

İÇİNDEKİLER

ÖNSÖZ.....	iv
GİRİŞ.....	v

BÖLÜM 1. ASENKRON MOTORLAR

1. ASENKRON MOTORLAR	1
1.1. Üç Fazlı Asenkron Motorlar.....	1
1.1.1. Üç fazlı asenkon motorda üretilen tork.....	2
1.1.2. Üç fazlı asenkon motorlara yol verme metodları.....	4
1.1.2.1. Üç fazlı asenkon motora yıldız-üçgen yol verme	5
1.1.2.2. Stator sargılarına ön direnç bağlamak	7
1.1.2.3. Stator sargılarını ayarlı üç fazlı bir kaynaktan beslemek	8
1.1.2.4. Rotor sargı dirençlerinin artırılması	9
1.2. Bir Fazlı Yardımcı Sargılı Asenkron Motorlar	10
1.2.1. Yapısı.....	11
1.2.2. Üç fazlı bir asenkon motorun bir fazlı olarak çalıştırılabilmesi için kondansatör hesabı	13

BÖLÜM 2. KUMANDA DEVRE ELEMANLARI

2. KUMANDA DEVRE ELEMANLARI	14
2.1. Butonlar	14
2.1.1. Başlatma butonu.....	14
2.1.2. Stop butonu.....	15
2.2. Sinyal Lambaları	16
2.3. Kontaktörler.....	17
2.3.1. Kontaktör deneyleri.....	21
2.3.2. Kontaktör seçiminde dikkat edilecek hususlar.....	22
2.4. Röleler	23
2.4.1. Akım rölesi	23
2.5. Koruma Röleleri	25
2.5.1. Aşırı akım röleleri	26
2.5.1.1. Termik aşırı akım röleleri	27
2.5.1.2. Manyetik aşırı akım röleleri	30
2.5.2. Termistörler	31
2.5.3. Faz koruma rölesi	34
2.5.4. Faz sırası rölesi	35
2.5.5. Gerilim koruma rölesi	36
2.5.5.1. Üç faz aşırı gerilim koruma rölesi	36
2.5.5.2. Üç faz düşük gerilim koruma rölesi	37
2.5.5.3. Üç faz düşük ve yüksek gerilim koruma rölesi	39
2.5.5.4. Üç faz düşük, yüksek gerilim koruma ve faz sırası rölesi.....	41

2.6.	Zaman Röleleri	43
2.6.1.	Düz zaman röleleri	43
2.6.2.	Ters zaman röleleri.....	43
2.6.3.	Zaman rölelerinin yapısı.....	44
2.6.3.1.	Pistonlu zaman röleleri.....	45
2.6.3.2.	Motorlu zaman röleleri	46
2.7.	Paket Şalterler.....	48
2.7.1.	Şeması belli olmayan bir şalterin kontak konumlarının çıkarılması	51
2.7.2.	Pako şalterin incelenmesi	52
2.8.	Mikro Anahtarlar ve Sınır (Limit) Anahtarları.....	57
2.8.1.	Mikro anahtarlar	57
2.8.2.	Sınır (limit) anahtarları.....	57
2.9.	Selenoid Valfler.....	59
2.9.1.	Normalde açık tip selenoid valf.....	60
2.9.2.	Normalde kapalı tip selenoid valf	60
2.10.	Yaklaşım Anahtarları	62
2.10.1.	İndüktif yaklaşım anahtarı.....	63
2.10.1.1.	İndüktif yaklaşım anahtarının özellikleri.....	64
2.10.2.	Kapasitif yaklaşım anahtarı	66
2.10.3.	Yaklaşım anahtarlarının tipleri	68
2.10.3.1.	Çeşitli bağlantı sistemleri	68
2.10.4.	Seri ve paralel bağlantı	69
2.10.4.1.	Üç kablolu anahtarların seri ve paralel bağlanması.....	69
2.10.4.2.	İki kablolu anahtarların seri ve paralel bağlanması	70
2.10.4.3.	İki kablolu anahtarların seri bağlanması	71
2.10.5.	Tipik uygulamaları	72
2.11.	Optik Algılayıcılar (Fotoseller)	77
2.11.1.	Karşılıklı algılayıcılar	77
2.11.2.	Yansıtıcılı algılayıcılar	78
2.11.2.1.	Prizmatik yansıtıcının yapısı	78
2.11.3.	Cisimden yansızmalı algılayıcılar	80
2.11.4.	Uygulama örnekleri	81
2.12.	Basınç Anahtarları ve Algılayıcıları	83
2.12.1.	Basınç anahtarları	83
2.12.1.1.	Mekanik basınç anahtarının özellikleri	85
2.12.2.	Basınç algılayıcıları	86
2.12.2.1.	Basınç algılayıcılarının avantaj ve dezavantajları	90
2.12.3.	Basınç sensörlerinin endüstride kullanımı	91
2.13.	Termostatlar	92
2.13.1.	Oda termostati	92
2.13.2.	Su termostati	95
2.13.3.	Termostat imalat çeşitleri	95

BÖLÜM 3. PROGRAMLANABİLİR LOJİK KONTROLÖR

3.	PROGRAMLANABİLİR LOJİK KONTROLÖR (PLC)	97
3.1.	Motor Kontrol Uygulamalarında PLC Kullanımı	100

BÖLÜM 4. ASANSÖRLER

4.	ASANSÖRLER	106
4.1.	Asansör Sistemlerinde Kontrol ve Kumanda	106
4.2.	Trafik Modeli	107
4.3.	Asansör Çeşitleri	110
4.4.	Asansörlerde Güvenlik Önlemleri	112
4.4.1.	Kapı güvenlikleri	112
4.4.2.	Halat gevşeme kontağı	112
4.4.3.	Tampon	112
4.4.4.	Alt ve üst boşluklar	113
4.4.5.	Hız düzeneği	113
4.4.6.	İmdat butonu	112
4.4.7.	Güvenlik sınır anahtarları	113

BÖLÜM 5. UYGULAMA ÇALIŞMALARI

5.	UYGULAMA ÇALIŞMALARI	114
5.1.	Üç Fazlı Asenkron Motorlarda İlk Hareket Sistemleri	114
5.1.1.	Elektriksel ve buton kilitleme	117
5.1.2.	Uzaktan kumanda	119
5.2.	Üç Fazlı Asenkron Motorların Kalıcı Tip Silindirik Şalterle Çalıştırılması	122
5.3.	Üç Fazlı Asenkron Motorlarda Devir Yönü Değiştirme	126
5.4.	Üç Fazlı Asenkron Motorlara Yol Verme	135
5.4.1.	Direkt yol verme	135
5.4.2.	Düşük gerilimle yol verme	136
5.4.2.1	Dirençle yol verme	136
5.4.2.2	Oto transformatörü ile yol verme	138
5.4.2.3.	Y-Δ yol verme	139
5.5.	Bir Fazlı Yardımcı Sargılı Motorlar Uygulamaları	142
5.6.	Rotoru Sargılı Motorlar	148
5.7.	Üç Fazlı Asenkron Motorların Frenlenmesi	150
5.8.	Mikro Anahtarlar ve Sınır (Limit) Anahtarları	161
5.9.	Çift Devirli Motorlar	163
5.10.	Asansör Kumanda Uygulamaları	174
5.11.	Motor Kontrol Uygulamalarının PLC ile Gerçekleştirilmesi	184

DİZİN	196
SONUÇ	201
KAYNAKÇA	202

ÖNSÖZ

Bu kitapta endüstriyel uygulamalarda kullanılan üç fazlı ve bir fazlı yardımcı sargılı asenkron motorlara ait teori, kumanda devresinde kullanılan elemanların teorisi, çalışması ve bağlantısı verilmiştir. Ayrıca, bu kitap endüstride karşılaşılan klasik kumanda ve PLC ile kumanda uygulamalarına ait devre şemalarını kolay ve anlaşılır bir şekilde vermeyi amaçlamıştır.

Kumanda Teknikleri dersi kapsamında birinci bölümde asenkron motorların yapıları çalışma prensibi anlatılmıştır. İkinci bölümde kumanda devresini oluşturabilmek için kullanılan yardımcı kumanda devre elemanları hakkında ayrıntılı olarak bilgi verilmiştir. Üçüncü bölümde günümüzde endüstride oldukça yaygın olarak kullanılmaya başlayan PLC'ler hakkında gerekli olan teori verilmiştir. Dördüncü bölümde ise asansörler hakkında bilgi verilerek örnek asansör kumanda devre şemaları çizilmiştir. Son bölümde, asenkron motorların endüstride karşılaşılabilecek kumandalarına ilişkin klasik ve PLC kumanda devre şemaları verilmiştir.

Bu kitap Teknik Eğitim Fakülteleri ve Meslek Yüksekokulları için yardımcı ders kitabı olarak hazırlanmıştır. Kitap uygulama ağırlıklı olduğundan Mühendislik Fakülteleri için de tavsiye edilmektedir.

GİRİŞ

Bu kitap elektrik kumanda devreleri dersinde kullanılmak üzere Yüksekokul ve Fakülte öğrencileri için hazırlanmıştır. Bu amaçla, Fakültelerin Elektrik Eğitimi Bölümü ve Yüksekokulların Elektrik Programları müfredata uygun olarak hazırlanmıştır. İçerik olarak, elektrik motorlarının yapısal detaylarına girmeden nasıl ve nerelerde kullanıldıkları, kumanda elemanlarını tanıyalma ve kumanda devrelerinde amacına uygun olarak kullanabilme, klasik ve PLC ile endüstriyel kontrol için temel oluşturacak konular bulunmaktadır. Uygulama olarak klasik ve PLC ile kumanda devrelerinin şemalarını çizebilme, çizdiği şemayı uygulayabilme, algoritmasını, zaman diyagramını hazırlayabilme ve merdiven diyagramını çizebilme, uygulama devrelerinde çeşitli ölçmeleri kullanarak, devrelerde arıza aramayı ve gerekli kalibrasyonları yapabilme amaçlanmıştır.

Öğretimde kolaylık, uygulama yaparken prensip kazanma ve yetenek geliştirme amaçlanmıştır. Öğrencinin kapsamlı elektrik kumanda devreleri tasarlayıp, kurup, çalıştırarak gözlemlayabileceği seviyeye getirmesi, devrelerde olabilecek arızalara teşhis koyması ve devrelerde oluşacak arızaları bulabilmesi hedeflenmiştir. İçerikte kolaydan zora doğru uygulamalar teknolojik bilgiler ile birlikte verilmiştir.