronik und moderne Antriebe	14
Ein Antriebsprogramm – zwei Leistungsklassen	16
Der Maschinenprüfstand	18
Perfekte Unterstützung – Bedienung und Messwertaufnahme am PC	20
Analog-Digital-Multimeter	22



Inhalt

Elektrische Maschinen

Basis der Antriebstechnik	26
Gleichstrommaschinen (UniTrain-I)	28
Asynchronmaschinen (UniTrain-I)	29
Synchronmaschinen (UniTrain-I)	30
Schrittmotor (UniTrain-I)	31
Servo-/BLDC-Motor (UniTrain-I)	32
Linearmotor (UniTrain-I)	33
Drehstrom-Transformator (UniTrain-I)	34
Elektromagnetische Verträglichkeit (UniTrain-I)	35
Wickeln von Transformatoren	36
Wickeln elektrischer Maschinen	37
Gleichstrommaschinen	38
Wechselstrommaschinen	39
Drehstrom-Asynchronmaschinen	43
Drehstrom-Synchronmaschinen	51
Zerlegbarer Drehstrommaschinensatz	54
Transformatoren	55

Leistungselektronik und didaktische Antriebe

Elektrische Maschinen verlustfrei steuern	58
Netzgeführte Stromrichter (UniTrain-I)	60
Selbstgeführte Stromrichter (UniTrain-I)	61
Frequenzumrichter-Antriebe (UniTrain-I)	64
PFC Leistungsfaktorkorrektur (UniTrain-I)	63
Netzgeführte Stromrichter	64
Drehzahlregelung eines DC-Motors mittels Stromrichterschaltung	65
Drehzahlsteuerung eines Universalmotors	66
Drehzahlsteuerung eines Drehstrommotors	67
Selbstgeführte Stromrichter	68
Drehzahlregelung eines DC-Motors mittels PWM	69
Frequenzumrichter-Antrieb	70
Elektronik-Motor	71

Modellbasierte Entwicklung von Antrieben mit Matlab®/Simulink®

Erweitern Sie das Trainingssystem zu einem programmierbaren Rapid-Prototyping-System für die Antriebstechnik	72
Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren mit Matlab®/Simulink®	74
Drehzahlvariable Dauermagnet-Servoantriebe mit Matlab®/Simulink®	76
Gleichstromantriebe mit Kaskadenregelung unter Verwendung von Matlab®/Simulink®	78

Industrielle Antriebe

Parametrierung industrieller Komponenten	82
Sanftanlauf an Drehstrommaschinen	84
Antriebe mit Frequenzumrichter	85
Projektarbeit Frequenzumrichter	86
Steuern von elektrischen Antriebssystemen	87
Positionieren mit Synchron-Servo-System	88
Motorschutz/Motormanagement	89

Qualifikation durch Qualität

Trainingsysteme für die Antriebstechnik

Technischer Fortschritt ...

Die Antriebstechnik nimmt durch die fortschreitende Automatisierung in der Industrie einen immer größeren Stellenwert ein. Es besteht eine enge Verzahnung mit anderen Bereichen wie Prozessautomation, Regelungs- oder Computertechnik. Durch rasante Entwicklungen ist die Antriebstechnik eine der innovativsten Gebiete der Elektrotechnik geworden.



... hat großen Einfluss auf die Ausbildung

Neue industrielle Antriebstechniken erfordern neue Lehrsysteme. Neuerungen wie der vermehrte Einsatz von Frequenzrichter- und Servo-Antrieben sowie deren Einbindung in die Prozessautomation sind nur Beispiele für sich wandelnde Berufsfelder. Aus diesen Anforderungen an den Antriebstechniker von heute entsteht der Bedarf an modernen, praxisorientierten Trainingsystemen, die dem Lernenden den aktuellen Stand der Technik und die notwendige Handlungskompetenz vermitteln.

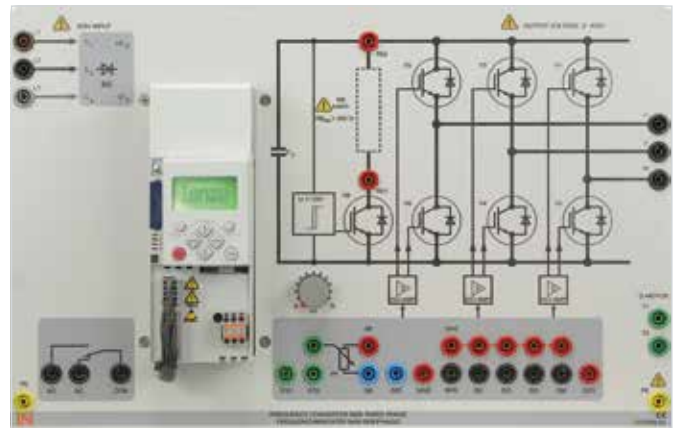
Auf www.lucas-nuelle.de können Sie sich von Videos zu Trainingsystemen inspirieren lassen.



Starke Partnerschaft mit der Industrie

– ist der Garant für die Nähe zur Praxis. Mit dem namhaften Antriebstechnikhersteller Lenze AG hat Lucas-Nülle diesen starken Partner gefunden. Modernste Produkte der Antriebstechnik von Lenze werden durch Lucas-Nülle didaktisch aufbereitet und exakt den Bedürfnissen von Schulen und Bildungsträgern angepasst. Von einfachen Motorsteuerungen über Frequenzumrichter bis zu Servoantrieben mit Feldbusschnittstellen zur Einbindung in die Prozessautomation werden alle Leistungsstufen komplett abgedeckt.

Die modularen und skalierbaren Lehr- und Trainingssysteme bilden den innovativen und zukunftssicheren Grundstein für eine solide und fundierte Ausbildung im Bereich der Antriebstechnik.



Quelle: Lenze AG

Unterschiedliche Systeme für unterschiedliche Bedürfnisse

Unser Ziel: Allen Ansprüchen gerecht werden

UniTrain-I – Multimedialabor mit 100 Kursen

Mit dem multimedialen Experimentier- und Trainingssystem UniTrain-I wird der Lernende anhand einer klar strukturierten Kurssoftware mit Hilfe von Texten, Grafiken, Animationen und Wissenstests durch Theorie sowie angeleitete Experimente geführt.

Neben der Lernsoftware gehört zu jedem Kurs eine Experimentierkarte, an der die praktischen Aufgaben durchgeführt werden. Kurse zu den Themen „Elektrische Maschinen“, „Leistungselektronik“ und „Antriebe“ vermitteln alle erforderlichen Kenntnisse und Fähigkeiten, die zum Verständnis, zum Anschluss, zur Steuerung und zum Betrieb moderner Antriebe notwendig sind. Mit Hilfe von Animationen und zahlreichen Experimenten an realen Systemen werden in den verschiedenen Kursen die Grundlagen, Prinzipien und Eigenschaften der Komponenten von elektrischen Motoren, Leistungselektronik und Antriebssystemen erarbeitet.



Ihre Vorteile

- Theorie und Praxis zur gleichen Zeit am gleichen Ort
- Hohe Motivation durch PC und neue Medien
- Schnelle Erfolgserlebnisse durch strukturierte Kursführung
- Schnelles Verständnis durch animierte Theorie
- Handlungskompetenz durch eigenes Experimentieren
- Ständiges Feedback durch Verständnisfragen und Wissenstests
- Geführte Fehlersuche mit integriertem Fehlersimulator
- Sicher durch Verwendung von Schutzkleinspannung
- Riesige Auswahl an Kursen
- Musterlösungen



UniTrain-I-System

- Vollständiges, tragbares Labor
- Multimedia-Kurse
- High-Tech-Mess- und Steuerinterface
- Theorie und Praxis zur gleichen Zeit



UniTrain-I-Interface mit USB

- Oszilloskop mit 2 analogen Differenzeingängen
- Abtastrate 40 MSamples
- 9 Messbereiche 100 mV - 50 V
- 22 Zeitbereiche 1 μ s - 10 s
- 16 digitale Ein- und Ausgänge
- Funktionsgenerator bis 1 MHz
- 8 Relais zur Fehlersimulation



UniTrain-I-Experimenter

- Aufnahme der Experimentierkarten
- Experimentierspannung ± 15 V, 400 mA
- Experimentierspannung 5 V, 1 A
- Variable Gleich- oder Drehstromquelle 0 ... 20 V, 1 A
- IrDa-Schnittstelle für Multimeter
- Zusätzliche serielle Schnittstelle für Karten



Integrierte Mess- und Netzgeräte

- Multimeter, Amperemeter, Voltmeter
- 2-Kanal-Speicheroszilloskop
- Funktions- und Kurvenformgenerator
- Dreifachnetzgerät für AC und DC
- Drehstromnetzgerät
- ... und viele weitere Geräte



Lern- und Experimentiersoftware LabSoft

- Große Auswahl an Kursen
- Umfassende Theorie
- Animationen
- Interaktive Experimente mit Anleitung
- Freie Navigation
- Dokumentation der Messergebnisse
- Wissenstests

Unterschiedliche Systeme für unterschiedliche Bedürfnisse

Lehrplattensystem

Ob für den Frontalunterricht oder praxisgerechte Schülerversuche, mit dem Lehrplattensystem können Sie unterschiedliche Lehr- und Lernmethoden umsetzen. Die Lehrplatten bestehen aus Schichtpressstoffplatten, die beidseitig mit Melaminharz beschichtet sind. Die Höhe beträgt einheitlich DIN A4. So lassen sich die Platten einfach in Experimentierstände einhängen.



Lehrplattensystem

Ihre Vorteile

- Vielseitig und flexibel durch modularen Aufbau
- Geeignet für Schülerübung und Demonstration
- Sicher durch doppelte Isolierung (Sicherheitsbuchsen und -kabel)
- Industrietyppisch durch Integration von Industriegeräten
- Übersichtlich durch kontrastreichen und kratzfesten Frontplattendruck
- Moderne Messtechnik mit PC-Anbindung
- Unterstützung bei der Durchführung der Versuche durch Interaktiv Lab Assistant (ILA)
- Schülerarbeitsblätter und Musterlösungen

Montageübungssystem

Perfekte Ergänzung für den projektorientiertes Arbeiten

Bei den Montageübungen stehen die handwerklichen Fähigkeiten im Vordergrund. Alle Übungen haben einen sehr starken Praxisbezug. Die elektrischen Verbindungen werden mit industriellen Verdrahtungsmaterialien wie Tragschienen, Kammplatten sowie Schrauben und verschiedenen Verdrahtungsmethoden durchgeführt. Alle Teile, außer Verbrauchsmaterial (Kabel), sind wiederverwendbar.



Montageübungssystem



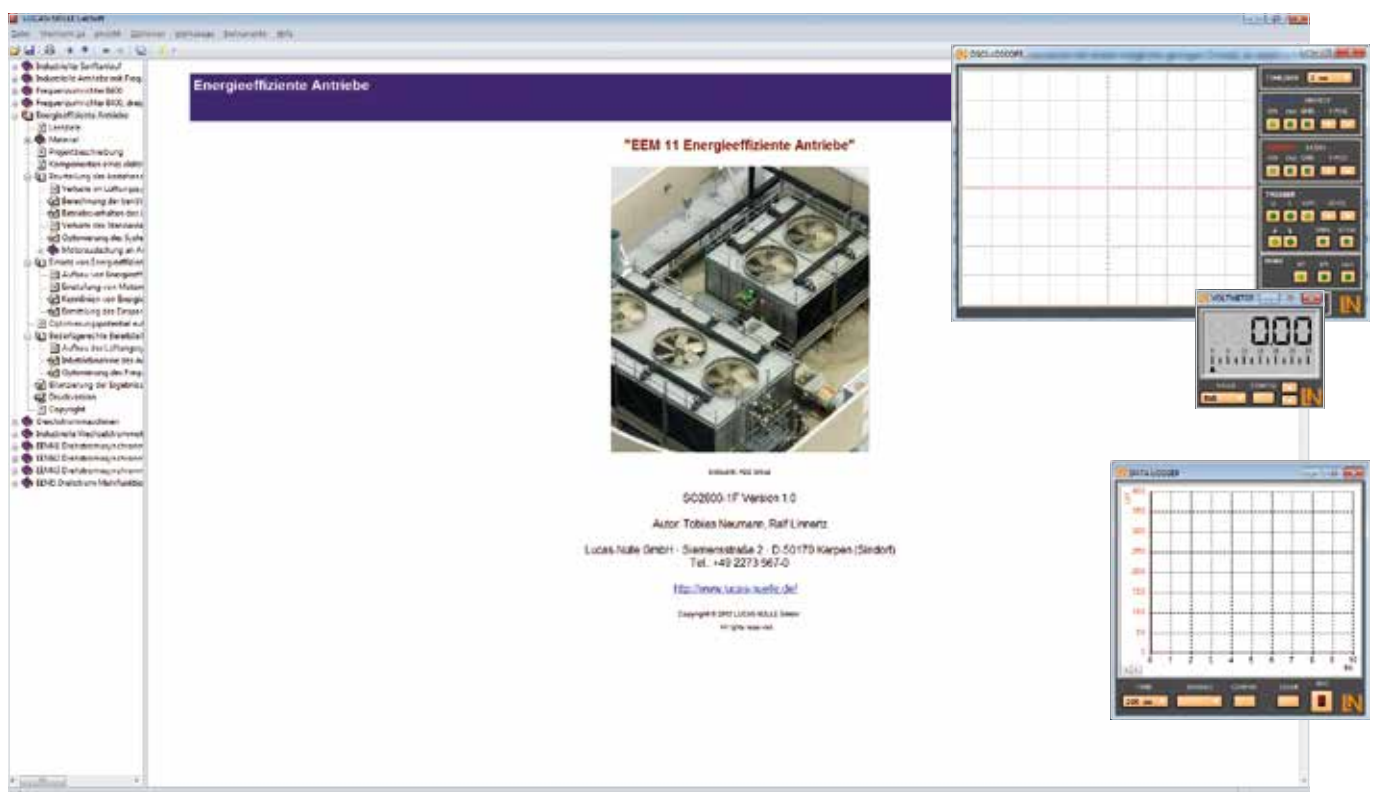
Ihre Vorteile

- Planen und Durchführen von Projekten
- Verbindungstechniken erlernen
- Hoher Praxisbezug durch industrietypische, technische Dokumentation und Software
- Kombinierbar mit dem Lehrplattensystem
- Die Schaltungen werden mit industriellen Komponenten realisiert
- Vollständige Projektdokumentation

Computergestützte Lernumgebung

Interactive Lab Assistant (ILA)

Bei der Durchführung der Versuche werden Sie von einem Interactive Lab Assistant (ILA) unterstützt. Er leitet nicht nur zum Versuch an, sondern liefert auch wertvolle Theorieinformationen, zeichnet Messwerte auf und erstellt so automatisch im Hintergrund die notwendige Labordokumentation als Druck- oder PDF-Dokument. Möchten Sie die Anleitung anpassen, nutzen Sie einfach den Labsoft Classroom Manager, um Inhalte zu ändern oder zu ergänzen.



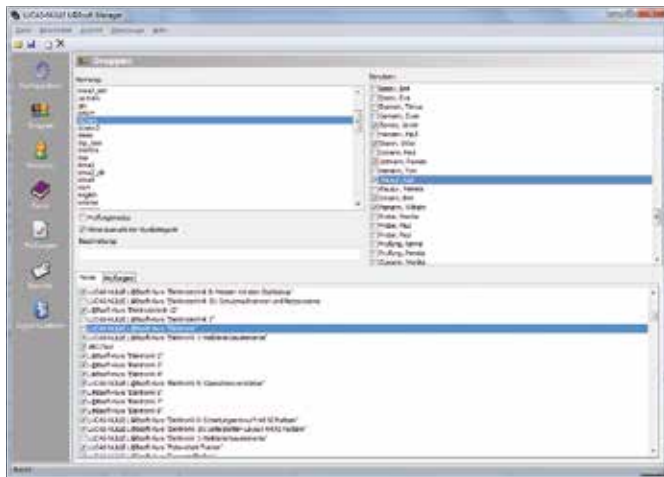
Interactive Lab Assistant (ILA) „Energieeffiziente Antriebe“

Ihre Vorteile

- Theorievermittlung mittels leicht verständlicher Animationen
- Unterstützung bei der Versuchsdurchführung
- Interaktive Darstellung der Versuchsaufbauten
- Zugriff auf reale Mess- und Testgeräte mit umfangreichen Auswertungsmöglichkeiten
- Praxisorientierte Projektaufgaben
- Integrierte Bedienungsanleitungen
- Dokumentation der Versuchsergebnisse (Erstellung eines Versuchsberichts)
- Wissensabfrage inkl. Feedbackfunktion

LabSoft Classroom Manager

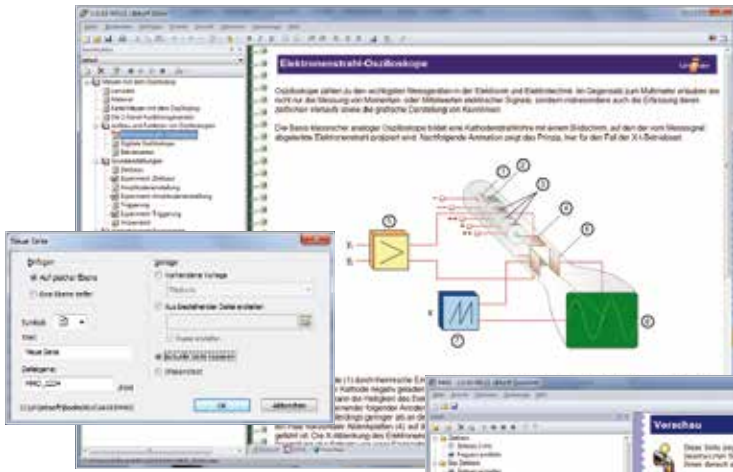
Der LabSoft Classroom Manager ist eine umfangreiche Administrationssoftware, mit der sich praxisorientierte Lehr- und Lernprozesse komfortabel organisieren und verwalten lassen. Der Classroom Manager eignet sich für alle LabSoft-basierten Lernprogramme wie ILA, UniTrain-I, InsTrain und CarTrain. Er besteht aus den Programmteilen:



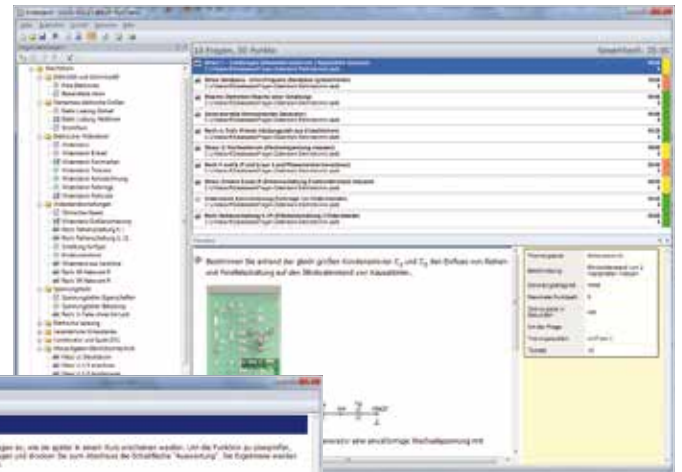
LabSoft Manager: Verwalten Sie Ihre LabSoft Kurse, Lerner und Lerngruppen mit dem LabSoft Manager. So stehen für die Lernenden immer die passenden Lerninhalte zur Verfügung.



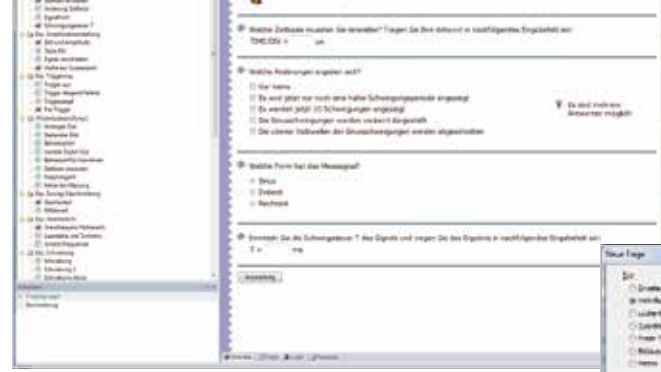
LabSoft Reporter: Lernfortschritt und Prüfungsergebnisse präsentiert der LabSoft Reporter. Zahlreiche Auswertungen für Einzel- oder Gruppenergebnisse von Kursen und Prüfungen ermöglichen eine gezielte Kontrolle.



LabSoft Editor: Erstellen neuer Kurse oder Änderungen an bestehenden Kursen ermöglicht der LabSoft Editor. Zahlreiche Assistenten führen den Anwender schrittweise durch die notwendigen Angaben.



LabSoft Test Creator: Der LabSoft TestCreator erstellt Prüfungen, mit denen gleichzeitig Wissen und Handlungskompetenz abgefragt werden können.



LabSoft Questioner: Zur Erstellung von Fragen, Messaufgaben und Prüfungsfragen stehen viele Fragentypen im LabSoft Questioner zur Verfügung. Die Aufgaben und Fragen können in Kurse und Prüfungen eingefügt werden.

Das Gesamtprogramm im Überblick

Industrielle Antriebe

- Inbetriebnahme
- Parametrisierung und Optimierung
- Betrieb mit Industrielasten
- Vernetzung mit speicherprogrammierbaren Steuerungen
- Projektarbeit

Didaktisch konzipierte Antriebe

- Betrieb
- Optimierung
- Betriebsverhalten

Leistungselektronik

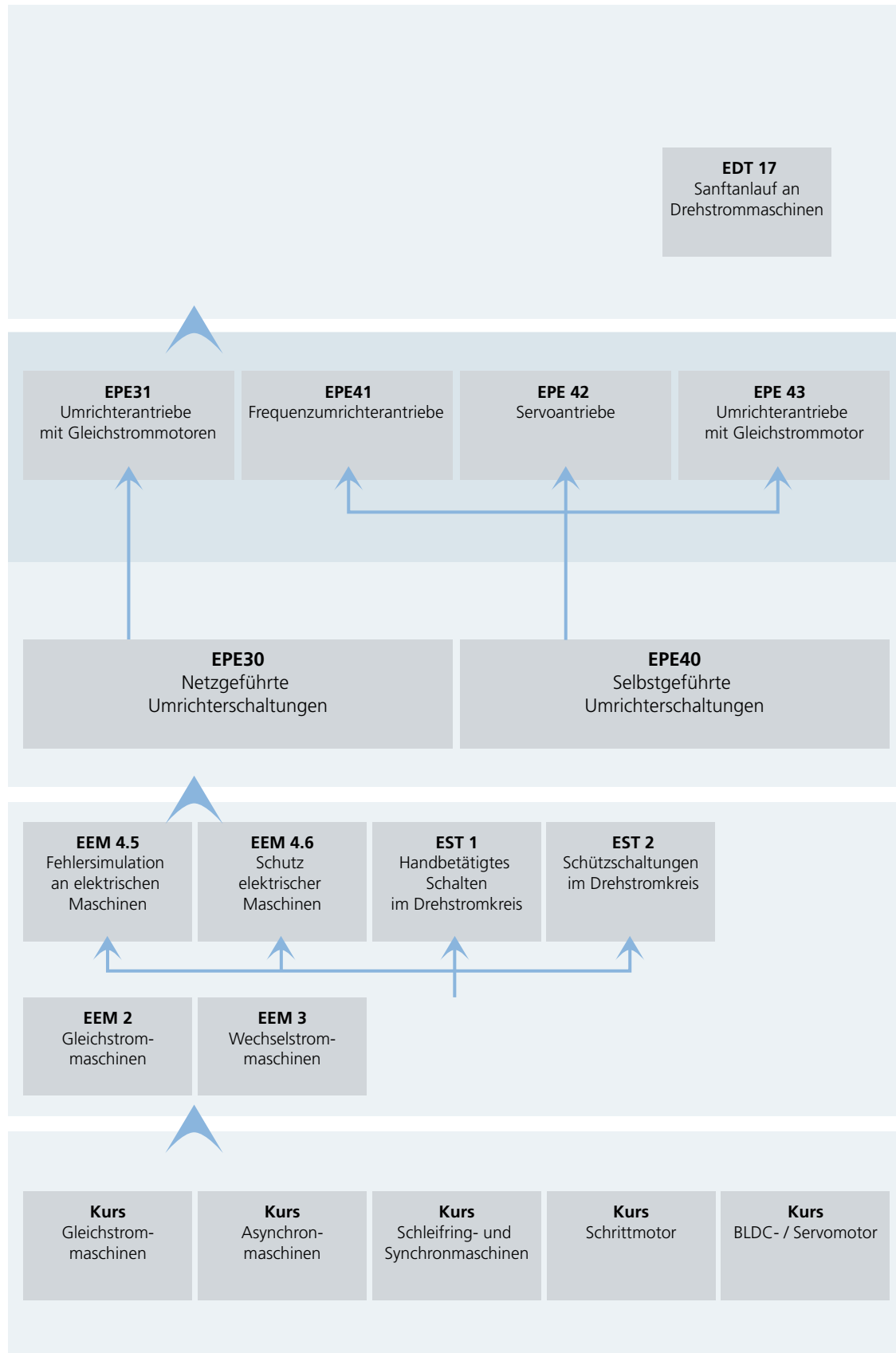
- Schaltungen
- Leistungshalbleiter
- Ermitteln des betrieblichen und technischen Kontextes

Elektrische Maschinen

- Anschluss
- Starten
- Motorverhalten
- Messen von Drehzahl und Drehmoment
- Eigenschaften
- Projektarbeit

UniTrain-I

- Basisschulung
- Grundlagen
- Verstehen von Funktion und Betrieb



Entwerfen von Antriebssteuerungen mit Matlab®/ Simulink®

- Implementierung rekonfigurierbarer Prozessor-/Hardware-in-the-Loop-Systemen mithilfe automatischer Code-Generierung
- Algorithmen-Engineering zur Überbrückung der Lücke zwischen Theorie und Praxis

CLP 20
Speicherprogrammierbar gesteuerte Antriebssysteme

EDT 25
Frequenzumrichter-antriebe

ELP 25
Projektarbeit: industrietypische Verdrahtung von Frequenzumrichter-antrieben

EDT 32
Positionieren mit Synchron-Servoantrieben

EDT 51
Motormanagement-Relais

EPE 51
Feldorientierte Regelung mit Matlab®/Simulink®

EPE 52
Drehzahlvariable Servoantriebe mit Matlab®/Simulink®

EPE 53
Drehzahlvariable Gleichstromantriebe mit Matlab®/Simulink®

EEM 5.2
Netzsynchronisation

EEM 5.3
Dreiphasen-Reluktanzmaschine

EEM 5.1
Synchronmaschinen

EEM 10
Zerlegbarer Drehstrom-maschinensatz

ENT 5
Transformator-Trainer

EMW 10
Wickeln von Transformatorspulens

EMW 20
Wickeln von Spulen elektrischer Maschinen

Kurs
Linearmotor

Kurs
Einphasen- und Drehstrom-transformatoren

Kurs
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

Kurs
Netzgeführte Leistungswandler

Kurs
Selbstgeführte Leistungswandler

Kurs
Frequenzumrichter-antriebe

Kurs
PFC-Leistungsfaktor-korrektur

Mehr als ein Trainingssystem

**Komplexe Lerninhalte mit modernen
Lernmedien lebendig präsentieren**

**Komplettlösungen für moderne Antriebe:
Frequenzumrichter, Servo-Antrieb, Positionierung,
Softstarter, Motormanagment-Relais**



**Anschließen, Anlassen und Prüfen von Gleich-, Wechsel-,
Drehstrom- und Synchronmaschinen**

**Blended Learning:
Multimediale Wissensvermittlung
mit UniTrain-I**

Ein Antriebsprogramm – zwei Leistungsklassen

300 W und 1 kW

Für die Ausbildung von Elektronikern und Mechatronikern stellt die komplexe industrielle Antriebstechnik eine besondere Herausforderung dar. Das Verstehen und Beherrschen elektrischer Maschinen, ihrer Bauformen, Wirkungsweisen, Anschlusstechniken, Charakteristiken und besonders ihr Verhalten an unterschiedlichen Lasten gehört zu den Kernkompetenzen der Facharbeiter, Techniker und Ingenieure. Um verschiedenen Bedürfnissen gerecht zu werden, bietet Lucas-Nülle Antriebe in zwei Leistungsklassen – 300 W und 1 kW.



Zwei Leistungsklassen – zwei Anwendergruppen

Vorteile

- Aufnahme typischer Maschinenkennlinien
- Speziell angefertigte Maschine entspricht dem Verhalten von Maschinen mit wesentlich höherer Leistung
- 300 W – Standardausstattung für Antriebstechnik und Mechatronik
- 1 kW – gehobene Ausstattung für Antriebstechnik, Mechatronik und Energietechnik



Sicher bedienen

Alle Verbindungen erfolgen durch berührungssichere Leitungen und Buchsen.

Vorteile

- Hohe Schaltungssicherheit
- Eindeutige Kennzeichnung der Anschlüsse
- Kennzeichnung nach DIN-/IEC-Normen
- Sicherung aller rotierenden Teile durch Abdeckungen
- Schutz der Maschine gegen thermische Überlastung durch Temperatursensoren



Optimale Handhabung

Alle Maschinen einer Leistungsklasse verfügen über gleiche Wellenhöhen und sind mit einem schwingungsdämpfenden Grundrahmen ausgestattet.

Vorteile

- Ermöglicht einfaches, stabiles Kuppeln von Maschinen und Anbauteilen
- Spielfreie, elastische Kupplungsmanschetten
- Kraftschlüssiger und störungsfreier Lauf



Der Maschinenprüfstand

Komplett und umfassend – Der Servo-Maschinenprüfstand

Der Servo-Maschinenprüfstand ist ein komplettes Prüfsystem zur Untersuchung elektrischer Maschinen und Antriebe. Er besteht aus dem digitalen Steuergerät, einem Servoantrieb und der Software ActiveServo. Das System vereint neueste Technik mit einfacher Bedienung. Neben dem Antreiben und Bremsen lassen sich Arbeitsmaschinenmodelle realistisch emulieren. So lassen sich Maschinen, Generatoren und Antriebe im Labor unter industrietypischen Bedingungen untersuchen. Das System beinhaltet zehn verschiedene Betriebsarten/Arbeitsmaschinenmodelle. Für beide Leistungsklassen existiert ein speziell angepasstes System.



Steuergerät

- Antreiben und Bremsen in vier Quadranten
- Dynamischer und statischer Betrieb
- USB-Schnittstelle
- Bestimmung von Drehzahl und Drehmoment
- Integrierter, galvanisch getrennter Messverstärker für Strom- und Spannungsmessung
- Thermische Überwachung der zu prüfenden Maschine
- Sicherheitsabschaltung beim Betrieb ohne Wellenabdeckung



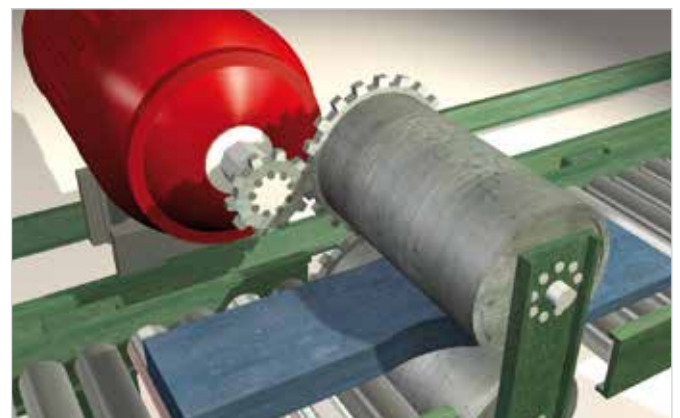
Antriebseinheit

- Selbstgekühlter Servo
- Integrierte Erfassung der Drehzahl und Rotorlage über Resolver
- Temperaturüberwacht durch eingebauten Temperatursfühler
- Drift- und kalibrierfreies System
- Anschluss über verpolungssichere Steckverbinder
- Hohe Leistungsreserven für detailgetreue Emulation der Lasten



10 Betriebsarten

- Drehmomentregelung
- Drehzahlregelung
- Manuelle und automatische Netzsynchrisation
- Schwungmasse
- Hubantrieb
- Roller/Kalander
- Lüfter
- Kompressor
- Wickelantrieb
- Frei definierbare, zeitlich abhängige Last

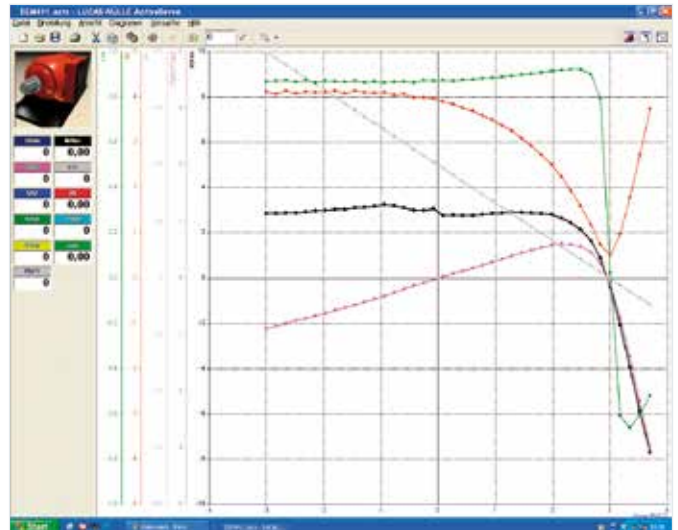


Perfekte Unterstützung – Bedienung und Messwertaufnahme am PC

... dafür steht ActiveServo

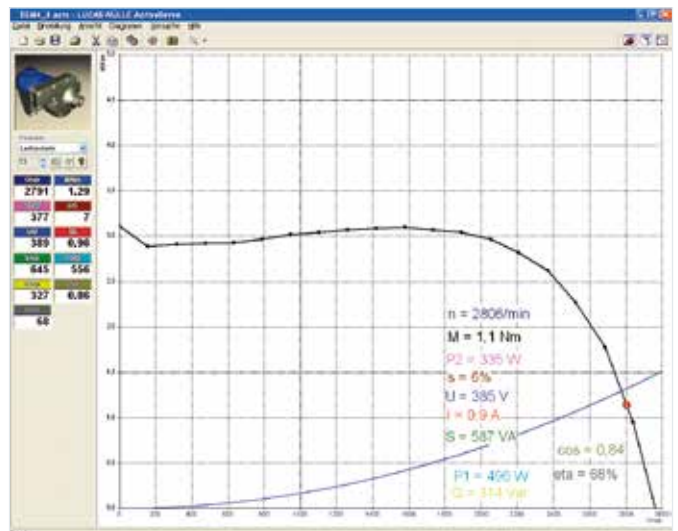
Aufnahme von Motorkennlinien

- Messung über alle vier Quadranten
- Aufzeichnung der Messwerte im drehzahl- und drehmoment-geregelten Betrieb
- Messung, Berechnung und grafische Darstellung der gemessenen und berechneten mechanischen und elektrischen Größen
- Frei definierbare Rampenfunktionen zur PC-gesteuerten Durchführung von Belastungsversuchen



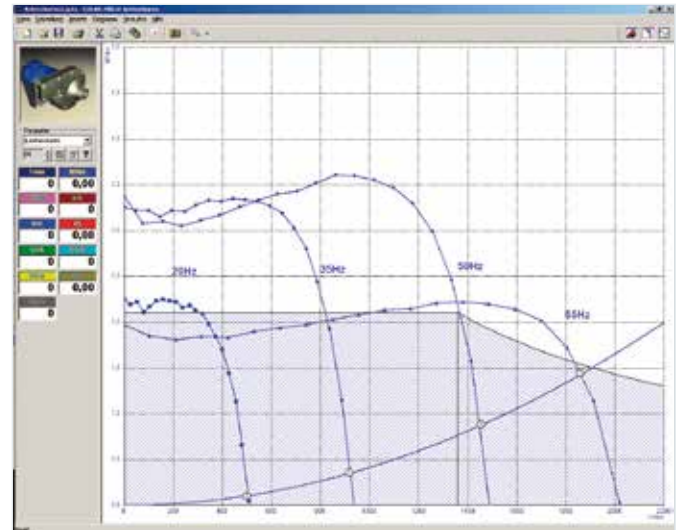
Arbeitspunktbestimmung mit einstellbaren, emulierten Arbeitsmaschinen

- Überlagerung der Kurven von Antriebs- und Arbeitsmaschinen
- Realistische, detailgetreue Emulation
- Bestimmung von stabilen und labilen Arbeitspunkten
- Ermittlung von Arbeits- und Überlastbereich



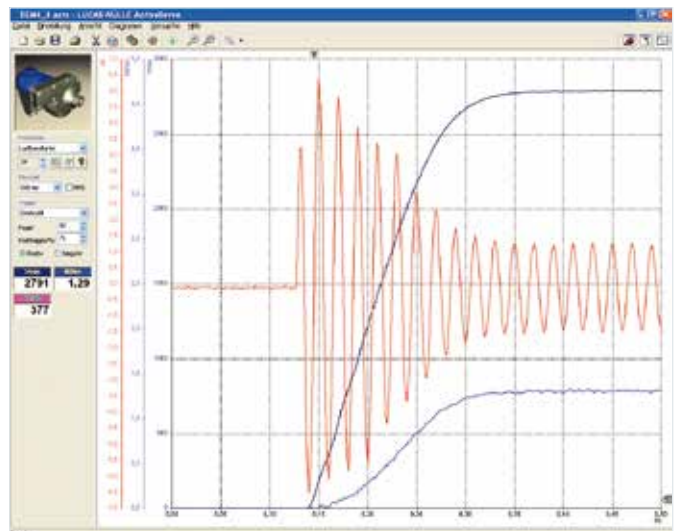
Integrierte Auswertung der Messergebnisse

- Gleichzeitige Darstellung der Kennlinien verschiedener Messreihen zur Verdeutlichung von Veränderungen (hier Parameteränderungen an einem Frequenzumrichter)
- Darstellung des zulässigen Arbeitsbereichs und der Nennwerte im Diagramm
- Beschriftung der Messungen im Diagramm
- Komfortabler Export der Messungen in Tabellenkalkulationsprogramme zur weiteren Bearbeitung



Dynamische Messungen im Zeitbereich mit dem Servo-Maschinenprüfstand

- Bestimmung von Anlaufströmen bei verschiedenen Lasten
- Dynamische Untersuchung von geregelten Antrieben
- Realistische Emulation der Arbeitsmaschinen auch bei dynamischen Vorgängen
- Darstellung der elektrischen Größen als Augenblickswert oder als Effektivwert



Analog-Digital-Multimeter

Vier verschiedene Messgeräte in einem Gerät kombiniert

Die Bereiche elektrische Maschinen, Leistungselektronik und Antriebstechnik stellen besondere Anforderungen an Messgeräte. Neben einem hohen Überlastschutz muss die Erfassung der Messwerte von der Kurvenform unabhängig erfolgen. Das Analog-Digital-Multimeter ist speziell für diese Bedürfnisse ausgelegt. Es ersetzt gleichzeitig bis zu vier verschiedene Messgeräte – es ist Strom-/Spannungs-, Leistungs- und Phasenwinkelmesser in einem. Das grafische Display ermöglicht den Einsatz sowohl bei Schüler- als auch bei Demonstrationsexperimenten.



Ausstattung

- Gleichzeitige, kurvenformunabhängige Messung von Spannung und Strom (Messung von getakteten Spannungen)
- Berechnung von Wirk-, Schein- und Blindleistung und des Leistungsfaktors
- Elektrisch unzerstörbar bis 20 A/600 V
- Großes, kontrastreiches, hintergrundbeleuchtetes Grafikdisplay
- Großanzeige oder Anzeige von bis zu 4 Messwerten



PC-Anbindung

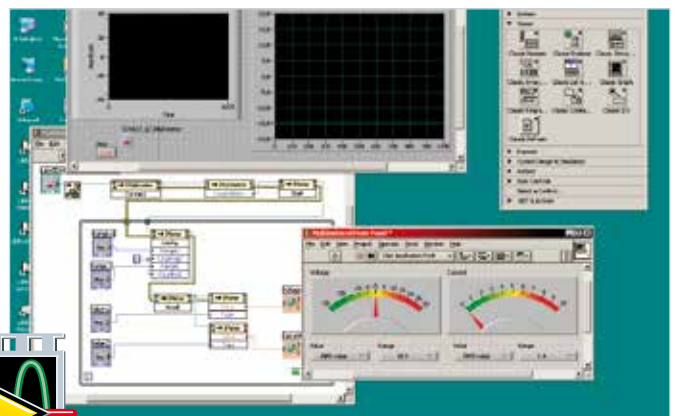
Über die USB-Schnittstelle lassen sich alle Messwerte auf dem PC darstellen. Folgende Instrumente stehen zur Verfügung:

- Spannungs-, Strom-, Leistungsanzeige
- Leistungszähler für motorischen und generatorischen Betrieb
- Oszilloskop zur Darstellung von Strom, Spannung und Leistung
- Datenlogger zur Aufzeichnung von bis zu 14 verschiedenen Messgrößen




LabVIEW kompatibel

LabVIEW-Treiber sowie verschiedene Funktionsbeispiele ermöglichen die Integration des Analog-Digital-Multimeters in die LabVIEW-Umgebung.





Elektrische Maschinen

- 
- 26 Basis der Antriebstechnik
- 28 Gleichstrommaschinen (UniTrain-I)
- 29 Asynchronmaschinen (UniTrain-I)
- 30 Synchronmaschinen (UniTrain-I)
- 31 Schrittmotor (UniTrain-I)
- 32 Servo-/BLDC-Motor (UniTrain-I)
- 33 Linearmotor (UniTrain-I)
- 34 Drehstrom-Transformator (UniTrain-I)
- 35 Elektromagnetische Verträglichkeit (UniTrain-I)
- 36 Wickeln von Transformatoren
- 37 Wickeln elektrischer Maschinen
- 38 Gleichstrommaschinen
- 39 Wechselstrommaschinen
- 43 Drehstrom-Asynchronmaschinen
- 51 Drehstrom-Synchronmaschinen
- 54 Zerlegbarer Drehstrommaschinensatz
- 55 Transformatoren

Elektrische Maschinen

Basis der Antriebstechnik

Elektrische Maschinen bilden die Basis für moderne Antriebe. Neue Schwerpunkte in der Ausbildung erfordern neue Qualifikationen für die Inbetriebnahme und den Betrieb elektrischer Maschinen. Besonderen Schwerpunkt bildet der Betrieb mit verschiedenen Arbeitsmaschinen wie Lüftern, Hebezeugen und Schwungmassen. Mit vielen Beispielen, Erläuterungen, Übungen und praktischen Aufgaben werden die Grundlagen elektrischer Maschinen anschaulich dargestellt.



Fachübergreifender Einsatz

Elektrische Maschinen sind zentraler Bestandteil moderner Anlagen und Geräte. Sie werden in den Bereichen Maschinenbau, Förder- und Verfahrenstechnik sowie in Produktionsanlagen eingesetzt. Durch die Ansteuerung mit moderner Leistungselektronik und den Einsatz speicherprogrammierbarer Steuerungen lassen sich Prozesse immer weiter automatisieren.



Praxisnaher Einsatz

Mit dem Lehrplattensystem „Elektrische Maschinen“ erlernen die Schüler praxisnah den Anschluss und Betrieb elektrischer Maschinen. Die gesammelten Erfahrungen werden durch eine Vielzahl praktischer Übungen und Projekte gefestigt.



Trainingssysteme

Die Trainingssysteme vermitteln das grundlegende Wissen über elektrische Maschinen und zeigen deren Funktionsweise und charakteristische Kennlinien. Mit vielen Beispielen, Erläuterungen, Übungen und praktischen Aufgaben werden die Grundlagen anschaulich dargestellt:

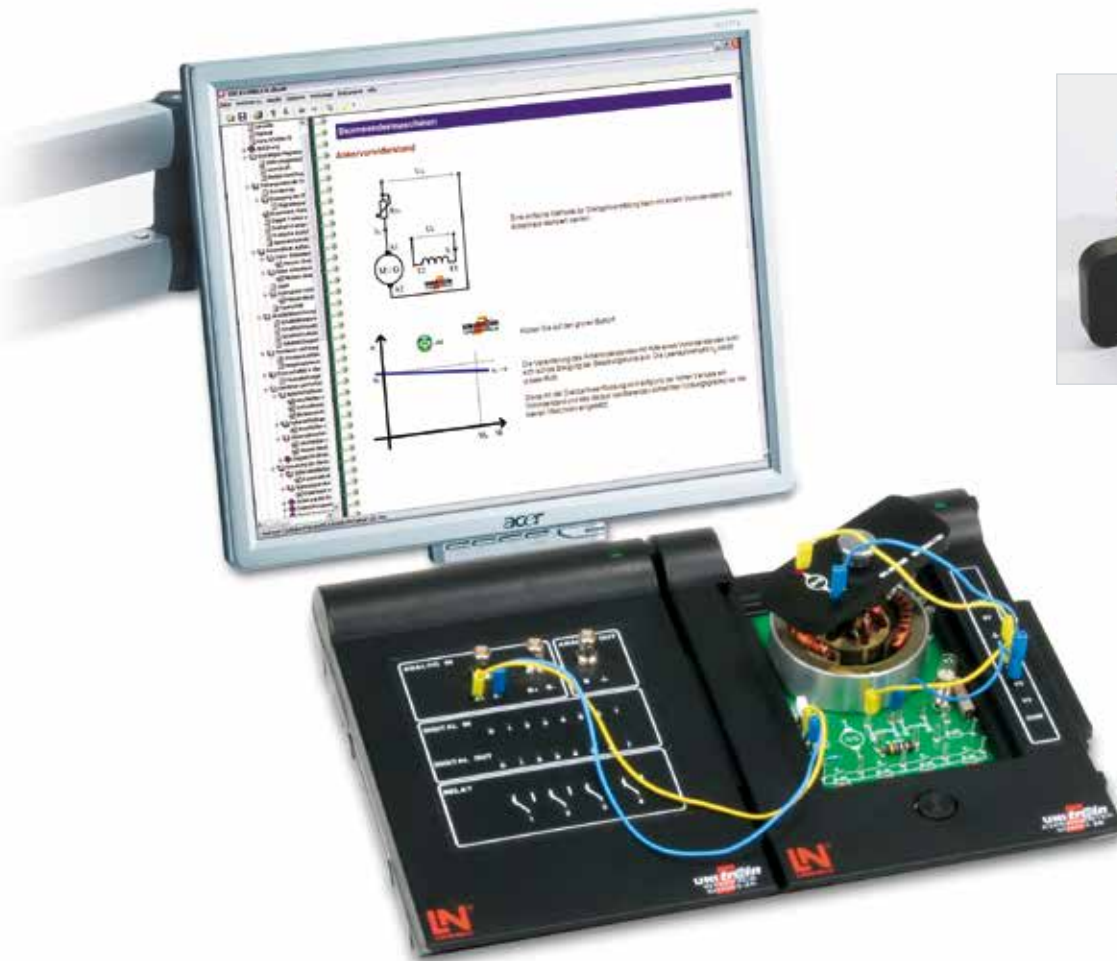
- UniTrain-I „Elektrische Maschinen“
- Lehrplattensystem „Elektrische Maschinen“



Gleichstrommaschinen

Nebenschlussmaschine – Reihenschlussmaschine – Doppelschlussmaschine – Universalmaschine

Den Einstieg in das Thema „Elektrische Maschinen“ bilden nach wie vor die Gleichstrommaschinen. In der industriellen Praxis werden diese Motoren häufig nur noch als Kleinantriebe mit permanenter Erregung eingesetzt.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Nebenschluss-, Reihenschluss-, Doppelschluss-, Universalmaschine
- Gleichstrommaschinen anschließen
- Anlaufversuche starten
- Neutrale Zone einstellen
- Verhalten bei Feldschwächung untersuchen
- Methoden zur Steuerung der Drehzahl kennenlernen
- Versuche zu Generator- und Bremsbetrieb durchführen

Asynchronmaschinen

Käfigläufermotor – Permanentmagnetmotor – Kondensatormotor – Kurzschlussläufer

Asynchronmaschinen besitzen aufgrund ihrer enormen Verbreitung eine herausragende Bedeutung – gerade auch in der Ausbildung.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Entstehung statischer und rotierender Drehfelder
- Spannungs- und Strommessungen am Stator
- Anschluss des Stators in Stern- oder Dreieckschaltung
- Unterschiedliches Verhalten bei unterschiedlichen Rotoren
- Verhalten beim Anlauf sowie im Feldschwächebereich
- Fehlersuche

Synchronmaschinen

Schleifringläufermaschine – Synchronmaschine – Reluktanzmaschine

Synchronmaschinen werden vor allem als Generatoren in der Energieerzeugung und als hochdynamische Antriebe (Servos) eingesetzt.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Erläuterung der Technologie und ihre Anwendung in der Praxis
- Erarbeiten der zum Verständnis notwendigen Physik
- Anlassen von Maschinen mit Anlasswiderständen sowie variabler Frequenz
- Steuern der Drehzahl
- Einfluss von offenen oder beschalteten Läuferwicklungen
- Wirkung unterschiedlicher Erregerspannung

Schrittmotor

Bauformen – Funktionsprinzip – Positionieren

Schrittmotoren ermöglichen eine preiswerte Lösung von Positionieraufgaben. Sie werden daher in großen Stückzahlen für eine Vielzahl von industriellen Anwendungen produziert.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Verdeutlichung der Schrittmortertechnologie durch Animationen, Theorie und Experimente
- Ansteuerungsprinzipien
- Aufzeigen von Unterschieden zwischen zwei Strombegrenzungsverfahren
- Grenzen des Schrittmotors
- Komplexe Positionieraufgaben

Servo- / BLDC-Motor

Wirkungsweise – Lagerfassung – Regelung

Bürstenlose Gleichstrommotoren (BLDC) finden Einsatz in den verschiedensten Bereichen und Applikationen. BLDC-Motoren haben einen hohen Wirkungsgrad und arbeiten wie permanenterrregte Synchronmotoren.



UniTrain
SYSTEM

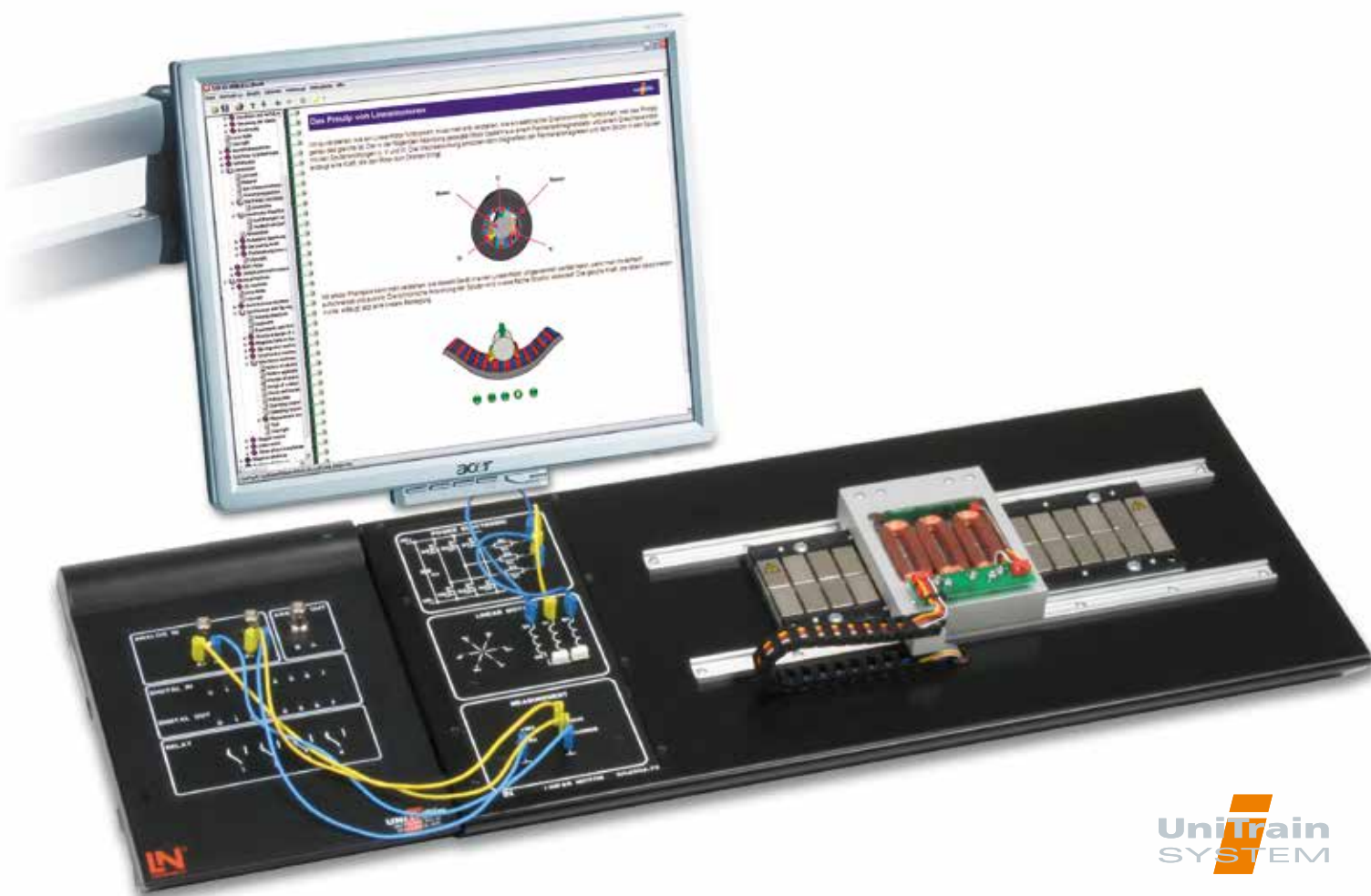
Lerninhalte

- Aufbau und Funktion des Motors und der Ansteuerelektronik
- Untersuchung des Gebersystems
- Untersuchung der Bestromung des Motors
- Aufbau eines drehmoment- bzw. drehzahlgesteuerten Antriebs

Linearmotor

Funktion – Anwendungen – Positionieren

Linearmotoren sind bei jeder Anwendung, die eine Linearbewegung erfordert, sehr effektiv einzusetzen. Auch in modernen Automatisierungsanwendungen sind Linearmotoren nicht mehr wegzudenken.



UniTrain
SYSTEM

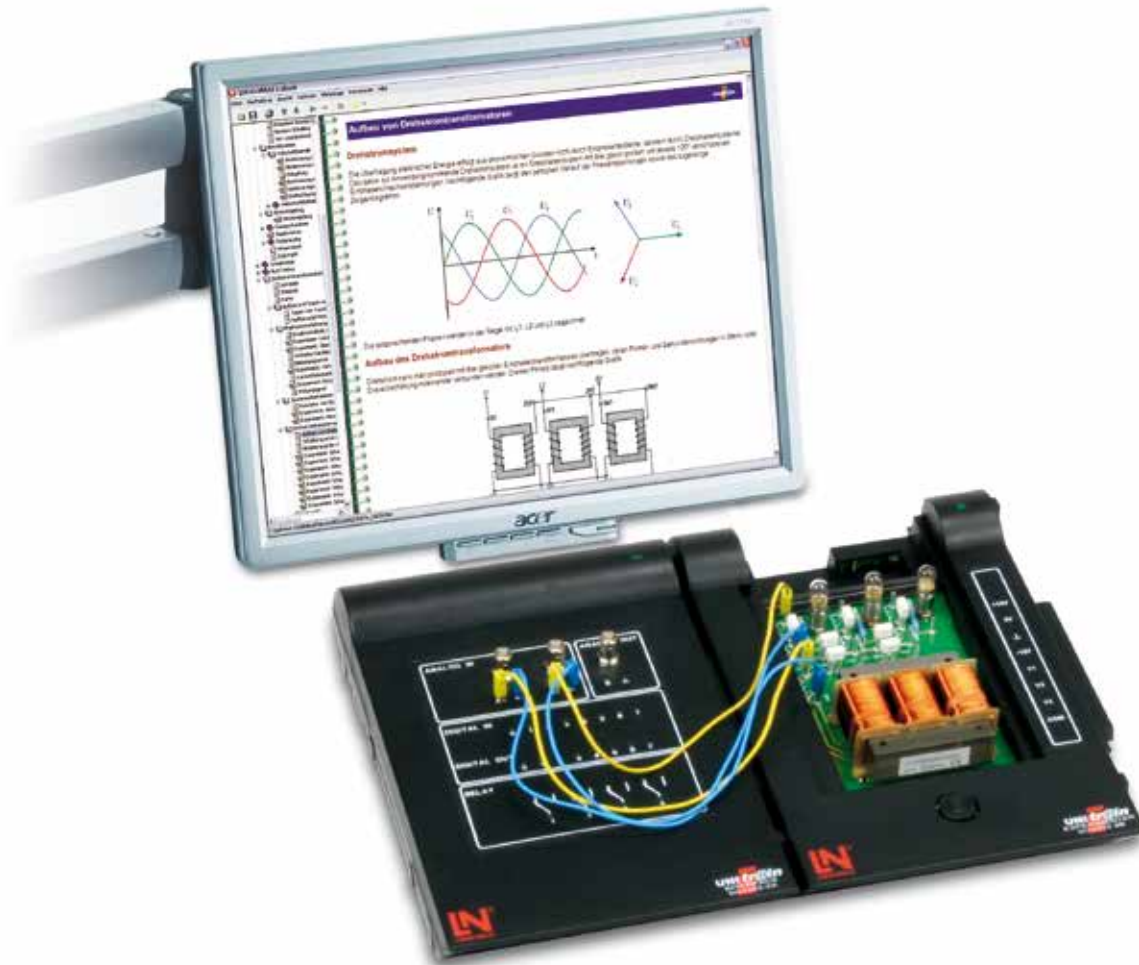
Lerninhalte

- Aufbau, Funktionsweise und Betriebsverhalten von Linearmotoren
- Bedeutung der Begriffe „Lorenzkraft“ und „Induzierte Spannung“
- Einsatzbereiche von Linearmotoren
- Verschiedene Bauformen von Linearmotoren
- Bestimmung der Motorkonstante
- Positionieren mit Linearmotor
- Verfahren zur Positionsbestimmung (Encoder, Hall-Sensoren)
- Bestimmung der Position mit Hilfe analoger Hall-Sensoren

Drehstrom-Transformator

Bauformen – Anschlussarten – Lastverhalten

Transformatoren sind elektrische Maschinen zur Umsetzung von Wechsel- oder Drehströmen auf höhere oder niedrigere Spannungen. Drehstromtransformatoren sind insbesondere bei der Übertragung elektrischer Energie von großer Bedeutung.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Kennenlernen von Transformatorprinzip und Ersatzschaltbild
- Aufnahme von Strom und Spannung mit und ohne Last
- Untersuchung des Übersetzungsverhältnisses
- Untersuchung von Lastfällen bei verschiedenen Schaltgruppen
- Untersuchung von unsymmetrischen Lasten an verschiedenen Schaltgruppen
- Bestimmung der Kurzschlussspannung

Elektromagnetische Verträglichkeit

Kopplungseffekt – Störfestigkeit – Normen

Aspekte der elektromagnetischen Verträglichkeit einer Schaltung spielen bei der Entwicklung und Fehleranalyse eine bedeutende Rolle. Dabei sind sowohl Kopplungseffekte innerhalb der Schaltung als auch Störungen von Bedeutung.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Begriff der elektromagnetischen Verträglichkeit, EMV
- Beschreibung elektromagnetischer Kopplungseffekte
- Untersuchung der galvanischen, induktiven und kapazitiven Kopplung zwischen Leiterbahnen
- Maßnahmen zur Verbesserung der EMV-Eigenschaften einer Schaltung
- Maßnahmen zur Vergrößerung der Störfestigkeit einer Schaltung

Wickeln von Transformatoren

Ein- und Dreiphasentransformatoren herstellen

Das Herstellen von Transformatoren steht im Mittelpunkt dieses Trainingssystems. Dabei werden praxisnah Aufbau und Wirkungsweise von Transformatoren vermittelt. Das Trainingssystem beinhaltet alle Komponenten und Werkzeuge, die für die Herstellung von Transformatoren notwendig sind. Die meisten Komponenten sind wiederverwendbar, so dass nach der Versuchsdurchführung der Transformator wieder zerlegt werden kann. In weiteren Versuchen kann das Betriebsverhalten der Transformatoren an unterschiedlichen Lasten untersucht werden.



Gewickelter Transformator im Test



Versuchsbeispiel: „Wickeln von Transformatoren EMW 10“

Lerninhalte

- Aufbau und Funktion von Ein- und Dreiphasentransformatoren
- Berechnung der Wickeldaten
- Herstellung der Wicklungen
- Normgerechte Betriebsprüfung des Transformators
- Unterschiedliches Betriebsverhalten bei verschiedenen Lasten und Schaltgruppen

Wickeln elektrischer Maschinen

Herstellung eines Drehstrommotors mit Käfigläufer

Das Trainingssystem vermittelt das Wickeln eines Drehstrommotors mit Käfigläufer. Dabei werden Spulen gefertigt, diese in den Stator eingelegt und verschaltet. Es entsteht ein komplett funktionsfähiger Motor. Praxisnah lassen sich so Aufbau und Funktion eines Motors vermitteln. Das Trainingssystem beinhaltet alle Komponenten und Werkzeuge, die für die Herstellung des Drehstrom-Asynchronmotors notwendig sind. Die meisten Komponenten lassen sich nach der Versuchsdurchführung wiederverwenden. In weiteren Versuchen lassen sich die verschiedenen Betriebsverhalten mit Hilfe des Maschinenprüfstands untersuchen.



Gewickelter Motor im Test



Versuchsbeispiel: „Wickeln Drehstrom-Asynchronmotor mit Käfigläufer EMW 20“

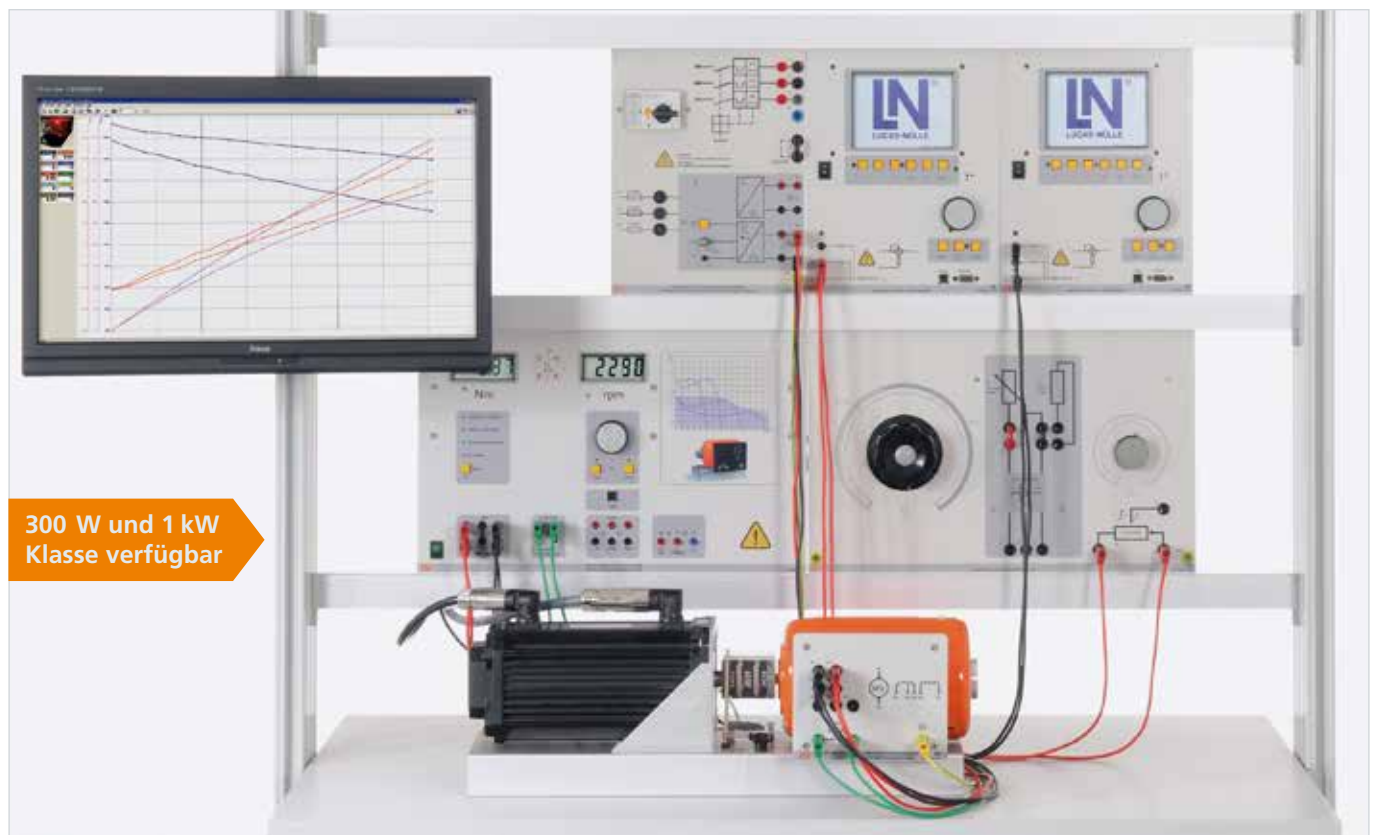
Lerninhalte

- Elektrischer und mechanischer Aufbau des Motors
- Bestimmung der Wickeldaten
- Herstellung der Wicklungen
- Einlegen und Verdrahten der Wicklungen
- Normgerechte Betriebsprüfung des Motors
- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens

Gleichstrommaschinen

Nebenschlussmaschine – Reihenschlussmaschine – Doppelschlussmaschine

Gleichstrommaschinen bilden nach wie vor die Grundlage bei der Ausbildung im Bereich elektrischer Maschinen. Sie zeigen in einfacher Weise die Steuer- und Regelmöglichkeiten.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Gleichstrommaschinen EEM 2“

Lerninhalte

Motorbetrieb:

- Anschluss des Motors
- Vergleich der verschiedenen Maschinentypen
- Typische Maschinendaten und -kennlinien
- Drehzahlsteuerung mit Anlasser und Feldsteller
- Änderung der Drehrichtung

Generatorbetrieb:

- Anschluss des Generators
- Ankerspannung in Abhängigkeit vom Erregerstrom
- Funktion und Einsatz des Feldstellers
- Spannungssteuerung selbst- und fremderregt
- Belastungsdiagramm des Generators

Wechselstrommaschinen

Universalmotor

Universalmotoren gehören zu den Stromwendermaschinen und dienen den meisten Elektrowerkzeugen und Haushaltsgeräten als Antrieb. Man findet sie bis zu einer Leistung von etwa 2 kW. Durch die einfache Steuerbarkeit der Drehzahl ist der Anteil der Universalmotoren bei den Wechselstrommaschinen beträchtlich.



Versuchsbeispiel „Universalmotor EEM 3.1“

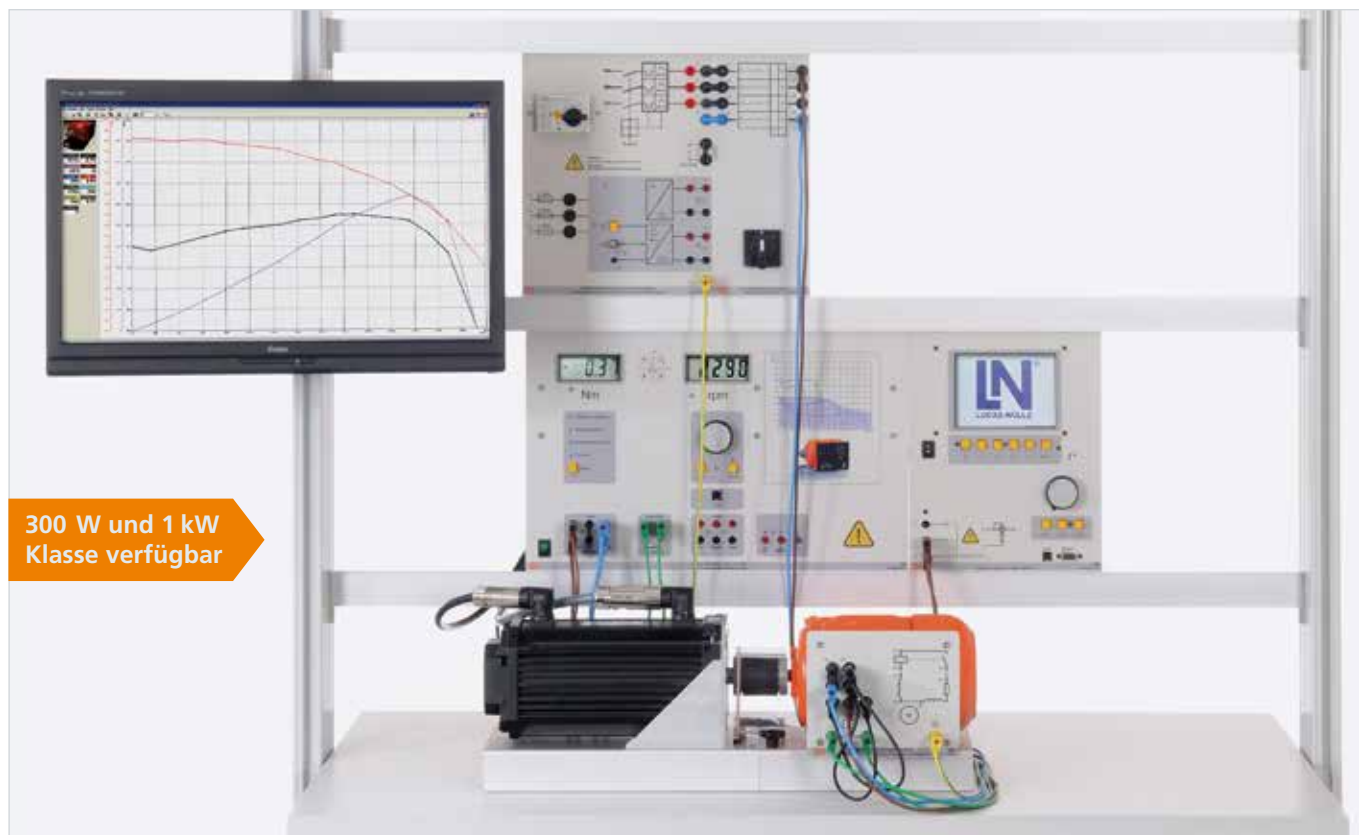
Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Änderung der Drehrichtung
- Betrieb mit Wechsel- und Gleichspannung
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb mit verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter

Wechselstrommaschinen

Einphasenmotor mit Bifilar-Anlaufwicklung

Einphasenmotoren mit Bifilar-Anlaufwicklung gehören zu den Asynchronmaschinen. Neben einer Hauptwicklung haben sie eine Anlaufwicklung mit hohem Innenwiderstand, die zum Teil bifilar und daher magnetisch nicht wirksam ausgeführt ist. Sie wird nach dem Anlauf abgeschaltet. Die Motoren beinhalten keine verschleißbehafteten Teile wie Kollektor oder Schleifringe und arbeiten mit einer festen, nahezu synchronen Drehzahl. Der Leistungsbereich reicht bis etwa 2 kW.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Einphasenmotor mit Bifilar-Anlaufwicklung EEM 3.3“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Änderung der Drehrichtung
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter

Einphasenmotor mit Betriebs- und Anlaufkondensator

Einphasenmotoren mit Betriebs- und Anlaufkondensator gehören zu den Asynchronmaschinen. Neben einer Hauptwicklung haben sie eine Hilfswicklung mit in Reihe geschaltetem Kondensator. Die Motoren beinhalten keine verschleißbehafteten Teile wie Kollektor oder Schleifringe und arbeiten mit einer festen, nahezu synchronen Drehzahl. Der Leistungsbereich reicht bis etwa 2 kW. Sowohl Haushaltsgeräte, Kühlschränke als auch kleine Antriebe in Produktionsmaschinen werden mit Kondensatormotoren angetrieben.



Versuchsbeispiel „Einphasenmotor mit Betriebs- und Hilfskondensator EEM 3.4“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Änderung der Drehrichtung
- Betrieb mit und ohne Anlaufkondensator
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Anlauf mit und ohne Anlaufkondensator
- Untersuchung des Stromrelais

Wechselstrommaschinen

Spaltpolmotor

Spaltpolmotoren zeichnen sich durch ihre Wartungsfreiheit sowie durch die kostengünstige Herstellung aus. Spaltpolmotoren werden gezielt für bestimmte Einsätze in Großserien zum Beispiel als Lüftermotor oder Laugenpumpe konstruiert. Der Leistungsbereich erstreckt sich von wenigen Watt bis zu einer Leistung von etwa 150 W.



Versuchsbeispiel „Spaltpolmotor EEM 3.5“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter

Drehstrom-Asynchronmaschinen

Drehstrommotor mit Käfigläufer

Drehstrommotoren mit Käfigläufer sind die am häufigsten eingesetzten Industriemotoren. Die wartungsfreien und robusten Motoren lassen sich kostengünstig herstellen. Man findet diese Motoren von kleinen Leistungen im Wattbereich bis hin zu Leistungen von mehreren Megawatt. Durch den Einsatz moderner Frequenzumrichter lassen sich diese Motoren nahezu verlustfrei in der Drehzahl variieren, so dass sich immer neue Einsatzgebiete für diese Motoren finden.



Versuchsbeispiel „Drehstrommotor mit Käfigläufer EEM 4.1“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Betrieb in Stern- und Dreieckschaltung
- Einsatz eines Stern-Dreieck-Schalters
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter, Hebezeug

Drehstrom-Asynchronmaschinen

Drehstrommotor polumschaltbar nach Dahlander

Der Drehstrommotor mit Dahlanderschaltung ermöglicht durch die spezielle Wicklung den Drehstrommotor mit Käfigläufer mit zwei Drehzahlen zu betreiben. Das Verhältnis der Drehzahlen beträgt bei dieser Schaltung 2:1. Mit diesem Motortyp lassen sich einfach Antriebe mit zwei Drehzahlen aufbauen, zum Beispiel ein zweistufiger Lüfterantrieb.



Versuchsbeispiel „Drehstrommotor polumschaltbar nach Dahlander EEM 4.2“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Betrieb mit hoher und niedriger Drehzahl
- Einsatz eines Polumschalters
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter, Hebezeug

Drehstrommotor polumschaltbar – zwei getrennte Wicklungen

Das System besteht aus zwei Drehstrommotoren in einem Gehäuse mit getrennten Wicklungen. Da beide Wicklungen getrennt voneinander arbeiten, lassen sich verschiedene ganzzahlige Verhältnisse zwischen den Drehzahlen herstellen. Eingesetzt wird der Motor bei einfachen Anwendungen immer dort, wo das Drehzahlverhältnis zwischen langsamer und schneller Drehzahl größer als zwei ist, zum Beispiel bei Krananwendungen mit Schleichgang und hoher Drehzahl.



Versuchsbeispiel „Drehstrommotor polumschaltbar zwei getrennte Wicklungen EEM 4.3“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Betrieb mit hoher und niedriger Drehzahl
- Einsatz eines Polumschalters
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter, Hebezeug

Drehstrom-Asynchronmaschinen

Drehstrommotor mit Schleifringen

Im Gegensatz zu den Käfigläufern besitzen Schleifringläufer einen Rotor mit gewickelten Spulen. Über Schleifringe lassen sich diese an Widerstände oder Stromrichter anschließen. Diese Anschlüsse ermöglichen die Verstellung der Drehzahl.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Drehstrommotor mit Schleifringen EEM 4.4“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Drehzahlverstellung durch Änderung des Läuferwiderstands
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens
- Betrieb an verschiedenen Lastmaschinen wie z.B. Lüfter, Hebezeug

Systematische Fehlersuche an Drehstrom-Asynchronmaschinen

Der Fehlersimulator lässt sich einfach auf einem Drehstrom-Asynchronmotor aufstecken. Durch abschließbare Fehlerschalter lassen sich verschiedenste praxisrelevante Fehler aktivieren. Diese können mit industrietypischen Messgeräten gefunden und analysiert werden. Aus den Messergebnissen lassen sich Reparaturansätze erarbeiten. Alle Messungen werden im stromlosen Zustand vorgenommen.



Versuchsbeispiel „Schutz elektrischer Maschinen EEM 4.5“



Offener Fehlersimulator

Lerninhalte

- Wicklungsunterbrechungen in Spulen
- Isolationsfehler Wicklung gegen Wicklung
- Isolationsfehler Wicklung gegen Gehäuse
- Kombinationen verschiedener Fehler
- Fehlerbetrachtung und praktische Reparaturhinweise
- Umgang mit Isolationsmessern

Drehstrom-Asynchronmaschinen

Schutz elektrischer Maschinen

Käfigläufermotoren sind für einen gleichbleibenden Lastzustand konzipiert. Änderungen des Lastzustandes, aber auch hohe Anlaufströme führen zu unzulässiger Erwärmung des Motors. Sensoren überwachen die Temperatur und die Stromaufnahme des Motors. Sie aktivieren Schutzvorrichtungen wie Motorschutzschalter, Motorschutzrelais oder Thermistorrelais.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Schutz elektrischer Maschinen EEM 4.6“

Lerninhalte

- Auswahl, Installation und Einstellen verschiedener Motorschutzsysteme
- Motorschutzschalter
- Motorschutzrelais
- Thermistorschutz
- Einfluss verschiedener Betriebsarten auf die Erwärmung des Motors
- Auslöse-Charakteristiken der Schutzsysteme
- Schutz vor unzulässigen Belastzuständen

Handbetätigtes Schalten im Drehstromkreis

Die Entwicklung von Schaltungen sowie die richtige Auswahl von Schaltelementen und Geräten stehen im Mittelpunkt dieses Ausbildungsabschnitts. Mehrpolige Motoren können im Drehstromkreis bis zu einer bestimmten Leistungsklasse direkt geschaltet werden. Dazu gibt es passende Schaltgeräte für jeden Anwendungszweck.



Versuchsbeispiel „Handbetätigtes Schalten im Drehstromkreis EST 1“

Lerninhalte

- Handbetätigtes Schalten im Drehstromkreis
- Schützsicherungen im Drehstromkreis
- Ausschaltung eines Drehstrom-Induktionsmotors mit Käfigläufer
- Stern-Dreieck-Schaltung eines Drehstrom-Induktionsmotors mit Käfigläufer
- Stern-Dreieck-Wendesaltung eines Drehstrom-Induktionsmotors mit Käfigläufer
- Polumschaltung mit Drehstrom-Induktionsmotor nach Dahlander
- Polumschaltung mit Drehstrom-Induktionsmotor mit zwei getrennten Wicklungen

Drehstrom-Asynchronmaschinen

Schützsicherungen im Drehstromkreis

Ab einer bestimmten Leistungsklasse ist ein direktes Schalten von Drehstrommaschinen nicht mehr möglich. Deshalb werden diese indirekt über Schützsicherungen verschiedenster Art geschaltet. Die Entwicklung der Steuerung und der Aufbau mit Funktionskontrolle bilden den Ausbildungsschwerpunkt. Mit den Erweiterungsausstattungen können zusätzliche umfangreichere Steuerungsaufgaben bearbeitet werden. Die Maschinenausstattung enthält alle notwendigen Motoren und Geräte, um die Schaltungen zum direkten und indirekten Steuern von Motoren im Drehstromkreis zu testen.



Versuchsbeispiel „Schützsicherungen im Drehstromkreis EST 2“



Industrielle Schützsicherungen

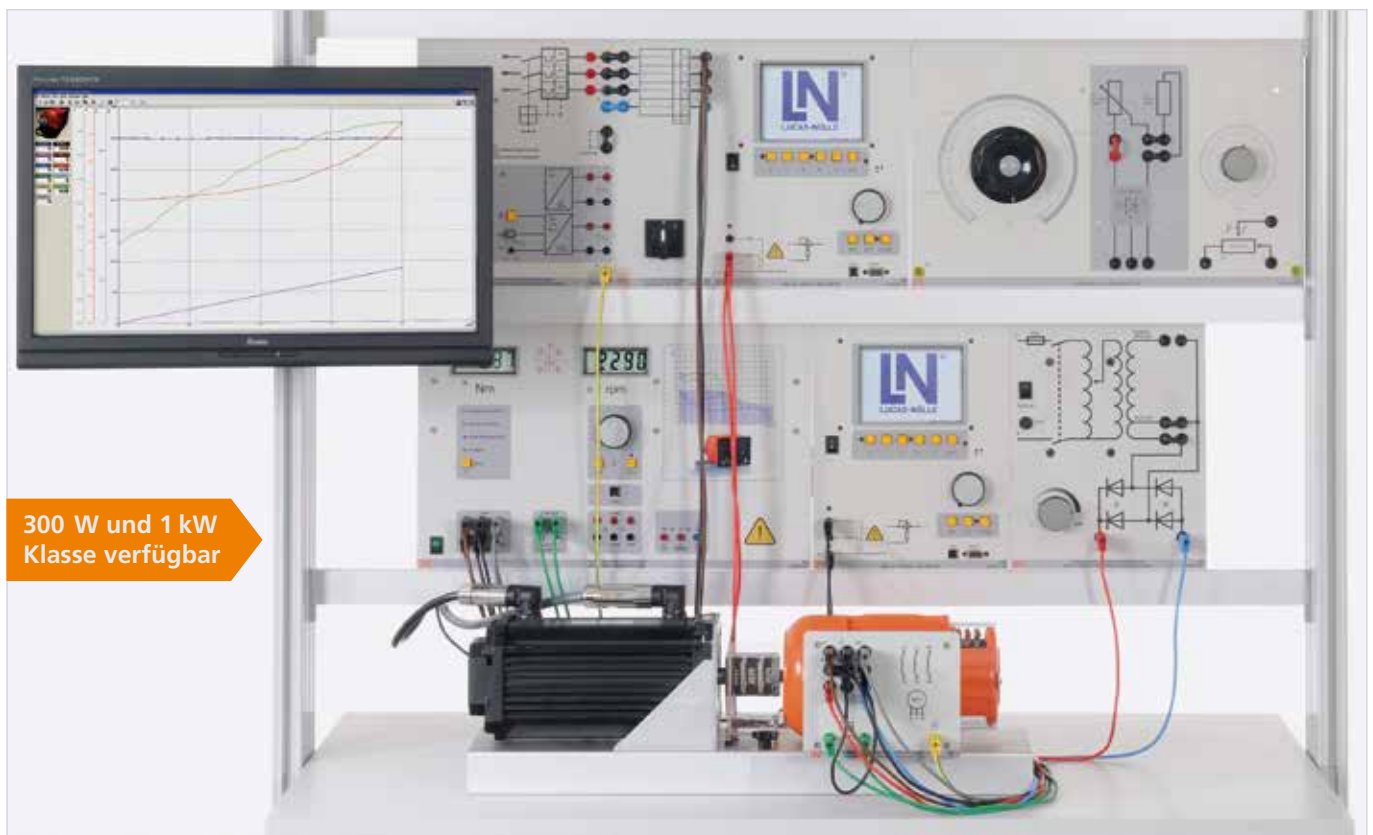
Lerninhalte

- Einstellen des Motorschutzrelais nach dem Motorleistungsschild
- Schutz-, Sicherheits- und Abschaltfunktionen
- Projektierung, Konstruktion und Inbetriebnahme komplexer Steuerungen
- Funktionsprüfung und Fehlersuche
- Programmierbare Kleinststeuerungen
- Stern-Dreieck-Schaltungen
- Wendeschützsteuerung mit Verriegelungen
- Drehstrommotoren anschließen
- Erstellung des Stromlaufplanes

Drehstrom-Synchronmaschinen

Synchronmotor und Synchrongenerator

Synchronmaschinen werden vor allem als Generatoren in der Energieversorgung eingesetzt. Dabei reichen ihre Leistungen bis etwa 2000 MVA. Weitere Anwendungsgebiete sind Großantriebe für Zementmühlen und Förderanlagen mit Leistungen im Megawattbereich. Hochdynamische Servos mit permanent erregtem Läufer komplettieren die Bandbreite an Synchronmaschinen. Im Gegensatz zur Asynchronmaschine folgt hier der Läufer dem drehenden Feld synchron.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Synchronmaschinen EEM 5.1“

Lerninhalte

Motorbetrieb:

- Anschluss des Motors
- Anlassen
- Phasenschieberbetrieb
- Belastungskennlinien im Motorbetrieb
- V-Kennlinien
- Stabilitätsgrenze
- Unter- und Übererregung

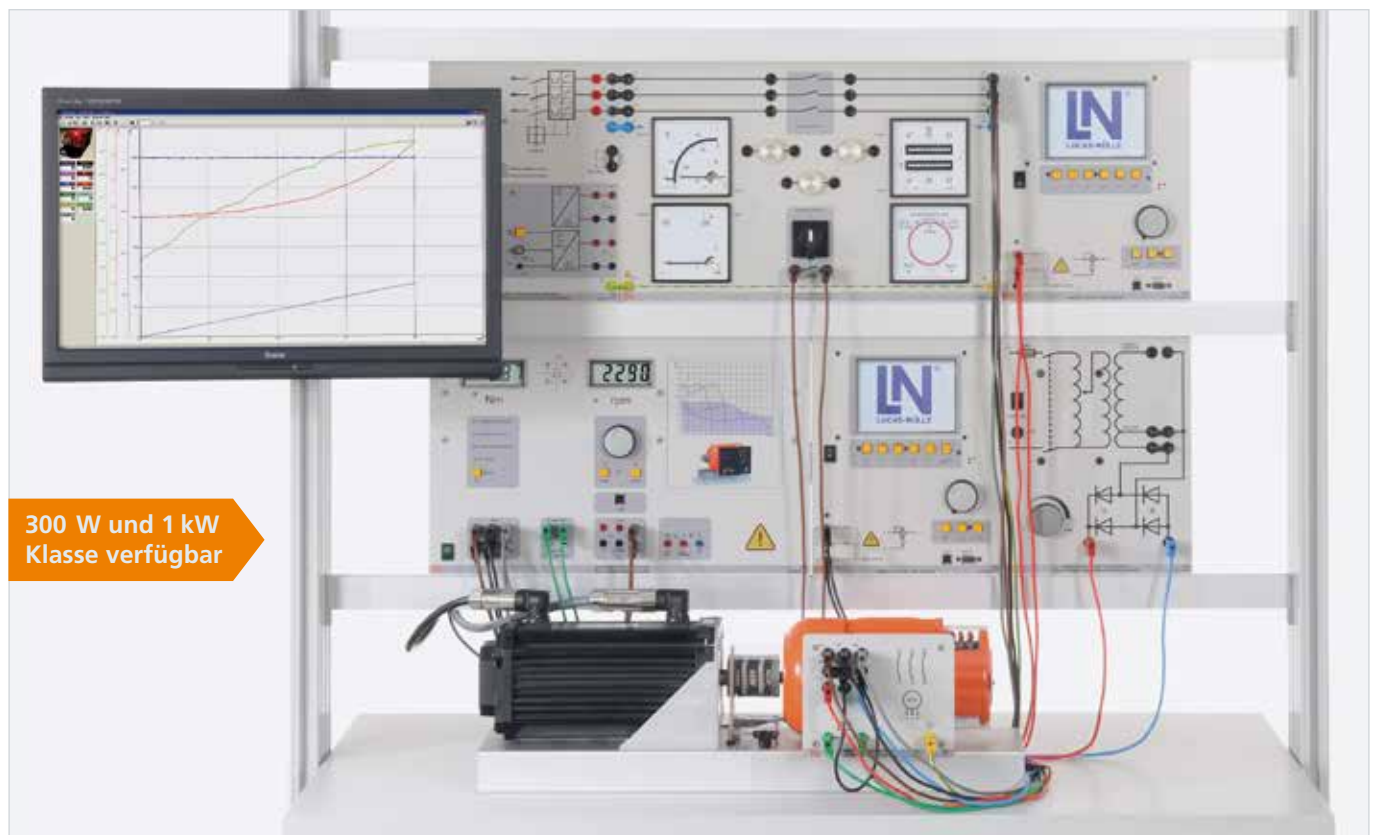
Generatorbetrieb:

- Anschluss des Generators
- Spannungseinstellung über den Erregerstrom
- Belastungskennlinien im Generatorbetrieb

Drehstrom-Synchronmaschinen

Manuelle Netzsynchroisation

Bei der Netzsynchroisation wird der unbelastete Generator ans Netz geschaltet. Spannung, Frequenz und Phasenlage müssen mit dem Netz übereinstimmen. Zur Messung dieser Größen werden unterschiedliche Messgeräte eingesetzt. Die Einstellung der Größen erfolgt über die Generatordrehzahl und die Erregung des Generators.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Synchronmaschinen EEM 5.2“

Lerninhalte

- Manuelle Netzsynchroisation mit Hilfe der Hell-, Dunkel- und Umlaufschaltung
- Netzsynchroisation mit Einsatz von Doppelfrequenzmesser, Doppelspannungsmesser, Synchronoskop und Nullspannungsmesser
- Einfluss der Generatordrehzahl
- Einfluss der Generatorerregung
- Einstellen des Energieflusses mit Hilfe des Antriebs

Reluktanzmaschine

Reluktanzmotoren stellen eine Mischung aus Asynchron- und Synchronmotor dar. Durch die spezielle Bauform des Rotors mit ausgeprägten Polen kann der Motor wie ein Asynchronmotor anlaufen. Ab einer bestimmten Drehzahl folgt er dann dem Statorfeld synchron. Reluktanzmaschinen werden z.B. in der Textilindustrie zum synchronen Abspulen von Garn benutzt. Dabei werden mehrere Motoren von einem Frequenzumrichter angesteuert.



Versuchsbeispiel „Reluktanzmaschinen EEM 5.3“

Lerninhalte

- Anschließen, Verschalten und in Betrieb nehmen
- Änderung der Drehrichtung
- Aufnahme des Drehzahl-Drehmomentverhaltens

Zerlegbarer Drehstrommaschinensatz

Ein Stator, verschiedene Rotoren

Dieses Lehrsystem besteht aus einem einheitlichen Stator für alle Maschinentypen und einen Satz auswechselbarer Rotoren. Durch den zerlegbaren Aufbau eignet sich der Satz besonders zur Grundlagenvermittlung, da der konstruktive Aufbau und die Unterschiede zwischen den verschiedenen Maschinen untersucht werden können.

Im Unterschied zu herkömmlichen Schnittmodellen sind die Maschinen voll funktionsfähig und lassen sich mit dem Maschinenprüfsystem koppeln.



Versuchsbeispiel „Zerlegbarer Drehstrommaschinensatz EEM 10“

Lerninhalte

Aufbau und Unterschiede von Drehstrommaschinen sowie Anschluss, Inbetriebnahme und Kennlinienaufnahme von:

- Kurzschlussläufern
- Synchronmaschinen
- Schleifringläufern
- Reluktanzmaschinen

Transformatoren

Ein- und Dreiphasentransformatoren

Transformatoren ermöglichen die Wandlung von Strom und Spannung. Diese auch als ruhende elektrische Maschine bezeichneten Geräte werden in der Energiewirtschaft zur Anpassung an verschiedene Spannungsniveaus verwendet. Die Leistungen gehen in den Bereich bis über 1000 MVA. Kleine Transformatoren findet man überall in der Industrie und im Konsumgüterbereich. Die Leistungen reichen von kleinsten Baugrößen bis hin zu Transformatoren zur Versorgung ganzer Anlagen.



Versuchsbeispiel „Ein- und Dreiphasentransformatoren ENT 5“

Lerninhalte

- Trenn- und Spartransformator
- Ersatzschaltbilder
- Übersetzungsverhältnisse
- Leerlauf- und Kurzschlussversuche
- Schaltgruppen bei Drehstromtransformatoren
- Aufbau und Funktion von Transformatoren
- Einphasentransformator
- Dreiphasentransformator



Leistungselektronik und didaktische Antriebe



58 Elektrische Maschinen verlustfrei steuern

60 Netzgeführte Stromrichter (UniTrain-I)

61 Selbstgeführte Stromrichter (UniTrain-I)

62 Frequenzumrichter-Antriebe (UniTrain-I)

63 PFC Leistungsfaktorkorrektur (UniTrain-I)

64 Netzgeführte Stromrichter

65 Drehzahlregelung eines DC-Motors mittels Stromrichterschaltung

66 Drehzahlsteuerung eines Universalmotors

67 Drehzahlsteuerung eines Drehstrommotors

68 Selbstgeführte Stromrichter

69 Drehzahlregelung eines DC-Motors mittels PWM

70 Frequenzumrichter-Antrieb

71 Elektronik Motor

Leistungselektronik und didaktische Antriebe

Elektrische Maschinen verlustfrei steuern

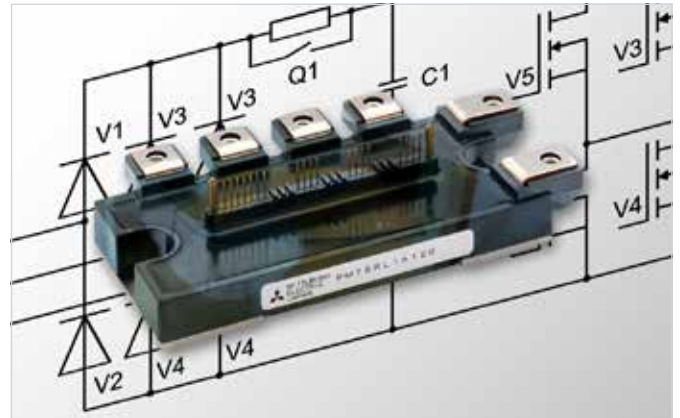
Leistungselektronik ist die Technik des Schaltens und Umformens elektrischer Energie mit großer Leistung. Dazu werden heute Leistungshalbleiter wie Dioden, Thyristoren und IGBTs verwendet. Hauptanwendungsgebiet der Leistungselektronik ist die Antriebstechnik.

Die Trainingssysteme vermitteln die technischen Zusammenhänge beginnend bei der Stromrichtertechnik bis hin zu geregelten Antrieben. Die konsequente Unterstützung durch Software ermöglicht die schnelle Inbetriebnahme der Versuche und sichert damit den Lernerfolg.



Leistungshalbleiter

Die rasante Entwicklung bei den Leistungshalbleitern ermöglicht immer neue Einsatzgebiete und Verbesserungen elektrischer Antriebe. Neuerungen sind: Reduzierung der Verlustleistung, Betrieb mit höheren Frequenzen und „Intelligente Powermodule“. Diese Module enthalten neben den Leistungshalbleitern auch die Ansteuereinheit und Schutzschaltungen gegen unzulässige Ströme und Übertemperatur.



Quelle: Mitsubishi Electric B.V.

Regelung von Maschinen

In vielen Fertigungsprozessen werden drehzahlgeregelte Antriebe oder Positionierantriebe eingesetzt. Neben der Maschine und der Leistungselektronik hat die Regelung einen hohen Einfluss auf das Verhalten des Antriebs. Aufgabe der Techniker ist es, das Regelverhalten an den Fertigungsprozess anzupassen.



Trainingssysteme

Unsere Trainingssysteme decken folgende Themen ab:

- Netzgeführte Stromrichter
- Selbstgeführte Stromrichter
- Geregelte Gleichstrom-Antriebe
- Frequenzumrichter-Antriebe



Netzgeführte Stromrichter

Ungesteuerte Gleichrichter – Gesteuerte Gleichrichter – Wechsel-, Drehstromsteller

Leistungselektronik hat einen festen Platz im heutigen Leben. So wären z. B. dimmbare Beleuchtungen, drehzahlvariable Bohrmaschinen oder elektrisches Heizen ohne Leistungselektronik nicht möglich. Verwendung finden Leistungshalbleiter wie Dioden, Thyristoren und Leistungstransistoren.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Aufbau und Funktionsweise von ein- und dreiphasigen Gleichrichtern
- Betriebskennlinien von ungesteuerten, halbgesteuerten und vollgesteuerten Stromrichterschaltungen
- Leistungshalbleiter und ihre Ansteuerung
- Messtechnische Größen der Leistungselektronik
- Messung und Analyse von Leistungen der Stromrichterschaltungen
- Analyse von Strom, Spannung und Leistung mittels Oberwellen-Analyse (FFT)

Selbstgeführte Stromrichter

PWM – 4-Quadranten-Steller – Wechselrichter

Die Anzahl drehzahlvariabler Antriebe in modernen Maschinen steigt stetig. Der Grund hierfür sind die gestiegenen Anforderungen sowie der Einzug moderner, preiswerter Umrichter. Diese Umrichter arbeiten heute mit PWM-Technik.



UniTrain
SYSTEM

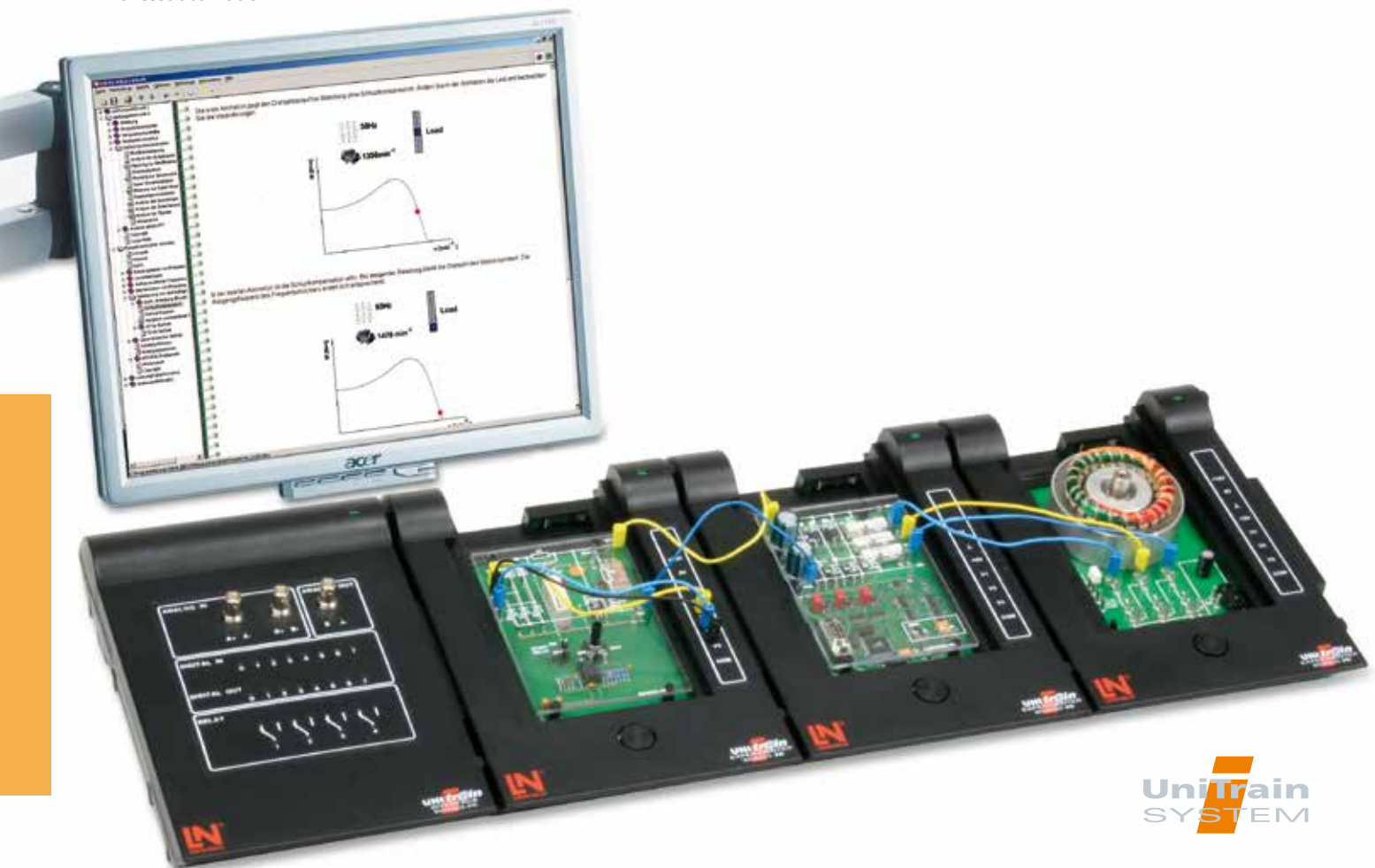
Lerninhalte

- PWM zur Erzeugung variabler Gleich- und Wechselspannung
- Aufnahme der Steuer- und Betriebskennlinien
- Aufbau und Funktionsweise von Drehstrom-Wechselrichtern
- Blockkommutierung, Sinus-, Super-Sinus- und Raumzeigermodulation zur Erzeugung von spannungs- und frequenzvariablen Spannungen
- Messtechnische Analyse der verschiedenen Modulationsverfahren anhand von Signalverlaufsmessungen und Oberwellen-Analyse (FFT)

Frequenzumrichter-Antriebe

Einspeisung – Zwischenkreis – Wechselrichter – Drehzahlverstellung

Frequenzumrichter ermöglichen die verlustarme, stufenlose Drehzahlverstellung von Drehstrom-Asynchronmotoren. Neben der reinen Motorsteuerung und den Motorschutzfunktionen übernehmen moderne Frequenzumrichter heute auch noch einen Teil der Prozessautomation.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Aufbau moderner Frequenzumrichter
- Erzeugung der Zwischenkreisspannung
- Aufnahme von U/f-Kennlinien
- Aufbau und Funktionsweise von Brems-Choppern
- Optimierung von drehzahlgesteuerten Antrieben
- Kennenlernen der „87 Hz-Technik“
- Aufnahme und Analyse von Strömen, Spannungen und Leistungen

PFC-Leistungsfaktorkorrektur

Aktive PFC-Regelung – Oberwellenanalyse

Heute ist jedes in Computern verbaute Netzteil mit einer Leistungsfaktorkorrektur (PFC – Power-Factor-Correction) ausgestattet. Grund für die häufige Verwendung ist eine europaweite Norm, die besagt, dass Verbraucher ab einer bestimmten Leistung den Strom linear zum Spannungsverlauf aus dem Netz entnehmen müssen.



UniTrain
SYSTEM

Lerninhalte

- Aktive und passive Leistungsfaktorkorrektur
- Aufbau und Funktionsweise einer aktiven Leistungsfaktorkorrekturschaltung
- Einsatzgebiete der Leistungsfaktorkorrektur
- Vergleich mit konventionellen Brückengleichrichterschaltungen
- Aufnahme und Analyse von Strömen, Spannungen und Leistungen (auch mittels FFT)

Netzgeführte Stromrichter

Diode – Thyristor – Triac

Netzgeführte Stromrichter ermöglichen, Energie aus einem Wechsel- oder Drehstromnetz in einen Gleichstromkreis zu überführen. Sie lassen sich steuerbar mit Thyristoren und Triacs oder nicht steuerbar mit Dioden ausführen.



Versuchsbeispiel „Netzgeführte Stromrichter“

Lerninhalte

- Grundlagen Diode, Thyristor, Triac
- Steuerprinzipien: Phasenanschnitt, Vollwellensteuerung, Schwingungspaketsteuerung, Pulsmustersteuerung, Gleichrichterbetrieb, Wechselrichterbetrieb
- Stromrichterschaltungen:
M1, M2, M3, B2, B6, M1C, M2C, M3C, B2C, B6C, B2HA, B2HK, B2HZ, B6C, B6HA, B6HK, W1C, W3C
- Ohmsche, kapazitive und induktive Belastung
- Steuerkennlinien und Betriebsdiagramme
- Frequenzanalyse und Oberwellenbetrachtung

Drehzahlregelung eines DC-Motors mittels Stromrichterschaltung

Motor – Leistungselektronik – Regelung

Geregelte Gleichstromantriebe zeichnen sich durch eine sehr gute Regelbarkeit von Drehzahl und Drehmoment und eine hohe Dynamik aus. Bei großen Antriebsleistungen greift man bei den Leistungshalbleitern auf netzgeführte Stromrichter mit Thyristoren zurück. Diese zeichnen sich durch geringe Verluste aus und sind besonders überlastfähig.



Trainingssystem Stromrichterantriebe mit Gleichstrommotor

Lerninhalte

- Drehzahlregelung im 1- und 4-Quadrantenbetrieb mit und ohne unterlagerter Stromregelung
- Energierückspeisung
- Drehzahlregelung, Stromregelung, Kaskadenregelung, adaptive Regelung
- Computerunterstützte Strecken- und Regleranalyse, Parametrierung
- P-, PI-, PID-Drehzahlregelung
- Optimierung der Regelkreise

Selbstgeführte Stromrichterschaltungen

Trainingssystem

Die weite Verbreitung leistungselektronischer Geräte erfordert bei Elektronikern und Ingenieuren ein profundes Wissen, welches Sie als Anwender befähigt, mit diesen Geräten kompetent und ressourcenschonend umzugehen oder Sie in die Lage versetzt, sich tiefergehend mit diesem Thema im Bereich der Forschung und Entwicklung auseinanderzusetzen.

In den Curricula der Ausbildung von Elektronikern und Elektrotechnikstudenten sind daher Stromrichter elementarer Bestandteil. Das Trainingssystem „Selbstgeführte Stromrichter“ vermittelt in anspruchsvollen Versuchen praxis- und projektorientiert die Grundlagen. Schaltungen, Modulation, Drehfelderzeugung sind die Kernthemen, die zusätzlich durch Theorie und insbesondere Animationen leicht verständlich werden und in kurzer Zeit auf das nächste Kompetenzniveau führen.



Trainingssystem „Selbstgeführte Stromrichter mit passiver R-L-Last“

Lernziele

- Pulsweitenmodulation
- Gleichstromsteller im 1- und 4-Quadrantenbetrieb
- Wechselstromsteller
- Drehstromwechselrichter mit Block-/Sinuskommutierung und Raumzeigermodulation
- Ohmsche und induktive Belastung
- Schutzbeschaltung, Zwischenkreis, Freilauf
- Steuerkennlinien und Betriebsdiagramme
- Stützstellen, Taktfrequenz, Welligkeit
- Frequenzanalyse und Oberwellenbetrachtung

Frequenzumrichterantriebe

Trainingssystem

Moderne Frequenzumrichter wandeln jeden beliebigen Drehstrom-Standardmotor in einen drehzahlvariablen Antrieb. Die Robustheit und weite Verbreitung des Drehstrom-Standardmotors haben hierbei viel zum großen Erfolg der elektronischen Antriebstechnik mit Frequenzumrichtern beigetragen. Heute findet man Frequenzumrichter bei einer Vielzahl von Anwendungen, so zum Beispiel bei Textilmaschinen, Verpackungsmaschinen, Hebezeugen und selbst in Waschmaschinen. Das Zusammenspiel zwischen Leistungselektronik und Motor können mit dem Trainingssystem „Frequenzumrichterantriebe“ untersucht und erlernt werden.



Trainingssystem „Frequenzumrichterantrieb mit Servo-Maschinenprüfstand“

Lernziele

- Unterscheidung verschiedener Umrichtertypen
- Aufbau moderner Frequenzumrichter
- Zwischenkreis
- Brems-Chopper
- Steuerverfahren (U/f-Kennlinie, U/f²-Kennlinie, Vektorsteuerung)
- Drehzahlverstellung, Drehzahlrampen
- Optimierungsverfahren
- Analyse der Spannungs- und Frequenzverhältnisse

Servoantriebe

Trainingsystem

Servoantriebe sind geregelte Antriebe mit hoher Anforderung an Dynamik und Überlast. Sie werden oft in Automatisierungslösungen mit starken Drehzahl- und Drehmomentenänderungen eingesetzt, wie z.B. in Werkzeugmaschinen oder Robotersystemen. Das Trainingsystem „Servoantriebe“ zeigt in anschaulicher Weise die Funktion eines geregelten Servosystems mit Permanentmagnet.



Trainingsystem „Servoantriebe mit Servo-Maschinenprüfstand“

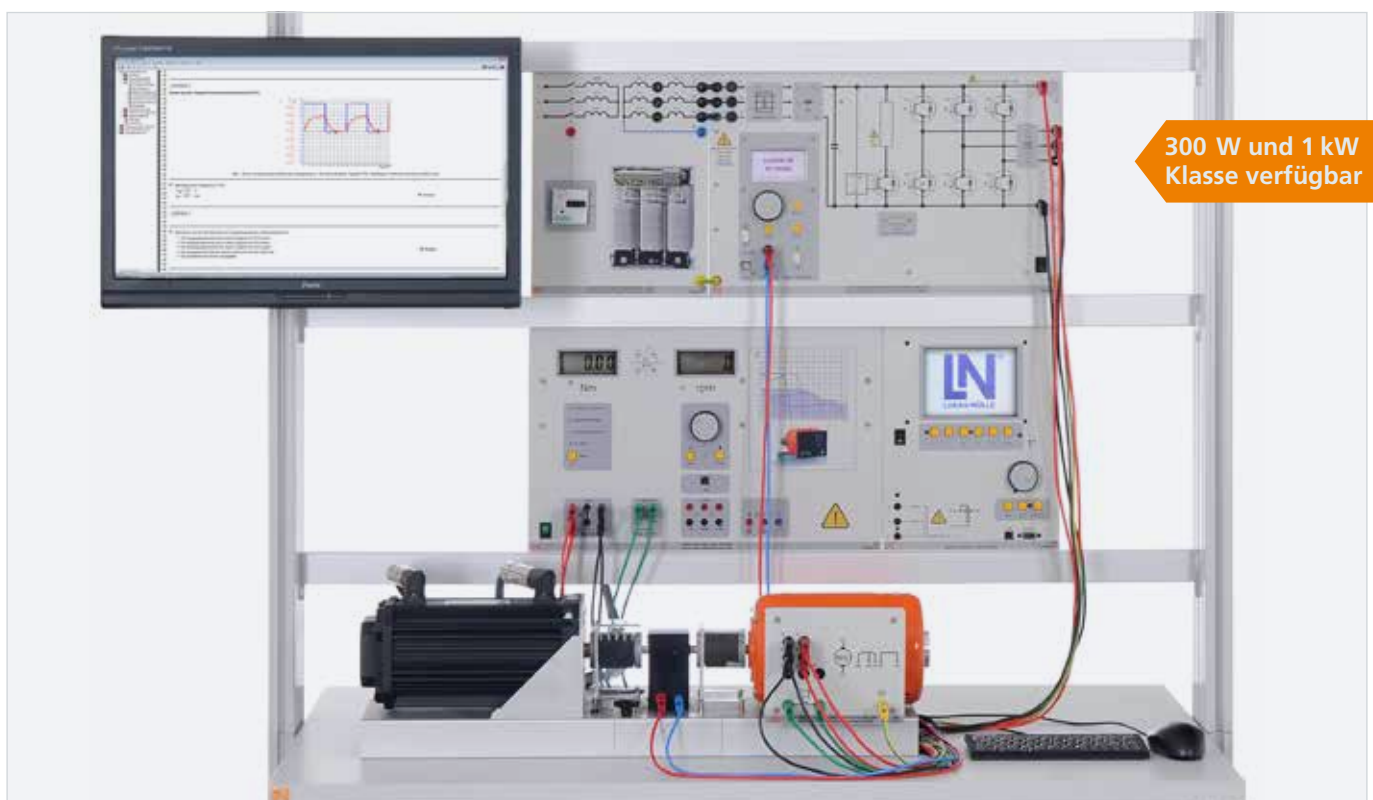
Lernziele

- Aufbau des Servoantriebs
- Untersuchung von Koordinaten- und Gebersystemen
- Funktionsprinzip von Servomotor mit elektronischer Kommutierung
- Analyse der Modulation
- Aufbau der Regelungsstruktur
- Analyse des geregelten Antriebs

Umrichterantriebe mit Gleichstrommotor

Trainingssystem

Stromrichterantriebe mit Gleichstrommotor eignen sich wegen der einfachen Regelstruktur besonders für den Einstieg in die Thematik geregelter Antriebe. Die getrennte Betrachtung von Strom- und Drehzahlregelung ermöglicht die schrittweise Inbetriebnahme und Optimierung der Reglerparameter. Das Trainingssystem zeigt in anschaulicher Weise die Funktion eines geregelten Antriebssystems.



Trainingssystem „Umrichterantriebe mit Gleichstrommotor und Servo-Maschinenprüfstand“

Lernziele

- Drehzahlsteuerung im 1-Quadranten-Betrieb
- Drehzahlsteuerung im 4-Quadranten-Betrieb
- Drehzahlregelung
- Stromregelung
- Kaskadenregelung
- Computerunterstützte Strecken- und Regleranalyse
- P-, PI- Reglerparametrierung
- Optimierung der Regler



VL

DYNOLUTION

+CS

+PDU

DVA-C
ENTWICKELUNG MOTOR
WPV GESTALTUNG

Audi
VW Group

LEX KUEHLER WP 4 BAR 125 C DIN 124

Modellbasierte Entwicklung von Antrieben mit Matlab®/Simulink®



72 Modellbasierte Entwicklung von Antrieben mit Matlab®/Simulink®

74 Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren mit Matlab®/Simulink®

76 Drehzahlvariable Dauermagnet-Servoantriebe mit Matlab®/Simulink®

78 Gleichstromantriebe mit Kaskadenregelung unter Verwendung von Matlab®/Simulink®

Modellbasierte Entwicklung von Antrieben mit Matlab®/Simulink®

Erweitern Sie das Trainingssystem zu einem programmierbaren Rapid-Prototyping-System für die Antriebstechnik

Fast alle elektrischen Antriebe, wie sie in Industrieanlagen und Elektrofahrzeugen zum Einsatz kommen, arbeiten mit Drehstromtechnik. Die automatische Regelung dieser Antriebe mit dem Ziel, ein sanftes Anlaufen oder eine dosierte Beschleunigung zu erreichen, umfasst eine mathematisch komplexe und weitreichende Programmierung. Deren Implementierung ist daher oft durch sehr lange Entwicklungszeiten gekennzeichnet. Ein spezieller Werkzeugkasten (Toolbox) ermöglicht komplexe Reglerstrukturen für Drehstromantriebe mit Matlab®/ Simulink® im Voraus zu simulieren und anschließend an einem realen Umrichter mit Motor und Last unter Verwendung eines automatisch erzeugten Codes zu testen.



Trainingssystem: „Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren mit Matlab®/Simulink®“

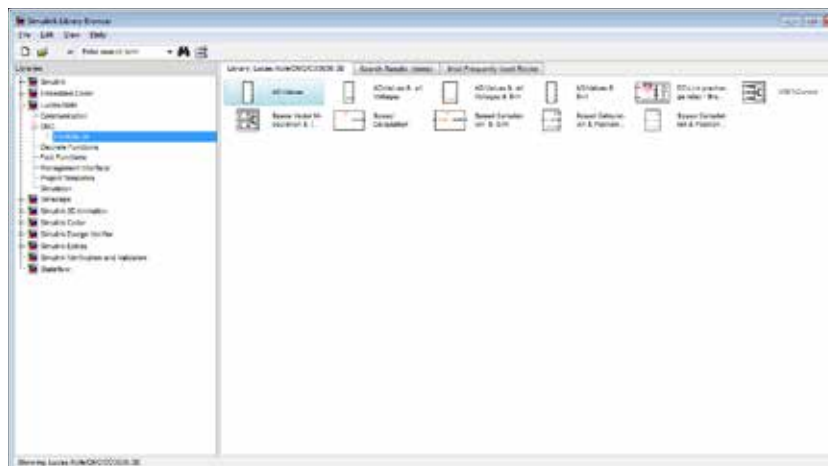
Ihre Vorteile

- Sichere Handhabung dank eigensicherer Hardware (alle Schutzfunktionen sind unabhängig von der Software implementiert)
- Förderung eines tiefgehenden Verständnisses komplexer Themen, wie z. B. in Lehre und Ausbildung, oder durch Verwendung der Toolbox in theoriebegleitenden Laborprogrammen
- Sehr schnelle, modellbasierte, parametrierbare Softwareerstellung für eigene Regler in Verbindung mit industriellen Anwendungen
- Verfolgung neuer Verfahren bei Drehfeldantrieben, z. B. Einsatz von State-Space-Methoden, Bedingungsüberwachung für Fehler, sensorenlose automatische Drehzahlregelung mittels neuer Beobachtungstechniken
- Beeindruckende Entwurfsmöglichkeiten für die geschlossene Regelung von Drehstromantrieben
- Erstellung komplexer Algorithmen mithilfe schneller Regelzyklen von 125 µs
- Parametrierung von P-, PI-Reglern
- Regleroptimierung

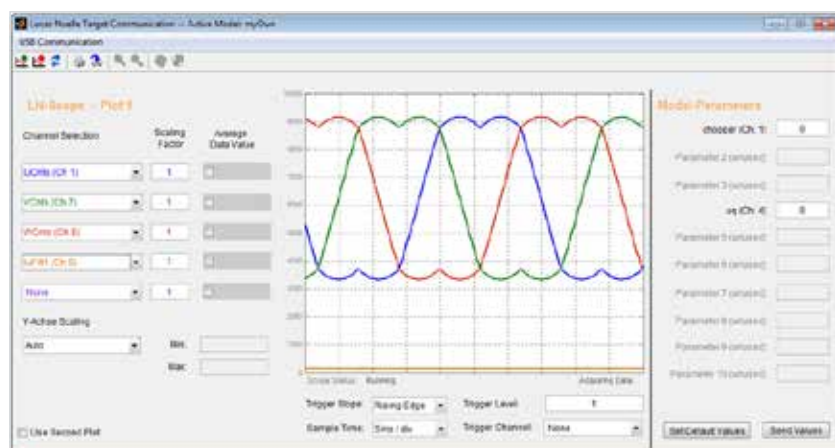


Schnellere Ergebnisse mit der Matlab®-Toolbox

Eine Toolbox, die auf die Hardware der Leistungselektronik abgestimmt ist, ermöglicht eine schnelle Implementierung der eigenen Anwendungen. Spezielle Vorlagen erleichtern die Einführung, da sich das System so konfigurieren lässt, dass der Benutzer nur noch wenige Einstellungen vorzunehmen braucht. Der Werkzeugkasten gibt den Benutzern alle notwendigen Module zur Regelung hardwarebezogener Funktionen an die Hand und umfasst Blöcke für schnelle Transformationen und Regler. Das System lässt sich nach Belieben erweitern, indem man den Elementen aus Matlab®/ Simulink® eigene Elemente hinzufügt.



Spezieller Werkzeugkasten für das Trainingssystem



Grafische Benutzeroberfläche in der Matlab® Umgebung

Hardwareanschluss über Matlab® Scope

Ein spezieller Grafikdialog baut die Verbindung zwischen Matlab® und der Hardware über einen USB-Anschluss auf. Die Zeitcharakteristika aller internen Variablen lassen sich zur Laufzeit visualisieren. Hier steht eine Reihe unterschiedliche Zeitauflösungen und Trigger-Optionen zur Verfügung. Die Signale lassen sich im Zeit- und im Frequenzbereich anzeigen. Die Anzeige lässt sich in zwei Einheiten teilen, sodass bis zu zehn Signale gleichzeitig visualisierbar sind. Parameter, beispielsweise für den Regler, können zur Laufzeit komfortabel vom PC zur Hardware hochgeladen werden.

Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren mit Matlab® / Simulink®

Trainingsystem

In fast allen elektrischen Antrieben kommen heute Drehstromantriebe zum Einsatz. Die Regelung solcher Antriebe ist mathematisch komplex und aufwendig. Das Trainingsystem ermöglicht es, mit Hilfe einer speziellen Toolbox für Matlab®/Simulink® komplexe Regelalgorithmen zu simulieren, und danach an einer realen eigensicheren Hardware mit Motor und Last durch einen automatisch generierten Code zu testen.



Trainingsystem „Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren mit Matlab®/Simulink® und Servo-Maschinenprüfstand“

Lernziele

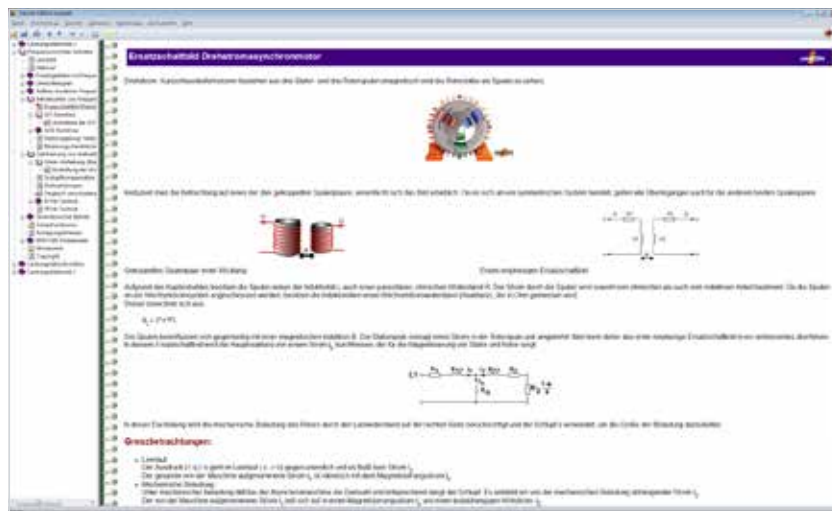
- Erstellung eines HIL-Systems (Hardware in the Loop) unter Echtzeitbedingungen
- Modellbildung und Entwurf der feldorientierten Regelung auf kontinuierlicher Entwurfsebene
- Diskretisierung der Regelung für den Betrieb auf einem DSP (Digitaler Signal Prozessor)
- Erstellung und Optimierung von Strom- und Drehzahlregler
- Park- und Clarke-Transformation
- Integration der Raumzeigermodulation für die optimale Ansteuerung der IGBTs
- Entkopplung der feldorientierten Ströme und Spannungen
- Drehzahlerfassung über einen Inkrementalgeber
- Vergleich der Simulationsergebnisse mit den realen Messungen

Interaktive Lernumgebung

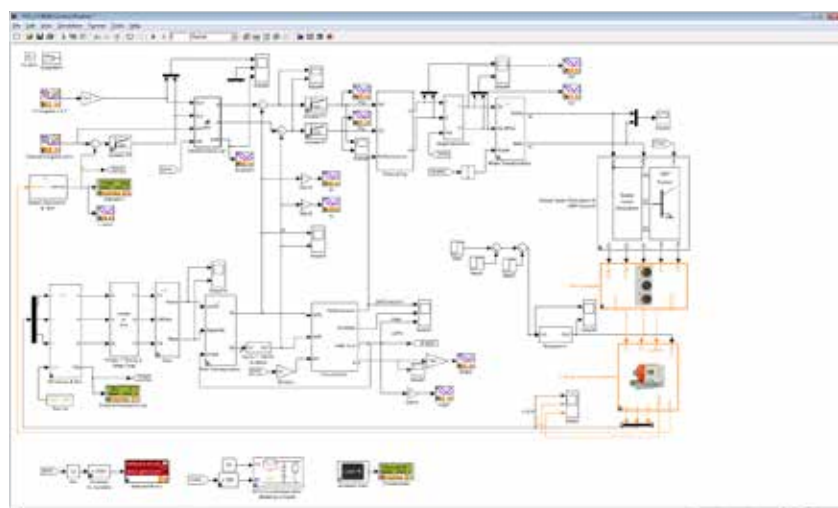
Wie funktioniert eine feldorientierte Regelung?

Antriebe mit feldorientierter Regelung findet man heute in vielen Maschinen. Die hohe Dynamik sowie hohe Drehmomentreserven zeichnen diese Antriebssysteme aus.

Der ILA-Kurs führt Schritt für Schritt durch die Thematik der feldorientierten Regelung. Neben der Erstellung des regelungstechnischen Modells werden die Optimierung und das Testen der Regelung behandelt.



ILA-Kurs „Feldorientierte Regelung von Asynchronmotoren“



Feldorientierte Regelung eines Drehstrommotors

Simulation oder reale Regelung? – Entscheiden Sie selbst.

Ein einziges Simulink®-Modell bildet die Basis für die Simulation oder das Programm für die reale Hardware. Erst bei der Erstellung entscheidet sich der Anwender zwischen Simulation und realem System. So ist es möglich, zuerst in der Simulation die Regelung auszuprobieren und zu optimieren. Mit diesem Modell lässt sich dann die Hardware in Betrieb nehmen. Dieses Vorgehen sichert einen schnellen Lernerfolg. Gleichzeitig erkennt man auch die Unterschiede zwischen Simulation und realem System.

Geregelte Permanentmagnet-Servoantriebe mit Matlab® / Simulink®

Trainingsystem

In vielen modernen Antrieben kommen heute Synchronservomotoren zum Einsatz. Neben der hohen Dynamik spielt die Energieeffizienz eine große Rolle. Das Trainingsystem ermöglicht es, durch die offene Programmierung mittels Matlab®/Simulink® bestehende Regelungskonzepte detailliert zu untersuchen, oder neue Ansätze gefahrlos auszuprobieren. So lassen sich mit dem System typische Industrieantriebe oder Antriebe aus dem Kfz-Bereich erstellen.



Trainingsystem „Geregelte Permanentmagnet Servoantriebe mit Matlab®/Simulink® und Servo-Maschinenprüfstand“

Lernziele

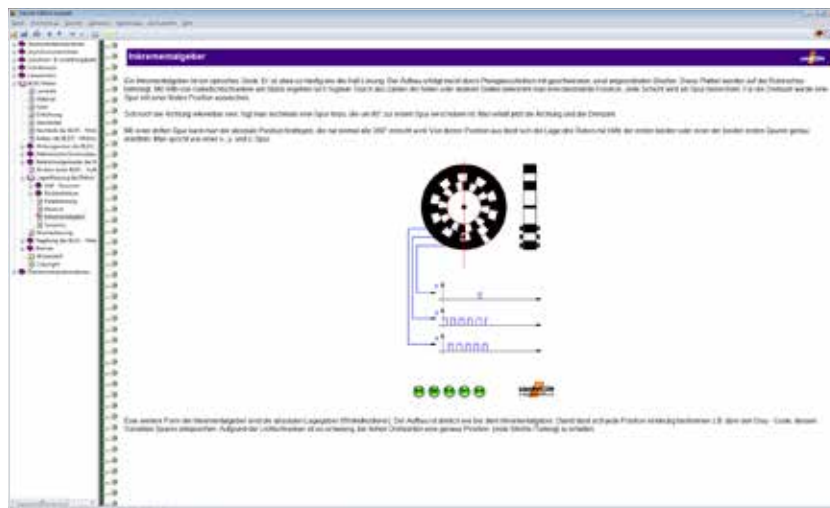
- Erstellung eines HIL-Systems unter Echtzeitbedingungen
- Modellbildung und Entwurf der Servoregelung auf kontinuierlicher Entwurfsebene
- Diskretisierung der Regelung für den Betrieb auf einem DSP
- Erstellung und Optimierung von Strom- und Drehzahlregler
- Park- und Clarke-Transformation
- Integration der Raumzeigermodulation für die optimale Ansteuerung der IGBTs
- Entkopplung der feldorientierten Ströme und Spannungen
- Drehzahl- und Lageerfassung über einen Inkrementalgeber
- Vergleich der Simulationsergebnisse mit den realen Messungen

Interaktive Lernumgebung

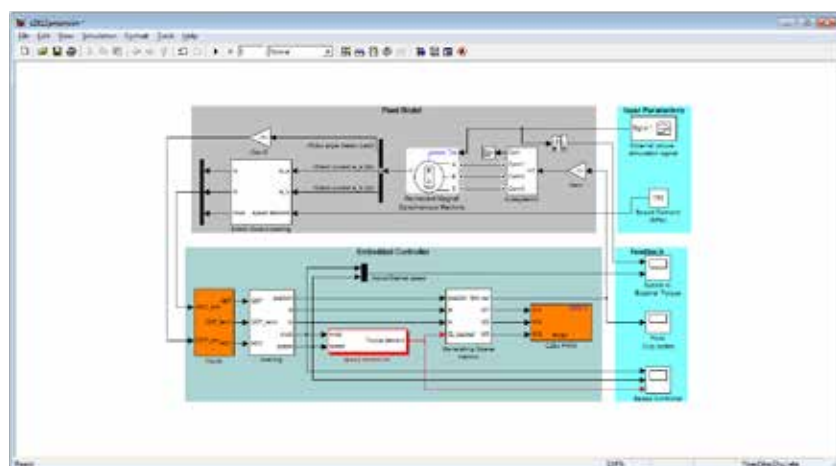
Wie verhält sich ein Antrieb mit Synchronservomotor?

Permanenterregte Synchronmotoren funktionieren ohne entsprechende Ansteuerelektronik nicht. Erstellen Sie einen Synchronservo-Antrieb. Beginnend beim gesteuerten Betrieb erarbeiten Sie sich die Thematik bis hin zum geregelten Betrieb.

Der ILA-Kurs leitet Sie Schritt für Schritt an. Das offene System ermöglicht es leicht, weiterführende Ideen umzusetzen, um den Antrieb nach eigenen Vorstellungen zu erweitern.



Funktion des Rückführungssystems im ILA-Kurs



Modellbasierter Entwurf eines Servo-Antriebssystems

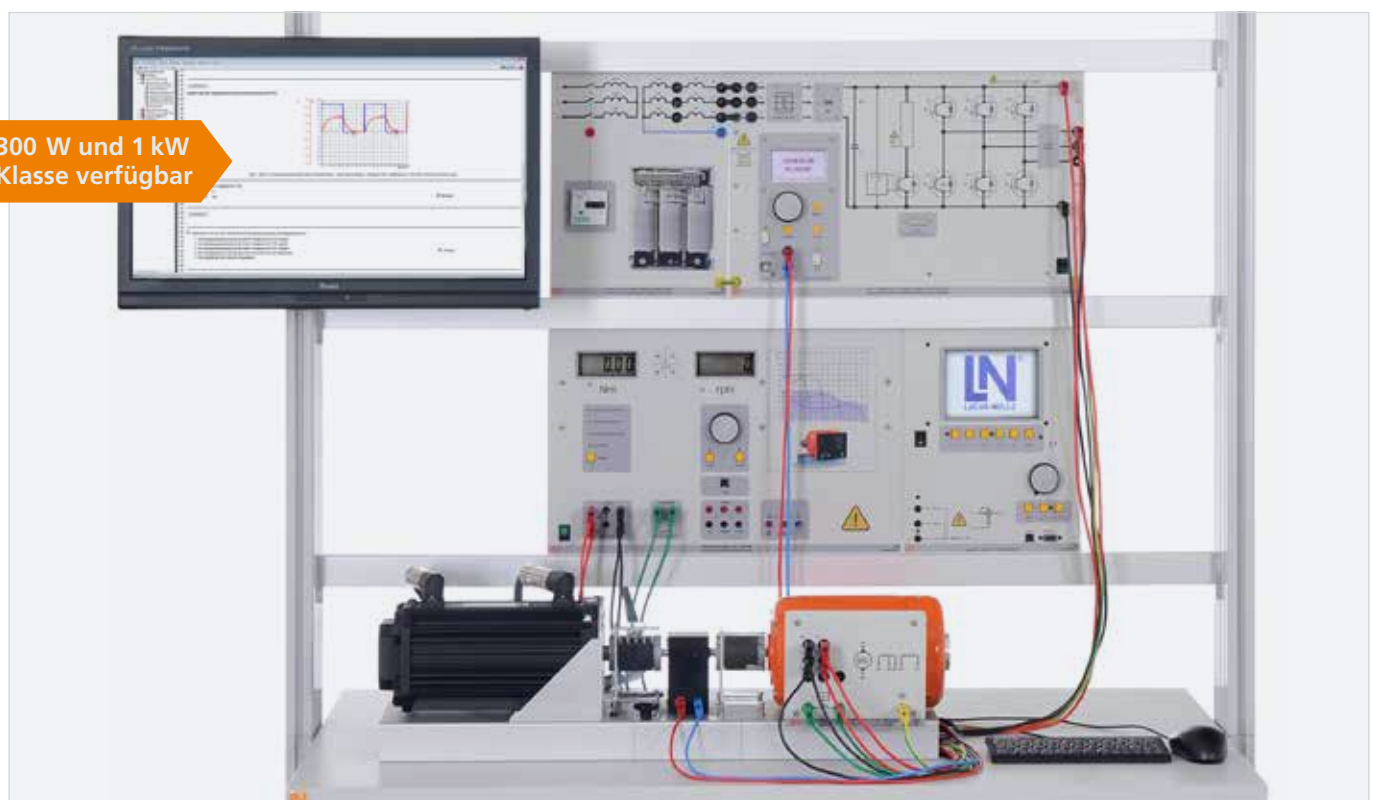
Wie ist das dynamische Verhalten meines Antriebs?

Nutzen Sie den Servo-Maschinenprüfstand, um den Antrieb zu untersuchen. Verschiedene Lastemulationen wie z. B. der Einsatz einer variablen Schwungmasse ermöglichen es, das Regelverhalten des Antriebs unter realen Bedingungen zu untersuchen. Optimieren Sie die Einstellungen der Reglerparameter und entscheiden Sie selbst über die Leistungsfähigkeit Ihres Antriebs.

Gleichstromantriebe mit kaskadierter Regelung mittels Matlab® / Simulink®

Trainingsystem

Stromrichter mit Gleichstrommotoren eignen sich wegen der übersichtlichen Regelstruktur besonders gut für die Programmierung erster eigener Regelalgorithmen. Das Trainingsystem ermöglicht die Implementierung, Optimierung und den Betrieb eigener Regelstrukturen. Neben klassischen Ansätzen können in dem offenen System auch neue Ideen und Erweiterungen gefahrlos ausprobiert werden.



Trainingsystem „Gleichstromantriebe mit kaskadierter Regelung mit Matlab®/Simulink® und Servo-Maschinenprüfstand“

Lernziele

- Erstellung eines HIL-Systems unter Echtzeitbedingungen
- Modellbildung und Entwurf der kaskadierten Regelung für den Gleichstrommotor auf kontinuierlicher Entwurfsebene
- Diskretisierung der Regelung für den Betrieb auf einem DSP
- Erstellung und Optimierung von Strom- und Drehzahlreglern
- Drehzahlerfassung über einen Inkrementalgeber
- Vergleich der Simulationsergebnisse mit den realen Messungen

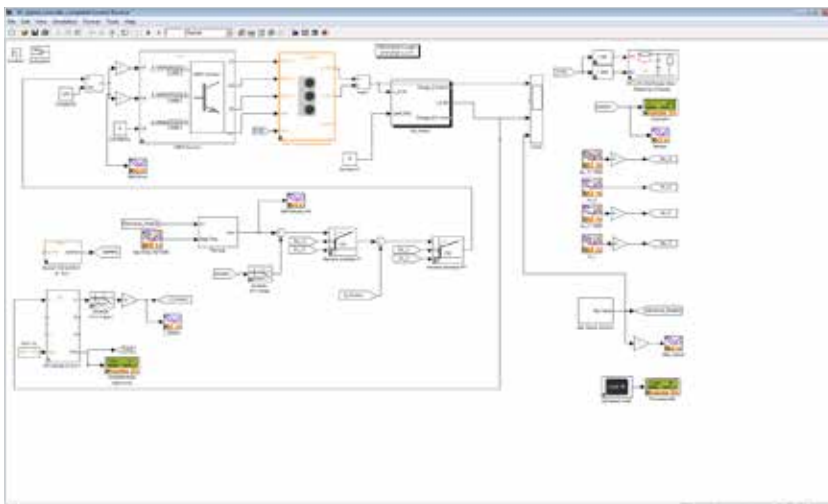
Interaktive Lernumgebung

Wie funktioniert ein geregelter Gleichstromantrieb?

Der ILA-Kurs zeigt am praktischen Beispiel den Aufbau, die Parametrierung und Inbetriebnahme eines Gleichstromantriebs. Schritt für Schritt werden Strom- und Drehzahlregler implementiert und optimiert. Die direkte Umsetzung in das regelungstechnische Modell sowie das Arbeiten mit dem realen System sichern den nachhaltigen Lernerfolg.



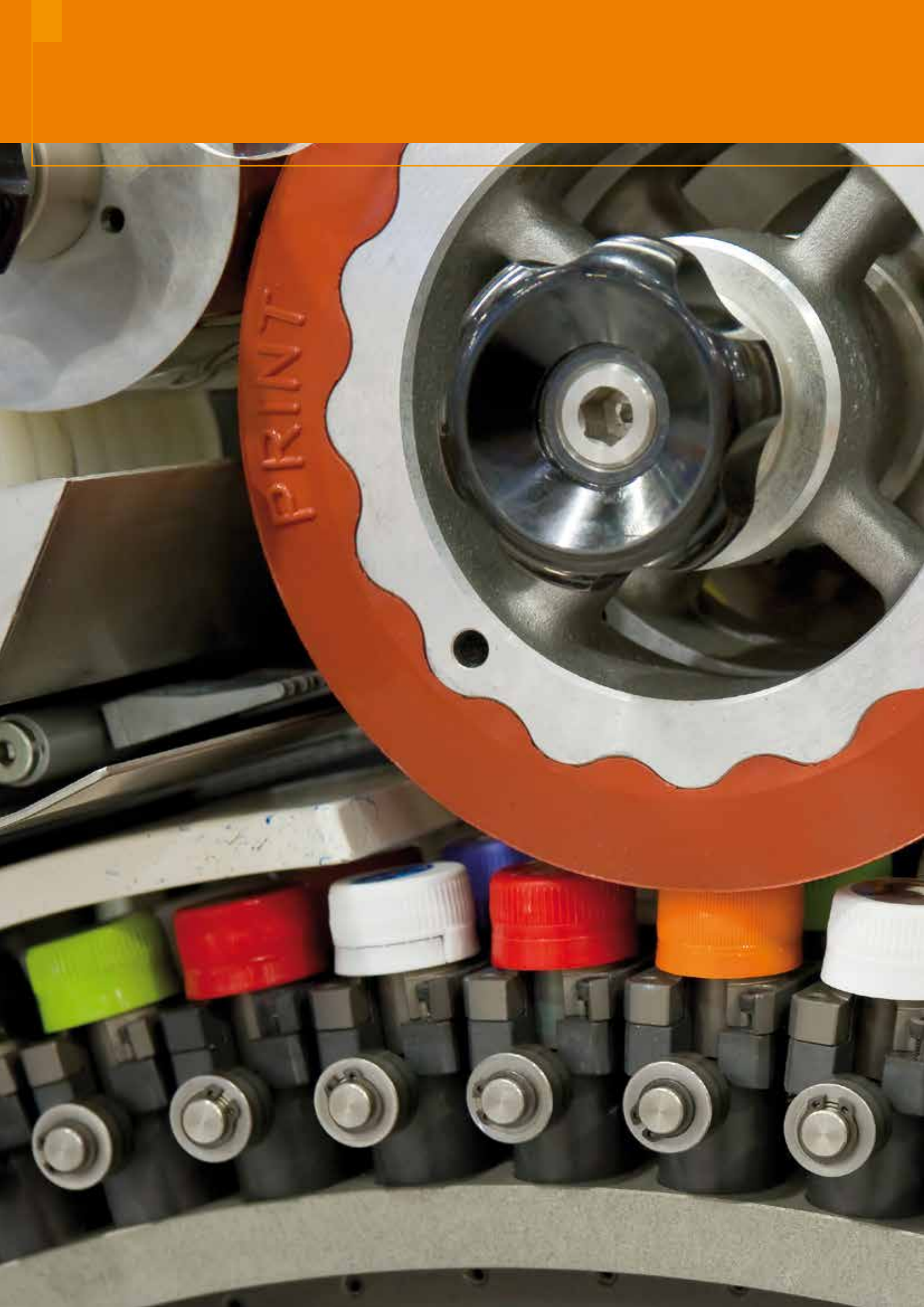
Grundlagen zum Gleichstrommotor im ILA-Kurs



Optimierung der Reglereinstellung

Wie werden die Regler ausgelegt?

Mit dem Trainingssystem kann die Auslegung der Regler sowohl in der Simulation als auch im realen System ausprobiert werden. Mit Hilfe der grafischen Oberfläche haben Sie optimalen Zugriff auf die dynamischen Signale der Regelgrößen. So ist es möglich, schnell Veränderungen an den Einstellungen vorzunehmen und diese zu testen.



Modellbasierte Entwicklung von Antrieben mit Matlab®/Simulink®



82 Parametrierung industrieller Komponenten

84 Sanftanlauf an Drehstrommaschinen

85 Antriebe mit Frequenzumrichter

86 Projektarbeit Frequenzumrichter

87 Steuern von elektrischen Antriebssystemen

88 Positionieren mit Synchron-Servo-System

89 Motorschutz / Motormanagement

Industrielle Antriebe

Parametrierung industrieller Komponenten

Die technische Welt ist heute ohne regelbare elektrische Antriebe nicht mehr denkbar. Ihr Anwendungsfeld reicht von Spezialantrieben hoher Leistung über Fahrtriebe, Werkzeug- und Produktionsmaschinen bis hin zu Anwendungen im Kfz-Bereich. Im Unterschied zu didaktischen Antrieben sind die Trainingsgeräte mit industriellen Geräten bestückt. Schwerpunkt ist der Umgang und die Parametrierung realer industrieller Geräte.



Industrielle Komponenten

Der Einsatz industrieller Komponenten namhafter Hersteller wie z.B. Lenze AG oder Siemens ermöglicht den direkten Transfer des Erlernten in die industrielle Praxis. Die Bezeichnungen aller herausgeführten Anschlüsse entsprechen denen der Industriegeräte. Zu den Übungen und Projekten werden industrielle Bedienungsanleitungen und Software genutzt.



Fachübergreifender Einsatz

Feldbusschnittstellen an Frequenzumrichter, Servoantrieb und Motormanagement-Relais ermöglichen den fachübergreifenden Einsatz mit der Automatisierungstechnik. Die Antriebe lassen sich über die SPS steuern und über HMIs bedienen. Typische Prozesswerte, Störungen und Bedienmodule können so visualisiert werden.



Trainingsysteme

Unsere Trainingsysteme decken folgende Themen ab:

- Sanftstarter
- Frequenzumrichter-Antriebe
- Servoantriebe
- Motormanagement-Relais



Sanftanlauf an Drehstrommaschinen

Hohe Einschaltströme reduzieren

Sanftstarter reduzieren beim Einschalten durch Phasenanschnitt die Spannung des Motors. Proportional zur Klemmenspannung sinkt der Anlaufstrom. Das Leistungsteil eines Sanftstarters besteht meist aus zwei antiparallel geschalteten Thyristoren je Phase.

Um die Verluste und die damit entstehende Wärme so klein wie möglich zu halten, werden die Leistungshalbleiter nach der Anlaufphase durch ein integriertes Leistungsschütz überbrückt.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Sanftanlauf an Drehstrommaschinen EDT 17“

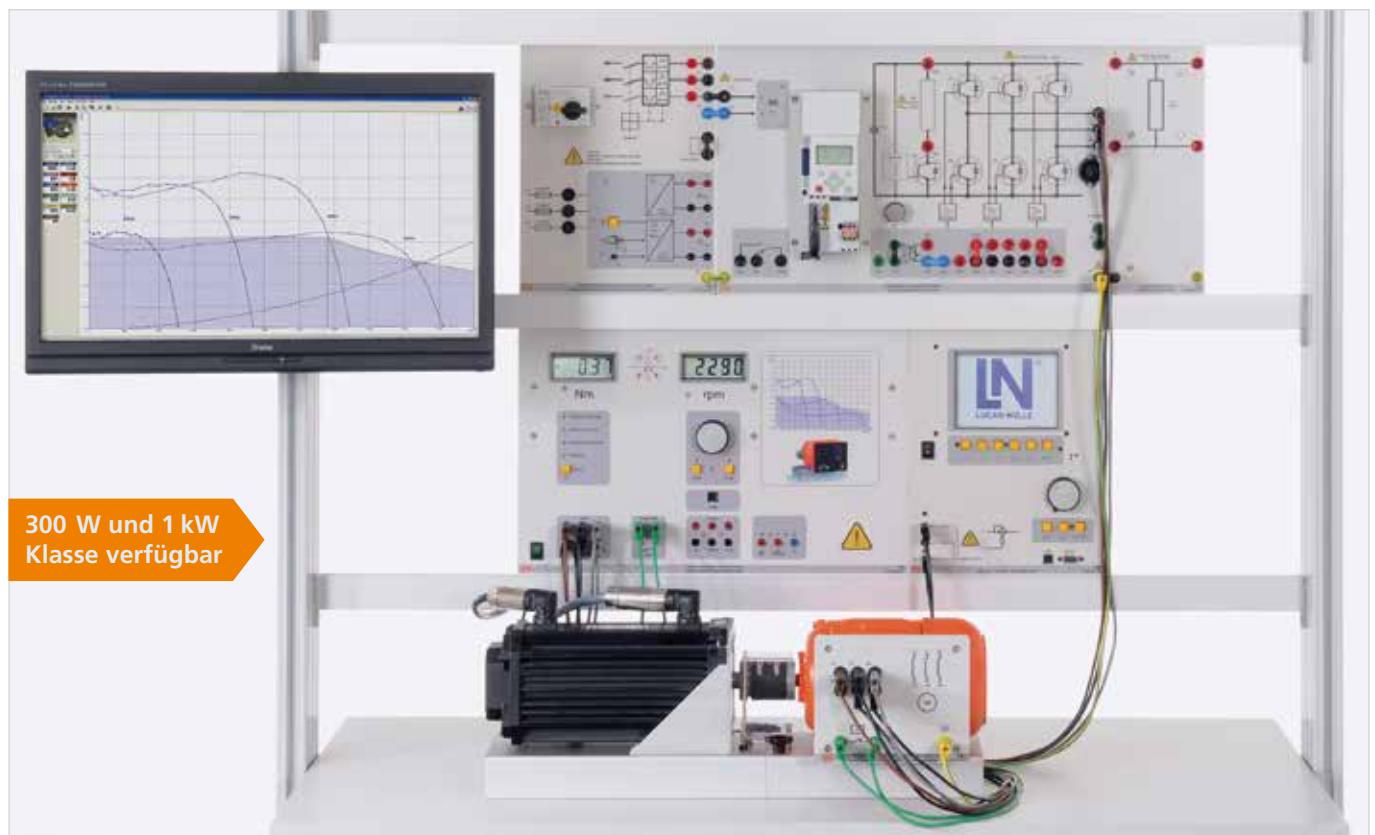
Lerninhalte

- Inbetriebnahme
- Parametrierung der Hochlauf- und Ablauframpe und der Startspannung
- Untersuchung von Strom und Spannung beim Anlauf
- Anlauf mit unterschiedlichen Lastfällen
- Vergleich zu Stern-Dreieck-Anlauf

Antriebe mit Frequenzumrichter

Der drehzahlvariable Antrieb

Moderne Frequenzumrichter verwandeln jeden beliebigen Drehstrom-Standardmotor in einen drehzahlvariablen Antrieb. Die Robustheit und weite Verbreitung des Drehstrom-Standardmotors haben viel zum großen Erfolg der elektronischen Antriebstechnik mit Frequenzumrichtern beigetragen. Die höhere Prozessautomation und somit die Anforderungen an Antriebe führen dazu, dass immer mehr Motoren durch Frequenzumrichter gesteuert werden. Durch die bedarfsgerechte Drehzahlsteuerung lässt sich heute bei Pumpen und Klimaanlage im großen Maßstab Energie sparen.



300 W und 1 kW
Klasse verfügbar

Versuchsbeispiel „Antriebe mit Frequenzumrichter EDT 25“

Lerninhalte

- Computerunterstützte Inbetriebnahme
- Parametrierung von Sollwertvorgabe, Drehrichtung, Startfunktion, Schaltfrequenz, Grenzwerten, Nennspannung, Nennstrom, Nennfrequenz, Leistungsfaktor usw.
- Untersuchung des Betriebsverhaltens bei Belastung mit Arbeitsmaschinen
- Aufnahme der Drehzahl-Drehmomentkennlinie über vier Quadranten
- Optimierung des Antriebs
- Betrieb mit Bremschopper
- Betrieb mit Vektorsteuerung

Projektarbeit Frequenzumrichter

Aufbau – industrietypische Verdrahtung – Inbetriebnahme

Mit dem Trainingssystem „Projektarbeit Frequenzumrichter“ lernen Auszubildende praxisnah den Aufbau und die Verdrahtung industrieller Komponenten in einem Schaltschrank. Der Einsatz von Frequenzumrichter und Kleinsteuerung verbindet Antriebs- und Steuerungstechnik in idealer Weise. So lassen sich verschiedene industrietypische Projekte aufbauen, parametrieren und testen. Der Einsatz des Servo-Maschinenprüfstand ermöglicht, die Projekte unter realitätsnahen Bedingungen zu testen.



Versuchsbeispiel „Projektarbeit Frequenzumrichter EPL 25“



Bedienelemente

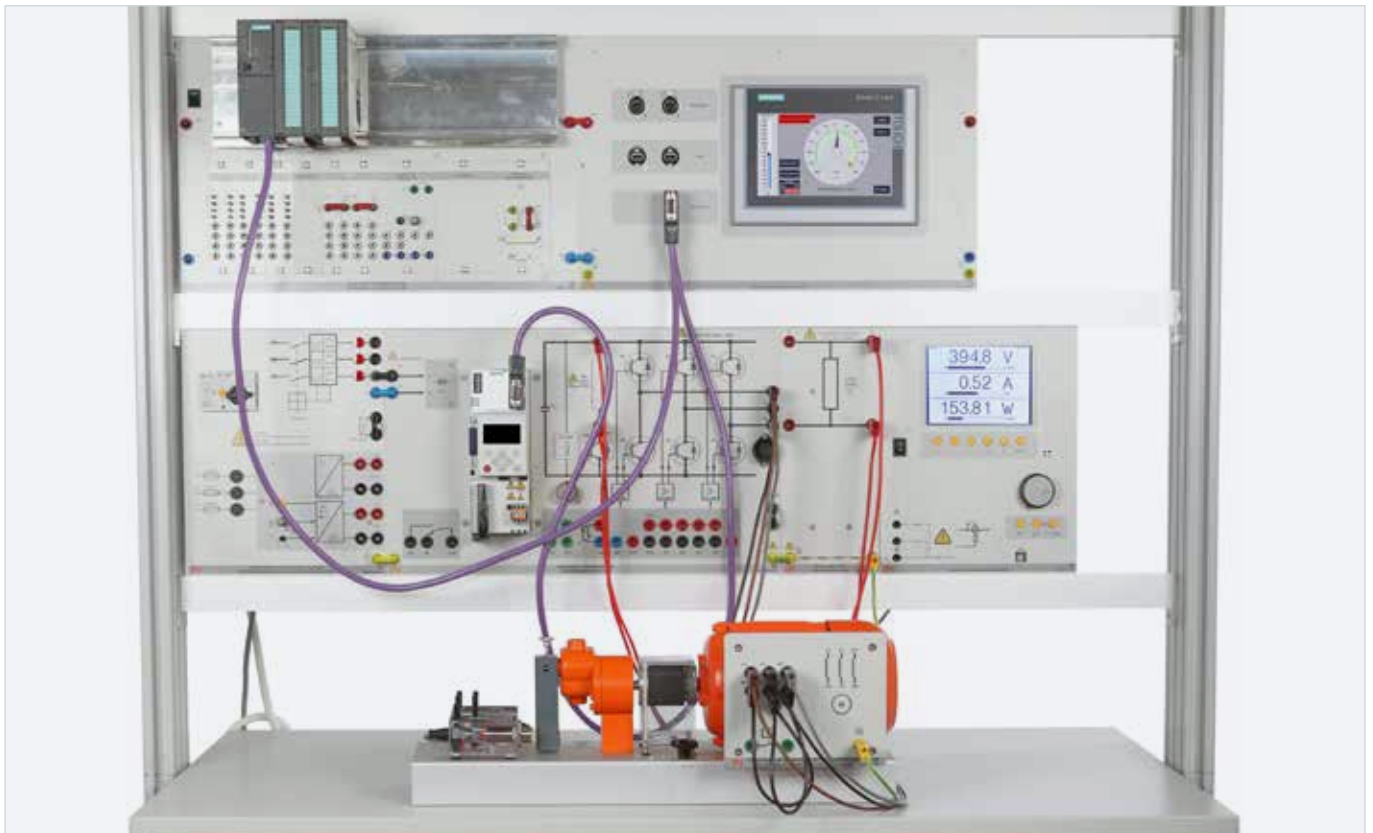
Lerninhalte

- Erstellung und Analyse des Schaltplans
- EMV-gerechter Aufbau und Verdrahtung des Schaltschranks mit Industriekomponenten
- Inbetriebnahme
- Abnahme nach DIN EN
- Schutzleitmessung
- Isolationsmessung
- Parametrierung des Frequenzumrichters
- Programmierung der LOGO!®-Steuerung

Steuern von elektrischen Antriebssystemen

Verbindung zwischen Antriebs- und Automatisierungstechnik

Die Schwerpunkte dieses Lehrsystems liegen in der Projektierung und Programmierung der SPS und des Operatorpanels sowie in der Inbetriebnahme und Parametrierung des Frequenzumrichters mit PROFIBUS-DP. Zur Belastung der mit Frequenzumrichter gesteuerten Antriebsmaschine kommt in diesem Lehrsystem der Servo-Maschinenprüfstand zum Einsatz. Hiermit lassen sich verschiedene, parametrierbare Arbeitsmaschinen wie Lüfter, Wickelantrieb, Kalandr, Kompressor sowie eine Schwungmasse emulieren.



Versuchsbeispiel „Steuern von elektrischen Antriebssystemen CLP 20“

Lerninhalte

- Parametrierung, Programmierung und Inbetriebnahme einer speicherprogrammierbaren Steuerung
- Projektierung und Inbetriebnahme eines Operatorpanels (HMI)
- Parametrierung und Inbetriebnahme eines Frequenzumrichters
- Projektierung und Inbetriebnahme eines Feldbussystems
- Optimierung der Parameter auf die verschiedenen einstellbaren Arbeitsmaschinen

Positionieren mit Synchron-Servo-System

Immer richtig in Position

Heute versteht man unter Servoantrieben allgemein hochdynamische Drehstromantriebe. Servoantriebe übernehmen hauptsächlich Positionieraufgaben bei Werkzeugmaschinen, Handhabungsgeräten oder Robotern. Immer öfter sind sie aber auch in Druckmaschinen, Transportanlagen und Schneideinrichtungen zu finden, bei denen genaues Positionieren oder Winkelgleichlauf gefordert ist. Dabei bilden Servoumrichter, Motor mit Geber und die mechanischen Übertragungselemente ein eng verknüpftes System, dessen Komponenten als Einheit betrachtet werden müssen.



Versuchsbeispiel „Positionieren mit Synchron-Servo-System EDT 32“

Lerninhalte

- Computerunterstützte Inbetriebnahme und Parametrierung eines Servoantriebes mit Linearachse
- Positionier- und Ablaufsteuerung
- Parametrierung der Lage- und Drehzahlregler über eine einfache industrielle Parametriersoftware
- Referenzfahrfunktion
- Untersuchung der Auswirkungen verschiedener Reglereinstellungen bei unterschiedlichen Belastungen

Motorschutz/Motormanagement

Effektiver Motorschutz – vorbeugende Wartung

Motormanagementsysteme kommen in modernen Automatisierungssystemen zum Einsatz und bieten die Möglichkeit, Antriebe und Anlage optimal zu schützen, steuern und überwachen. So lassen sich beispielsweise Motortemperatur, -spannung oder -strom erfassen. Durch die Anbindung an die übergeordnete Prozessautomatisierung über Feldbussysteme (z. B. PROFIBUS) wird der Motor transparenter. Dadurch lassen sich Auslastung und Energieverbrauch des Motors bestimmen ohne vor Ort zu messen.



Versuchsbeispiel „Motormanagementrelais EDT 51“

Lerninhalte

- Computerunterstützte Inbetriebnahme
- Programmierung der Funktionen Direktstarter, Stern-Dreieck-Anlauf, Start von Polumschaltbaren Motoren, Motorschutz
- Parametrierung der Überlastgrößen und des Abschaltverhaltens bei verschiedenen Lasten
- Messung von dynamischen Vorgängen beim Anlauf
- Vorbeugende Wartung

Entscheidende Produktvorteile

... stellen Kunden langfristig zufrieden



Herr Georg Greshake, Lehrer am Heinz-Nixdorf-Berufskolleg in Essen:

„Ich bin nach wie vor begeistert von den Lucas-Nülle-Trainingssystemen für die Antriebstechnik“, sagt Georg Greshake, Lehrer am Heinz-Nixdorf-Berufskolleg in Essen, „ich setze den Servo-Maschinenprüfstand schon seit vielen Jahren in der Mechatronik-Ausbildung ein und bin mit der Leistungsfähigkeit der Geräte im Unterricht immer sehr zufrieden.“

Erst kürzlich haben wir die Labore und Werkstätten unseres Berufskollegs wieder mit Lehrgeräten von Lucas-Nülle aufgerüstet und erneuert. Die Qualität und das praxiserprobte didaktische Konzept haben uns wieder überzeugt.

Mit dem Gesamtprogramm kann ich die komplette Ausbildung systematisch planen und die Schüler zielstrebig an industrietypische Anwendungen heranführen. Das aufeinander aufbauende System hat sich bewährt.

Mit UniTrain-I erarbeiten sich die Schüler wichtige Grundlagen. Danach steigen sie auf das Lehrplattensystem um. Der Servo-Maschinenprüfstand bildet den industriellen Standard für Unterrichtszwecke beeindruckend realistisch nach.

Er emuliert eine enorme Bandbreite unterschiedlicher Arbeitsmaschinen originalgetreu. Sogar Anlaufversuche an Motoren können die Schüler selbstständig unternehmen. So erreichen sie sehr schnell ein hohes Lernniveau, das ihnen eigenständiges Experimentieren erleichtert.

Unsere Schüler können ihre Unterrichtserfahrungen anschließend problemlos in den praktischen Berufsalltag im Ausbildungsbetrieb übertragen.“

Das Ganze ist mehr als die Summe seiner Teile

Individuelle Beratung bei Lucas-Nülle

Sie möchten sich ausführlich beraten lassen oder wünschen ein konkretes Angebot?

Sie erreichen uns per

Telefon: +49 2273 567-0

Fax: +49 2273 567-69

E-Mail: vertrieb@lucas-nuelle.de

Lucas-Nülle steht für maßgeschneiderte Trainingssysteme für die Berufliche Bildung in den Bereichen:



Gebäudesystemtechnik



Kommunikationstechnik



Kälte-Klima-Technik



Elektrische Energietechnik



Regelungstechnik



Mikrocomputer



Regenerative Energien



Elektropneumatik, Hydraulik



Automatisierungstechnik



Leistungselektronik,
Elektrische Maschinen,
Antriebstechnik



Messtechnik



Kfz-Technik



Grundlagen Elektrotechnik
und Elektronik



Metalltechnik



Labor-Systeme

Fordern Sie ausführliche Informationen unter den oben angegebenen Kontaktmöglichkeiten an.

Unsere Mitarbeiter beraten Sie gerne!

Weitere Informationen zu unseren Produkten finden Sie auch unter:

www.lucas-nuelle.de

Lucas-Nülle GmbH

Siemensstraße 2 · D-50170 Kerpen-Sindorf
Telefon: +49 2273 567-0 · Fax: +49 2273 567-69
www.lucas-nuelle.de · vertrieb@lucas-nuelle.de

