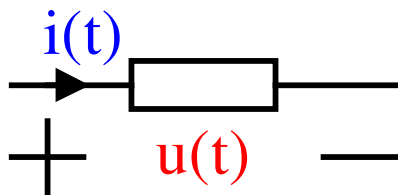


2.8 Công suất

- Xét một đoạn mạch mà dòng và áp tại xác lập điều hòa là



$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi_i)$$

$$u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi_u)$$

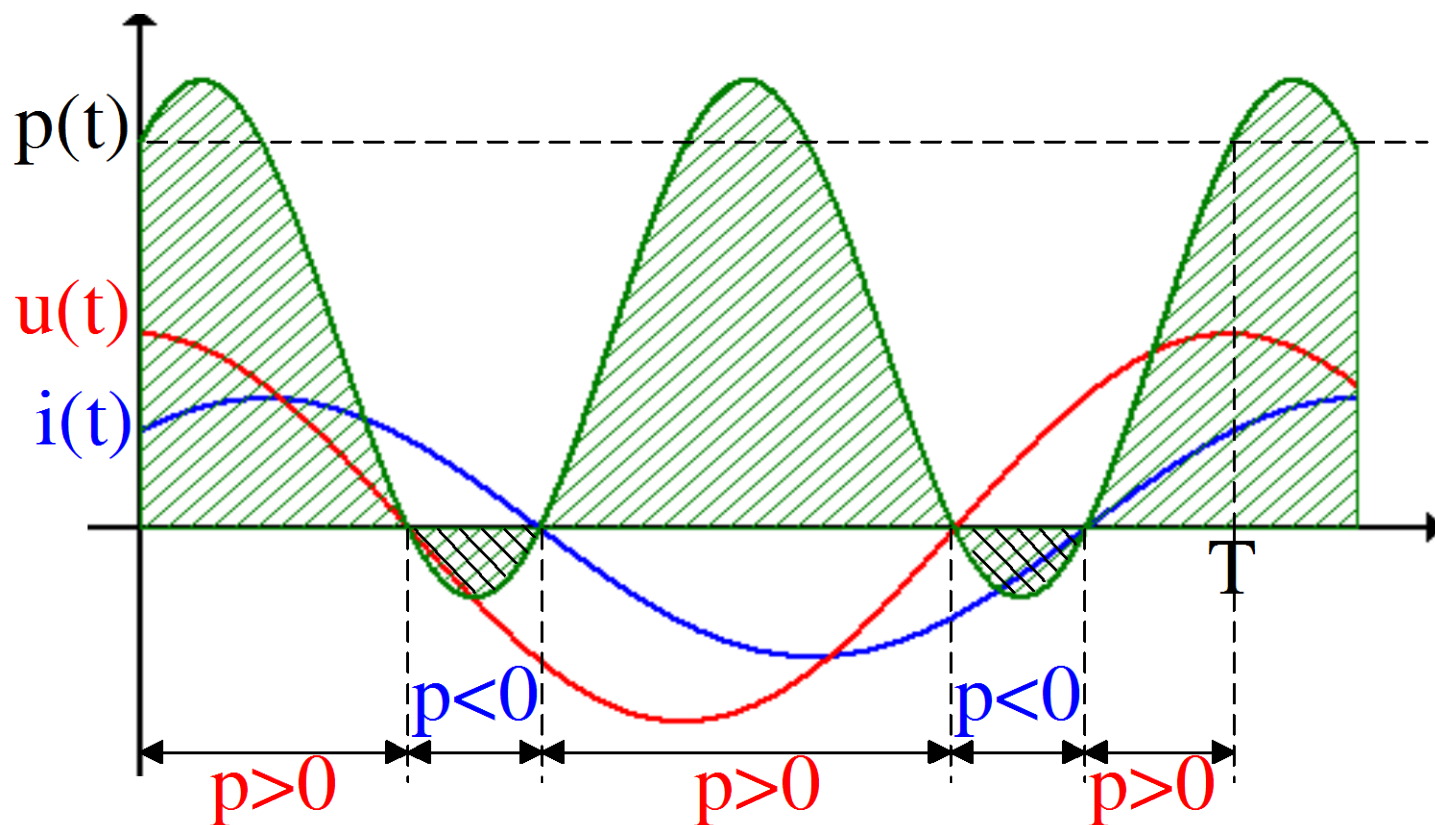
- Công suất tức thời

$$p(t) = u(t)i(t) = \frac{1}{2}U_m I_m \cos(\varphi_u - \varphi_i) + \frac{1}{2}U_m I_m \cos(2\omega t + \varphi_u + \varphi_i)$$

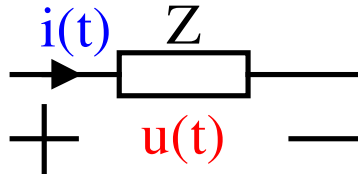
- $p(t) > 0$: mạch đang nhận công suất
- $p(t) < 0$: mạch đang phát công suất

2.8 Công suất

$$p(t) = \frac{1}{2}U_m I_m \cos(\varphi_u - \varphi_i) + \frac{1}{2}U_m I_m \cos(2\omega t + \varphi_u + \varphi_i)$$



Công suất tác dụng & công suất phản kháng



$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi_i)$$

$$u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi_u)$$

$$\varphi = \varphi_u - \varphi_i; \quad Z = |Z| \angle \varphi$$

- P (Active Power) [W]

$$P = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} p(t) dt = \frac{1}{2} U_m I_m \cos \varphi \quad [W]$$

$$P = UI \cos \varphi = \frac{1}{2} \operatorname{Re} \left\{ \dot{U}_m I_m^* \right\}$$

$$P = \frac{1}{2} I_m^2 \operatorname{Re} \{ Z \}$$

Công suất tác dụng & công suất phản kháng

• P (Active Power) [W]

• Q (Reactive Power) [VAr]

$$P = \frac{1}{2} U_m I_m \cos \varphi$$

$$P = UI \cos \varphi$$

$$P = \frac{1}{2} \operatorname{Re} \left\{ \dot{U}_m I_m^* \right\}$$

$$P = \frac{1}{2} I_m^2 \operatorname{Re} \{ Z \}$$


$$Q = \frac{1}{2} U_m I_m \sin \varphi$$

$$Q = UI \sin \varphi$$

$$Q = \frac{1}{2} \operatorname{Im} \left\{ \dot{U}_m I_m^* \right\}$$

$$Q = \frac{1}{2} I_m^2 \operatorname{Im} \{ Z \}$$

Công suất trên các phần tử mạch

- Điện trở 

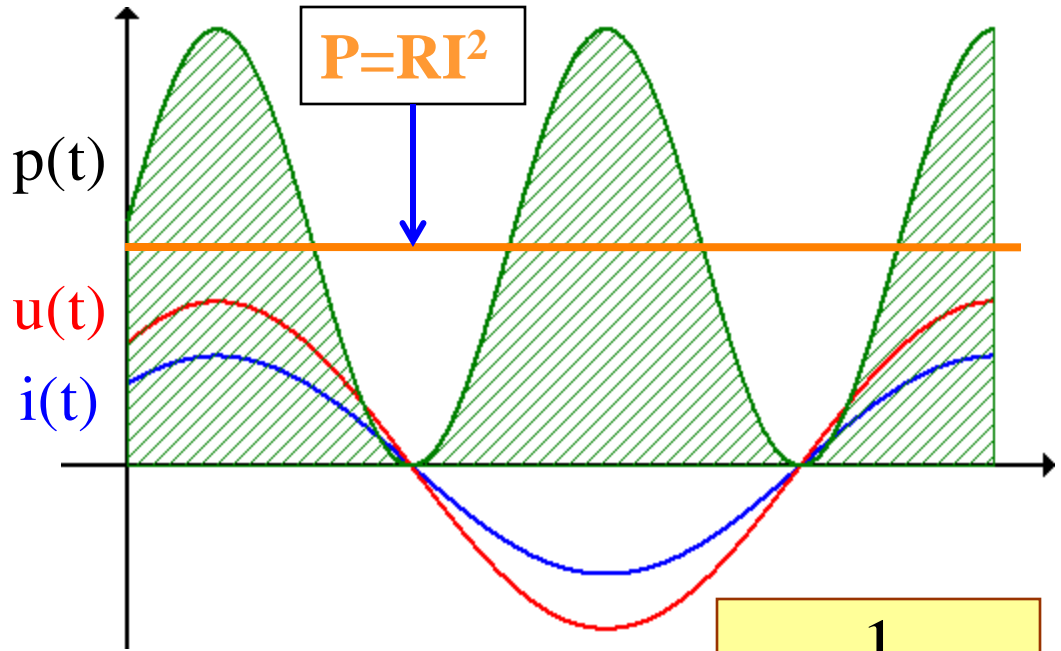
$$i = I_m \cos(\omega t + \psi)$$

$$u = Ri$$

$$p(t) = u(t)i(t) = Ri^2$$

$$p(t) = RI_m^2 \cos^2(\omega t + \psi)$$

$$p(t) = \frac{1}{2} R I_m^2 [1 + \cos(2\omega t + 2\psi)]$$




$$P = \frac{1}{2} R I_m^2$$

$$P = RI^2$$

$$Q = 0$$

Công suất trên các phần tử mạch

- Điện cảm 

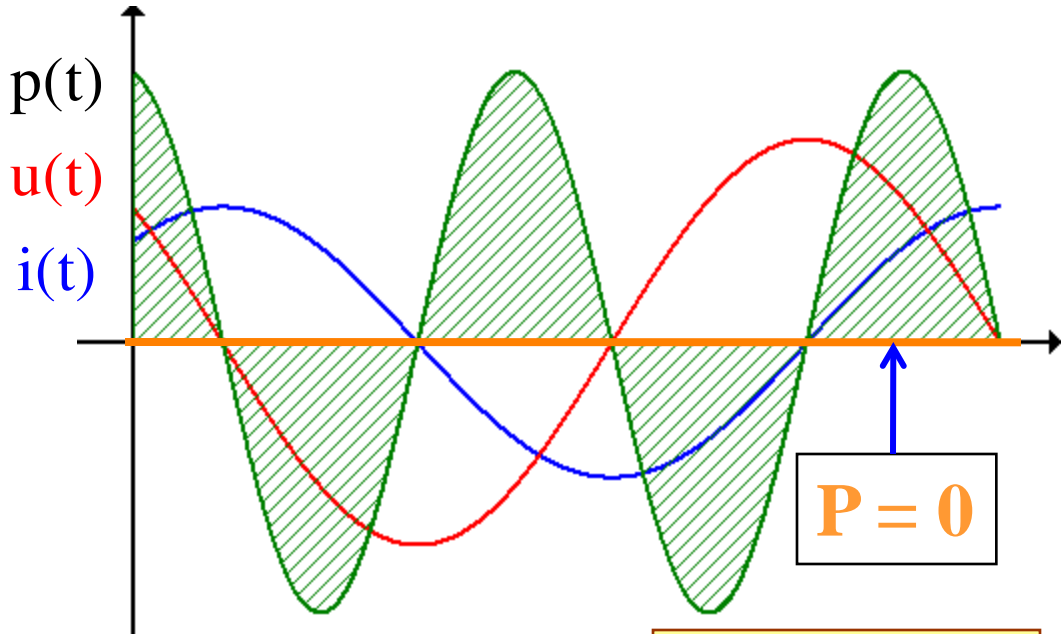
$$i = I_m \cos(\omega t + \psi)$$

$$u = L \frac{di}{dt}$$

$$p(t) = u(t)i(t) = Li \frac{di}{dt}$$

$$p(t) = -\omega L I_m^2 \cos(\omega t + \psi) \sin(\omega t + \psi)$$

$$p(t) = -\frac{1}{2} X_L I_m^2 \sin(2\omega t + 2\psi)$$

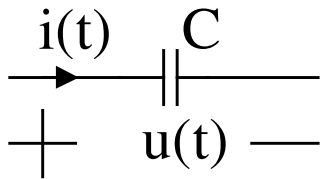


$$P = 0$$

$$Q = \frac{1}{2} \omega L I_m^2$$

$$Q = \omega L I^2$$

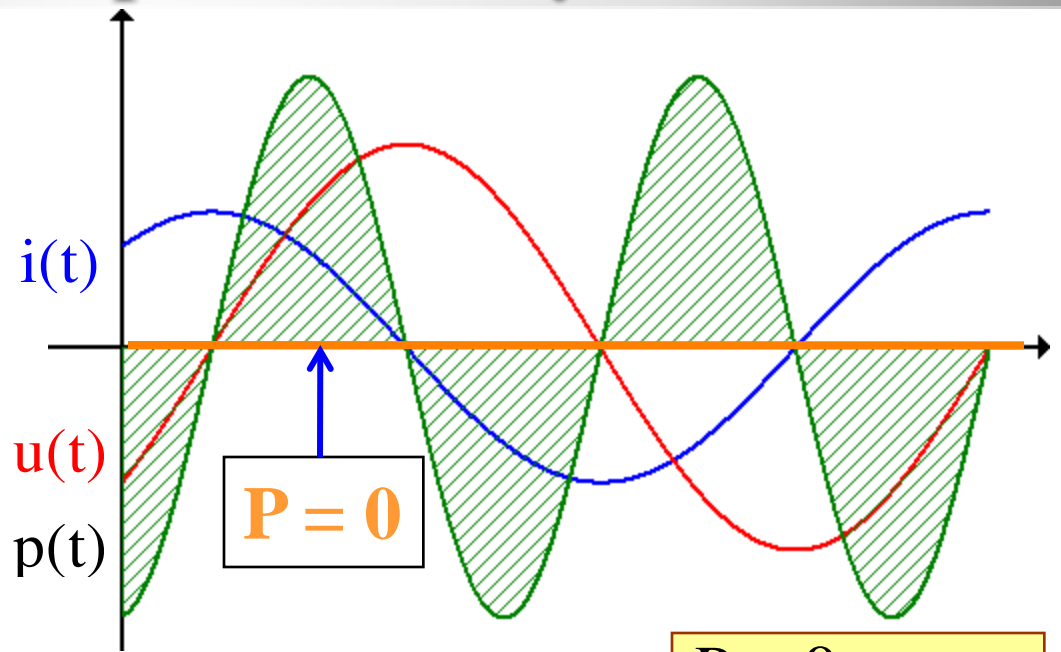
Công suất trên các phần tử mạch

- Điện dung 

$$i = I_m \cos(\omega t + \psi)$$

$$u = \frac{1}{C} \int i dt$$

$$p(t) = u(t)i(t) = \frac{i}{C} \int i dt$$



$$p(t) = \frac{1}{\omega C} I_m^2 \cos(\omega t + \psi) \sin(\omega t + \psi)$$

$$p(t) = -\frac{1}{2} X_C I_m^2 \sin(2\omega t + 2\psi)$$

$$P = 0$$

$$Q = \frac{-1}{2\omega C} I_m^2$$

$$Q = \frac{-1}{\omega C} I^2$$

Công suất biểu kiến (Apparent Power)

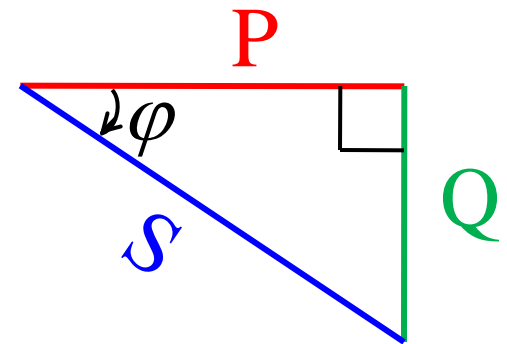
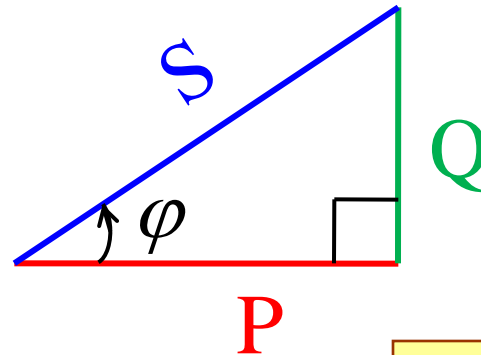
- Định nghĩa $S = UI = \frac{1}{2} U_m I_m$ [VA]

- Các cách tính khác

$$P = UI \cos \varphi$$

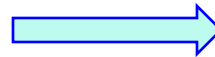
$$Q = UI \sin \varphi$$

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2}$$



- ❖ Công suất phức

$$\tilde{S} = \frac{1}{2} \dot{U}_m^* I_m^* = \dot{U}^* I^* \quad [\text{VA}]$$



$$P = \text{Re} \left\{ \tilde{S} \right\}$$
$$Q = \text{Im} \left\{ \tilde{S} \right\}$$

Nguyên lý cân bằng công suất

- Phát biểu

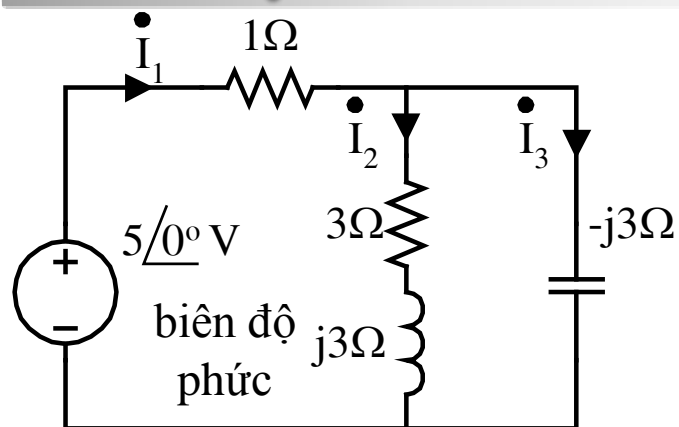
$$\sum P_{send} = \sum P_{receive} \Leftrightarrow \sum EI_E \cos \varphi_E + \sum JU_J \cos \varphi_J = \sum RI_R^2$$

$$\sum Q_{send} = \sum Q_{receive} \Leftrightarrow \sum EI_E \sin \varphi_E + \sum JU_J \sin \varphi_J = \sum XI_X^2$$

$$\Rightarrow \sum \tilde{S}_{send} = \sum \tilde{S}_{receive}$$

$$\sum \dot{E}^* I_E + \sum \dot{U}_J^* J = \sum RI_R^2 + \sum XI_X^2$$

Ví dụ



- ♦ Tính **P ? Q ?**
- ♦ Nghiệm lại nguyên lý cân bằng công suất

Giải

$$R_1 = 1\Omega : P_{1\Omega} = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1^2 = 0,5 [W], Q_{1\Omega} = 0$$

$$R_2 = 3\Omega : P_{3\Omega} = \frac{1}{2} \cdot 3 \cdot 1^2 = 1,5 [W], Q_{3\Omega} = 0$$

$$x_L = j3\Omega : P_L = 0, Q_L = \frac{1}{2} \cdot 3 \cdot 1^2 = 1,5 [VAr]$$

$$x_C = -j3\Omega : P_C = 0, Q_C = -\frac{1}{2} \cdot 3 \cdot (\sqrt{2})^2 = -3 [VAr]$$

$$\dot{E} = 5 : \tilde{S} = \frac{1}{2} \dot{E} I^* = \frac{1}{2} 5 \cdot 1 \angle 36,87^\circ = 2 - j1,5 [VA]$$

$$P_{1\Omega} + P_{3\Omega} + P_L + P_C = 0,5 + 1,5 + 0 + 0 = 2$$

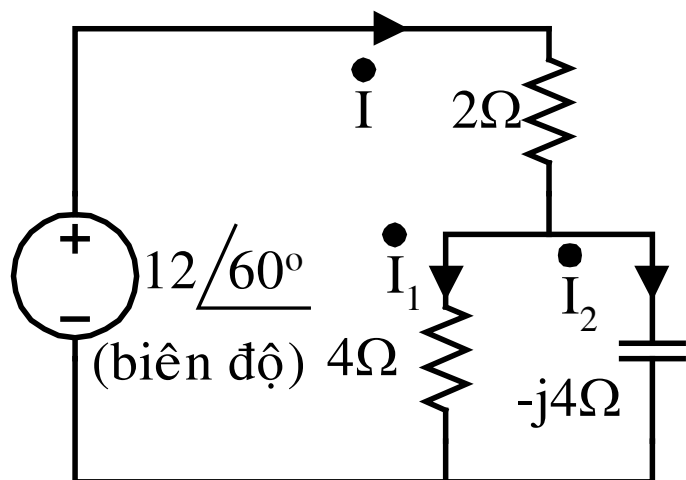
$$Q_{1\Omega} + Q_{3\Omega} + Q_L + Q_C = 0 + 0 + 1,5 - 3 = -1,5$$

$$\begin{aligned} \dot{I}_1 &= 1 \angle 36,87^\circ \\ \dot{I}_2 &= 1 \angle -53,13^\circ \\ \dot{I}_3 &= \sqrt{2} \angle 81,87^\circ \end{aligned}$$

Nghiệm đúng

Ví dụ

Nghiệm lại nguyên lý cân bằng công suất trong mạch phức biên độ



$$\dot{I} = \frac{12\angle 60^\circ}{2 + 4 // (-j4)} = \frac{12\angle 60^\circ}{4 - j2} = 2,68\angle 86,6^\circ \text{ [A]}$$

$$\dot{I}_1 = 2,68\angle 86,6^\circ \cdot \frac{-j4}{4 - j4} = 1,9\angle 41,6^\circ \text{ [A]}$$

$$\dot{I}_2 = 2,68\angle 86,6^\circ \cdot \frac{4}{4 - j4} = 1,9\angle 131,6^\circ \text{ [A]}$$

$$P_{(2\Omega)} = \frac{1}{2} 2 \cdot 2,68^2 = 7,18 \text{ [W]}$$

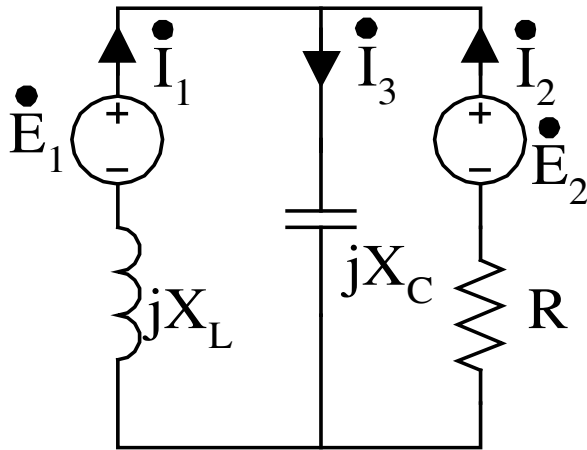
$$P_{(4\Omega)} = \frac{1}{2} 4 \cdot 1,9^2 = 7,2 \text{ [W]}$$

$$Q_{(-j4\Omega)} = -\frac{1}{2} 4 \cdot 1,9^2 = -7,2 \text{ [Var]}$$

$$\begin{aligned}\tilde{S} &= \frac{1}{2} \{12\angle 60^\circ \cdot 2,68\angle -86,6^\circ\} \\ \tilde{S} &= 14,38 - j7,2\end{aligned}$$

$$\Rightarrow \text{Re}\{\tilde{S}\} = P_{2\Omega} + P_{4\Omega} \quad \text{Im}\{\tilde{S}\} = Q_{-j4\Omega}$$

Ví dụ



- Cho biết $X_L = 10\Omega$
 $\dot{I}_1 = 12,7 \angle -78,45^\circ$ (RMS)
 $\dot{E}_1 : \tilde{S}_1 = 259 + j1250$ [VA]
 $\dot{E}_2 : \tilde{S}_2 = 375 + j125$ [VA]
- Tìm $\dot{E}_1 ? \dot{E}_2 ? \dot{I}_2 ? \dot{I}_3 ? X_C ? R ?$

$$\varphi_1 = \arg \dot{E}_1 - \arg \dot{I}_1 \longrightarrow \varphi_1 = \tan^{-1} 1250/259 = 78,30^\circ$$

$$E_1 = 259 / (12,7 \cos \varphi_1) = 100,5$$

$$\arg \dot{E}_1 = \varphi_1 - 78,45^\circ = -0,15^\circ$$

$$\boxed{\dot{E}_1 = 100,5 \angle -0,15^\circ}$$

Ví dụ

$$\dot{U}_{ab} = \dot{E}_1 - jx_L \dot{I}_1 = 35,12 \angle -133^\circ$$

$$Q_C = Q_{E1} + Q_{E2} - Q_L$$

$$Q_C = 1250 + 125 - 10 \cdot 12,7^2 = -237,9$$

$$x_C = U_{ab}^2 / Q_C = -5,18 \Omega$$

$$\dot{I}_3 = \dot{U}_{ab} / (jx_C) = 6,78 \angle -43^\circ$$

$$\dot{I}_2 = \dot{I}_3 - \dot{I}_1 = 8,19 \angle 72,8^\circ$$

$$P_R = P_{E1} + P_{E2} = 634W$$

$$R = 634 / (8,19)^2 = 9,45 \Omega$$

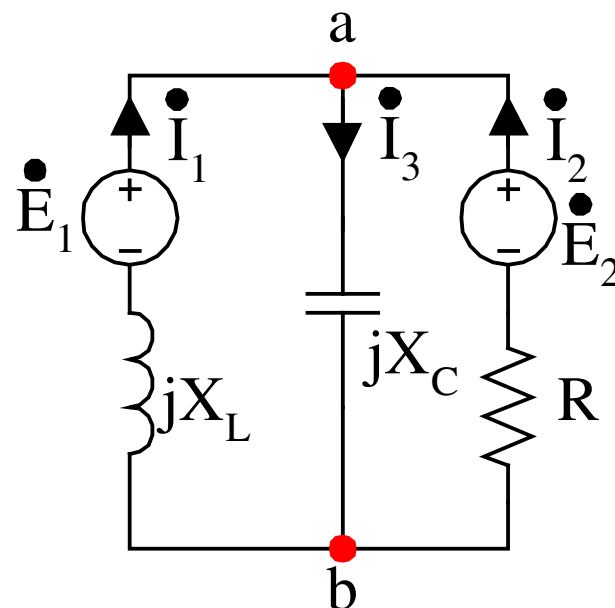
$$\dot{E}_2 = \dot{U}_{ab} + R \dot{I}_2 = 48,21 \angle 91^\circ$$

$$\dot{E}_1 = 100,5 \angle -0,15^\circ$$

$$\dot{I}_1 = 12,7 \angle -78,45^\circ \text{ (RMS)}$$

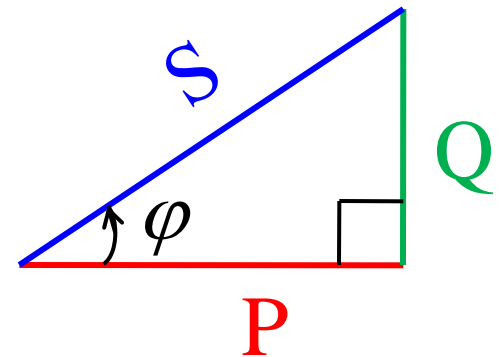
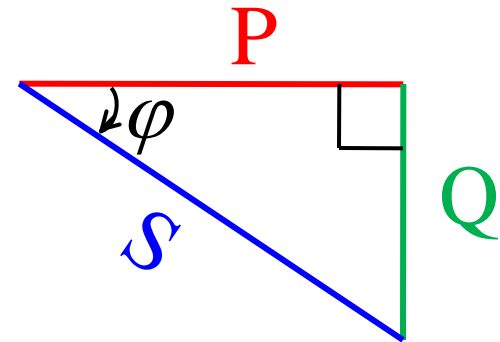
$$\dot{E}_1 : \tilde{S}_1 = 259 + j1250 \text{ [VA]}$$

$$\dot{E}_2 : \tilde{S}_2 = 375 + j125 \text{ [VA]}$$



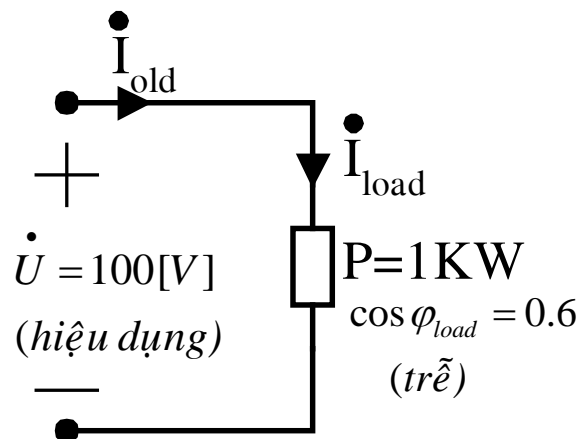
2.9 Hệ số công suất & cách hiệu chỉnh

- Hệ số công suất (Power Factor) $\cos \varphi = \frac{P}{S}$
- $\cos \varphi$ sớm, vượt (leading)
: nhánh dung $\varphi < 0$
- $\cos \varphi$ trễ, chậm (lagging)
: nhánh cảm $\varphi > 0$



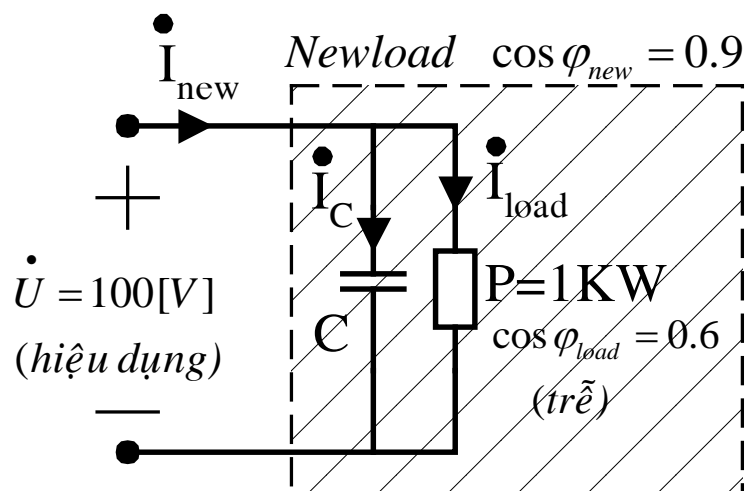
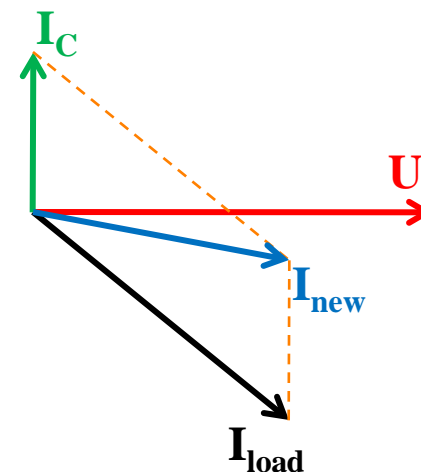
Hiệu chỉnh hệ số công suất

- Sự cần thiết



$$I_{old} = I_{load} = \frac{P_{load}}{U \cos \varphi_{load}}$$

$$= \frac{1000}{100 \cdot 0,6} = 16,67[A]$$



$$I_{new} = \frac{P_{load} + P_C}{U \cos \varphi_{new}} = \frac{P_{load}}{U \cos \varphi_{new}}$$

$$= \frac{1000}{100 \cdot 0,9} = 11,11[A]$$

Hiệu chỉnh hệ số công suất

- Tải ban đầu

$$\tilde{S}_{old} = P_{old} + jQ_{old} \rightarrow Q_{old} = P_{old} \operatorname{tg} \varphi_{old}$$

- Sau hiệu chỉnh, thêm vào điện kháng X đối nghịch tính tải

$$P_{new} = P_{old} + P_X = P_{old} \implies Q_{new} = P_{old} \operatorname{tg}(\pm \arccos \varphi_{new})$$

+ : *lagging*
- : *leading*

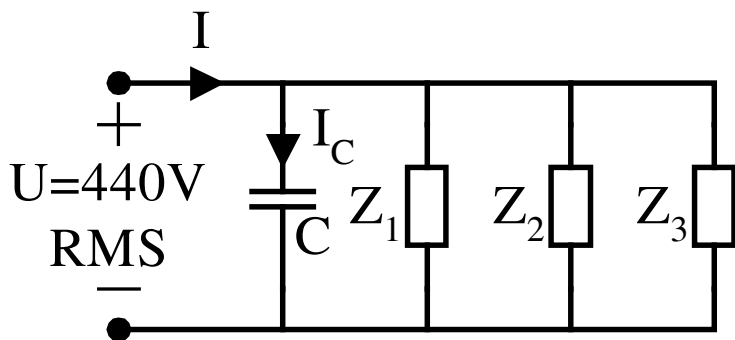
$$\Delta Q = Q_{new} - Q_{old}$$

- Phần tử kháng cần cho hiệu chỉnh

$$L = \frac{U^2}{\omega \Delta Q} [H]$$

$$C = \frac{-\Delta Q}{\omega U^2} [F]$$

Ví dụ



$f = 50\text{ Hz}$

$Z_1: S_1 = 10\text{KVA}, \cos\varphi_1 = 0,7 \text{ (lead)}$

$Z_2: P_2 = 15\text{KW}, \cos\varphi_2 = 0,5 \text{ (lag)}$

$Z_3: P_3 = 5\text{KW}, \text{ tải trở}$

☆ $I ? \cos\varphi ?$

⌚ $C ? I_{\text{new}} ? \text{ để } \cos\varphi = 0,9 \text{ (lag)}$

$$P_1 = 10000 \cdot 0,7 = 7000 [\text{W}]$$

$$Q_1 = 10000 \cdot \sin(-\cos^{-1} 0,7) = -7141 [\text{VAR}]$$

$$Q_2 = 15000 \cdot \tan(\cos^{-1} 0,5) = 25981 [\text{VAR}]$$

$$P_3 = 5000 (\text{W}), Q_3 = 0$$

$$P = P_1 + P_2 + P_3 = 27 [\text{KW}]$$

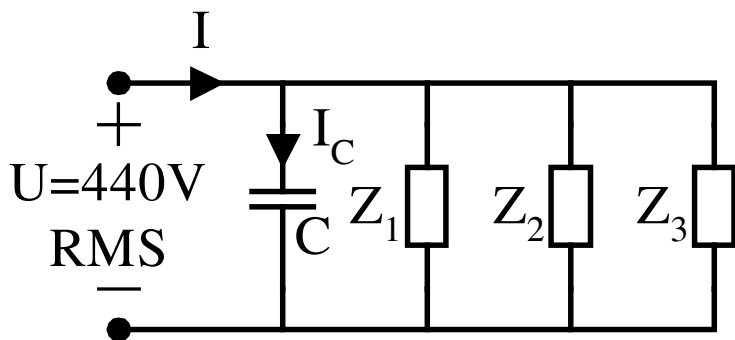
$$Q_{\text{old}} = Q_1 + Q_2 + Q_3 = 18840 [\text{VAR}]$$

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2} = 32923 [\text{VA}]$$

$$I = S / U = 74,8 [\text{A}]$$

$$\cos \varphi = P / S = 0,82$$

Ví dụ



$f = 50\text{ Hz}$

$Z_1: S_1 = 10\text{KVA}, \cos\varphi_1 = 0,7 \text{ (lead)}$

$Z_2: P_2 = 15\text{KW}, \cos\varphi_2 = 0,5 \text{ (lag)}$

$Z_3: P_3 = 5\text{KW}, \text{ tải trở}$

☆ $I ? \cos\varphi ?$

⌚ $C ? I_{\text{new}} ? \text{ để } \cos\varphi = 0,9 \text{ (lag)}$

$$P = P_1 + P_2 + P_3 = 27[\text{KW}]$$

$$Q_{\text{new}} = P.tg(\cos^{-1} 0,9)$$

$$Q_{\text{new}} = 13077 [\text{VAr}]$$

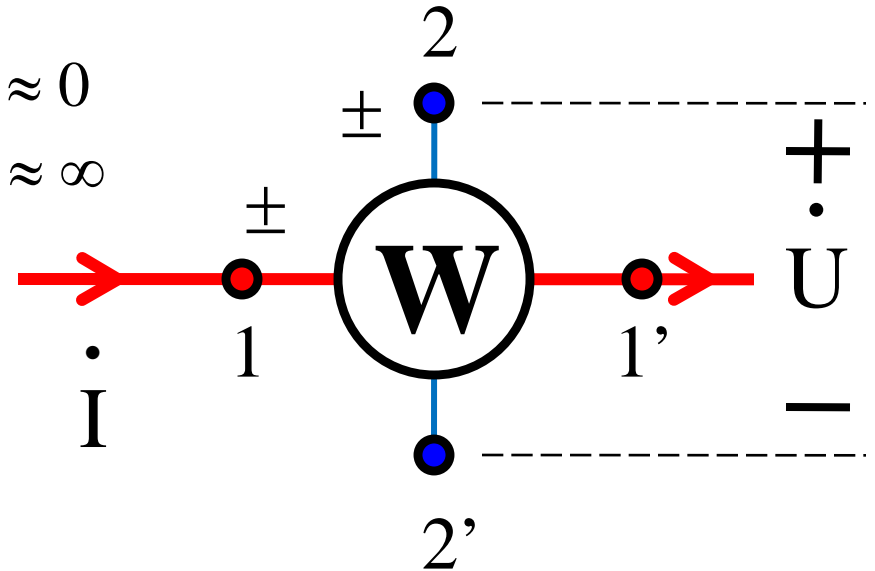
$$C = \frac{-\Delta Q}{2\pi f U^2} = \frac{-(Q_{\text{new}} - Q_{\text{old}})}{2\pi f U^2} = 94,8 [\mu F]$$

$$I_{\text{new}} = P/(0,9U) = 68,2 [\text{A}]$$

Đo công suất

- Watt kế:

- Nội trở cuộn dòng điện : $R_{11'} \approx 0$
- Nội trở cuộn điện áp : $R_{22'} \approx \infty$
- Cực cùng tên : * , \pm , •
(giúp xác định hướng truyền công suất)

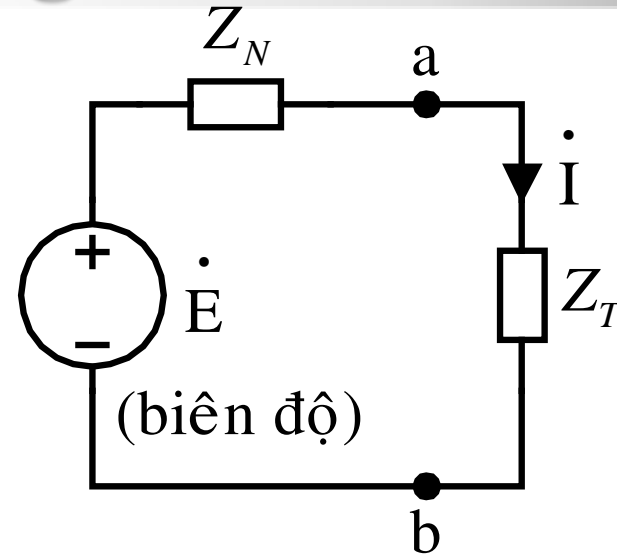


- Số chỉ:

$$P = \frac{1}{2} U_m I_m \cos(\varphi_u - \varphi_i) = UI \cos(\varphi_u - \varphi_i)$$
$$= \frac{1}{2} \operatorname{Re} \left\{ \dot{U}_m I_m^* \right\} = \operatorname{Re} \left\{ \dot{U} I^* \right\}$$

2.10 Phối hợp trở kháng

- Xét mạch
 - $Z_N = R_N + jX_N$
 - $Z_T = R_T + jX_T$
- Vấn đề :
 - Chọn tải nào thì công suất tải nhận từ nguồn là lớn nhất ?



$$\dot{I} = \frac{\dot{E}}{Z_N + Z_T} = \frac{E_m \angle \varphi_E}{(R_N + R_T) + j(X_N + X_T)} = I_m \angle \varphi_I$$

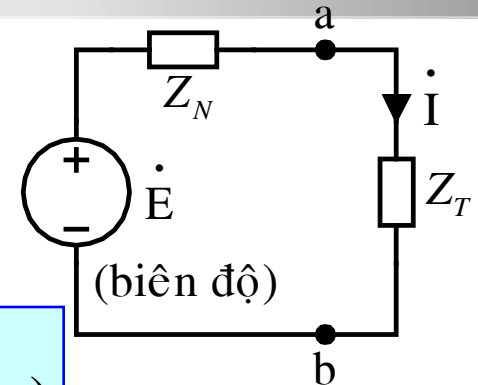
$$P_Z = \frac{1}{2} I_m^2 \operatorname{Re}\{Z_T\} = \frac{1}{2} \frac{E_m^2}{(R_N + R_T)^2 + (X_N + X_T)^2} R_T$$

2.10 Phối hợp trở kháng

$$P_Z = \frac{1}{2} \frac{E_m^2}{(R_N + R_T)^2 + (X_N + X_T)^2} R_T$$

- **Tải tùy ý** \rightarrow chọn $(X_N + X_T) = 0$

$$P_Z = \frac{1}{2} E_m^2 \frac{R_T}{(R_N + R_T)^2} \rightarrow P_{\max} = \frac{1}{8} \frac{E_m^2}{R_T} \text{ (khi } R_T = R_N \text{)}$$



- \Rightarrow Phối hợp trở kháng :

$$Z_T^* = Z_N$$

- **Tải có argument φ cố định** $R_T = |Z_T| \cos \varphi$; $X_T = |Z_T| \sin \varphi$

$$P_Z = \frac{1}{2} \frac{E_m^2}{(R_N + |Z_T| \cos \varphi)^2 + (X_N + |Z_T| \sin \varphi)^2} |Z_T| \cos \varphi$$

- \Rightarrow Phối hợp mô đun :

$$|Z_T| = \sqrt{R_N^2 + X_N^2} = |Z_N|$$