

ZLT

同步操作器

上海电器成套厂

目 录

| | |
|------------------|-----|
| 一、概述 | (1) |
| 二、工作原理 | (1) |
| 1. 系统方框图..... | (1) |
| 2. 线路原理图..... | (1) |
| 3. 主回路..... | (1) |
| 4. 电压负反馈..... | (2) |
| 5. 差动放大器..... | (2) |
| 6. 移相回路..... | (2) |
| 7. 手操电源..... | (2) |
| 8. 自动跟踪..... | (3) |
| 三、调整 | (3) |
| 四、设备的安装及接线 | (3) |
| 五、故障 | (3) |
| 六、控制装置结构 | (3) |
| 七、订货须知 | (3) |
| 图(2)..... | (4) |
| 图(3)..... | (6) |
| 图(4)..... | (6) |
| 图(5)..... | (7) |
| 附图(1) | |
| 附图(2) | |

一、概述

本同步操作器的工作原理，实际上是一种可控硅供电的小电流高电压可调直流电源。电源变压器输入电压为交流 50Hz、220V，次级为 290V，供给主回路。输出为直流可调 0~160V。当负载不变时，流经负载的电流可连续地从 0~10mA 调节，还可以接受 DDZ-I、DDZ-II 的 ±5mA 或 0~10mA 的信号，输出电压在 0—160V 之间变化。因此，本装置可作为转差离合器控制装置 ZLK-5 型或 ZLK-3 型的手操同步或接受自动调节器信号同步运行的信号源。

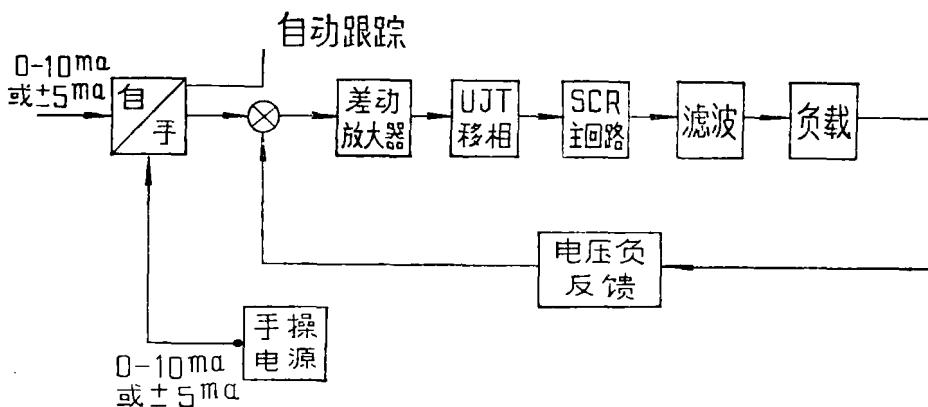
当控制器的输入阻抗为 2K，10 台同步运行时，当电源电压变化 ±10%，则稳压精度 ≤1.0%，静态漂移在输出 ≥3mA 时达 ±0.1%；温度漂移，由室温 30°C 上升到 40°C 时 ≤1.0%。

当手操运行切换到自动运行时，本装置具有自动跟踪信号能实现在最小扰动下的切换。

本装置由我厂与锅炉厂研究所协作试制成功，在试制过程中得到上海化工厂等使用单位协助和配合。由于运行经验不够、装置在使用时可能存在很多缺点，望批评指出，以便改进提高。

二、工作原理

1. 系统方框图见图(1)
2. 线路原理图见附图(1)



图(1) 同步操作器系统方框图

3. 主回路

输入电压为交流 50Hz 290V 由变压器 1B 次级供给，送 D_1 、 D_2 、 D_3 、 D_4 桥式整流，采用单只可控硅，经 LC 滤波后向负载供电。 C_{10} 是可控硅的辅助触发元件，同时有滤波作用。 D_5 、 R_8 可使输出电压静态稳定。电阻 $R_1 \sim R_6$ 为保护电阻，当同步运行台数较少时，内部串入相应电阻 ($R_1 \sim R_6$ ，由波段开关 SW_3 切换)，可以防止高电压烧坏控制器；二极管 D_6 也起类似作用，电流过大时先把它烧坏。与负载并联的 R_7 可以保证流经可控硅的电流大于其维持电流，使工作较为稳定。本线路采用硒堆保护。

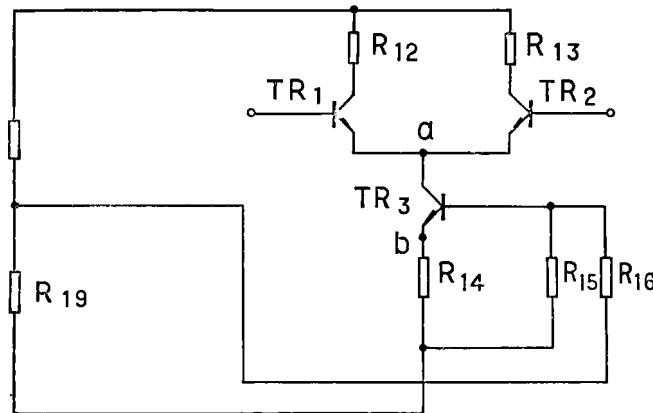
4. 电压负反馈

反馈电位器 2W 把输出电压的一部分反馈到差动放大器右边管子 TR_2 的基极，作比较信号。它是使电压稳定的关键环节。当电源电压变化时，反馈电压也相应变化，然后改变了移相角，使负载两端的平均电压稳定在某一个数值。如电源电压升高，反馈电压相应增大，则流经 TR_2 的电流增大， R_{13} 上压降增加，而 R_{12} 上压降减小，电容 C_4 两端电压降低，从而使移相角推后，实现电压波形的平均面积不变。使输出电压不变。

5. 差动放大器

本线路采用差动放大器作为比较环节。它较用单只管子采样比较精度要高，温度漂移也可相应改善；差动放大器采用恒流环节使其工作很稳定。二管子（均为 3DG6D、放大倍数约 100 倍左右）及电阻 R_{19} 、 R_{14} 、 R_{15} 、 R_{16} 均经细心挑选，一旦选好，换管子时就可不变。

R_{14} 上的压降与流过 TR_3 发射极电流成正比。在正常情况下， R_{19} 、 R_{16} 所得的偏压使 TR_3 有一定的压降，在 TR_3 电流增加时， R_{14} 上的电压降上升，就使 TR_3 发射极电位降低即 TR_3 的基极和发射极之间正向偏压降低， TR_3 相应关闭一些，增大了管压降，结果使发射极电流下降，逐渐恢复到原来数值。在本线路中，维持在 4mA，故在 a、b 二点来看，有一定变化，但电流基本上维持不变，对变化分量而言 a、b 二点有高阻抗的特点。



6. 移相回路

1) 同步电源由 D_{10} 、 D_{11} 、 D_{12} 、 D_{13} 、 R_{20} 及 ZD_8 、 ZD_9 组成，形成梯形波。 R_{20} 是由稳压管 ZD_8 、 ZD_9 决定。 R_{20} 的数值可在 240~820Ω 之间选择，较大时温度性能较好，但超过此值时，就大有恶化。

2) 移相触发脉冲形成回路，它是由单结晶体管 UJT 与作为可变电阻作用的 R_{12} 、 R_{13} 、 TR_1 、 TR_2 桥路，以及 R_{11} 、电容 C_4 和脉冲变压器 $2B$ 组成。当手操或自动信号从 0~10mA 或 ±5mA 变化时， C_4 上的电压变化为 14.1~15.5V，输出电压大于 160V 时，加大反馈量（调节电位器 2W 至输出压电为 160V）使流经负载的电流为 0~10mA。电位器 3W 是当输入信号为 ±5mA 时补偿用，使经补偿后加在 TR_1 基极上的电压如同 0~10mA 作用于移相回路一样。

7. 手操电源

采用二级稳压、第二级 ZD_4 、 ZD_5 、 ZD_6 、 ZD_7 采用 2DW7C 精密稳压管，调整齐纳电流时要注意使电源电压在 220±30V 变化时，均有齐纳电流流经稳压管，而不超过最大允许值，

这样才能保证精度。当需要输出 $\pm 5\text{ mA}$ 时，须把设备接线端子由原来⑧与⑤短接改成⑧与⑦短接即可。具体接线方法见设备接线图(2)、图(3)。

8. 自动跟踪

电阻 R_{27} 、 R_{28} 上的电压差送到调节器的输入端，使手操时调节器的输出信号等于手操信号。这样，当手操切换成自动时，可做到扰动很小。为使跟踪效果显著，用弱电开关把调节器上积分时间常数短路。双针指示表是指示手操电流和调节器电流的。

三、调整

因本装置输出电压高达 160 V ，故当负载串联的 ZLK 型控制器台数少于 16 台时，内部接入适当电阻以起保护作用，保护电阻的加入由装在内部的波段开关 SW_3 来实现，用户根据同步的台数，按图 5 正确使用，否则将引起二极管 D_6 烧坏。

调整时接线柱 ⑪⑫ 接直流电压表，⑪⑬ 接模拟负载，其数值为同步台数乘以 $2\text{ K}\Omega$ ，并串入电流表。当调节手操电位器 1 W 电流从 $0\sim 10\text{ mA}$ 变化时，输出为 $0\sim 10\text{ mA}$ 变化，电压数值为同步台数乘 20。如有少量偏差时，可调整反馈电位器 2 W ，若电流数值相当，电压偏高，说明内部串入电阻的阻值过大；反之，电压偏低则说明内部串入电阻，阻值太小，此时应转动波段开关以校准。如用户同步台数超过 8 台为单数（如 9、11、13、15 台，此时负载阻抗每台应为 $1\text{ K}\Omega$ ）则可以在外线路串以适当的电阻（每档 $1\text{ K}\Omega$ ）来平衡负载。

R_{10} 对每只可控硅都要分别选择，用电位器调整，先短路，逐渐加大，当可控硅触发后量下数值加大一些即行。

当人为使输入电压为 $\sim 220 \pm 30\text{ V}$ 变化时，输出电压变化 $\leq 1.0\%$ 左右，即为正常。

四、设备的安装及接线

1. 设备的安装与 ZLK-5 型转差离合器控制装置完全相同，安装时请按 ZLK-5 型转差离合器控制装置说明书说明进行安装。

2. 设备的接线

- 1) 当控制信号为 $0\sim 10\text{ mA}$ 时，本操作器外部接法请见图(3)
- 2) 当控制信号为 $\pm 5\text{ mA}$ 时，本操作器外部接法请见图(2)

五、故障

外部接线均好，表头指示正常，此时若反馈失灵，需检查 TR_2 管子是否损坏。如无信号，检查 TR_1 有否损坏。最后用示波器检查 SCR 触发脉冲列，如不正常，（如提前饱和或脉冲显著减小）则更换 UJT。

六、控制装置结构

控制装置为面板嵌入式，内部排列见结构图附图(2)。利用二十线接线板与外部连接，见图(2)、(3)、(4)。

七、订货须知

订货时，用户应注明本产品的型号、名称及所需台数。并且要提出本操作器双针电流表规格，否则电流表一般则按 $69C_1$ 型 $0\sim 10\text{ ma}$ 装置出厂。

举例：ZLT 型同步操作器 2 台，双针电流表采用 $69C_1$ 型 $0\sim \pm 5\text{ ma}$ 。关于双针电流表的选择方法请参照 ZLK-5 型自动、同步转差离合器控制装置说明书。

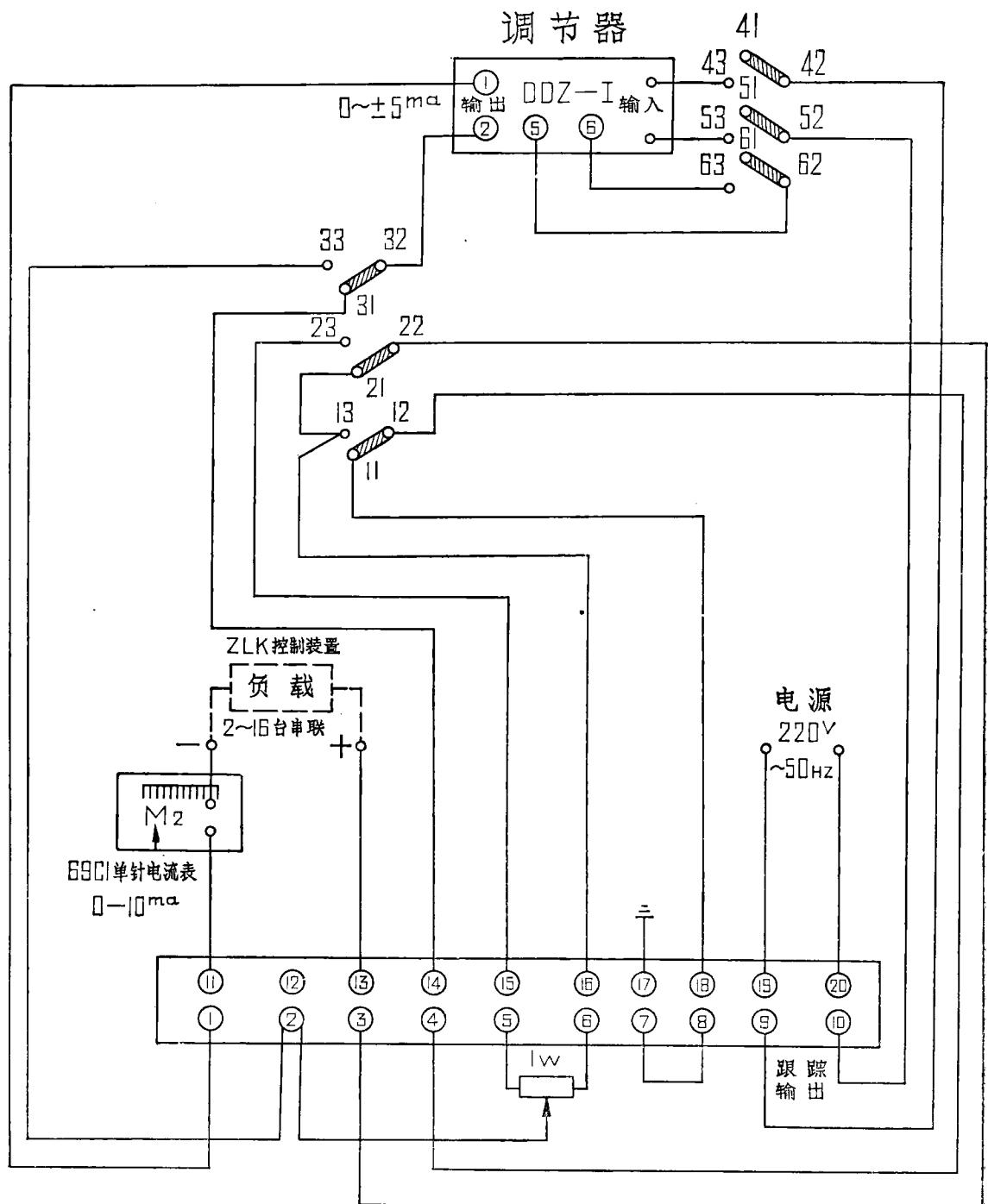


图 2 控制信号为 $\pm 5\text{mA}$ 时的接线图

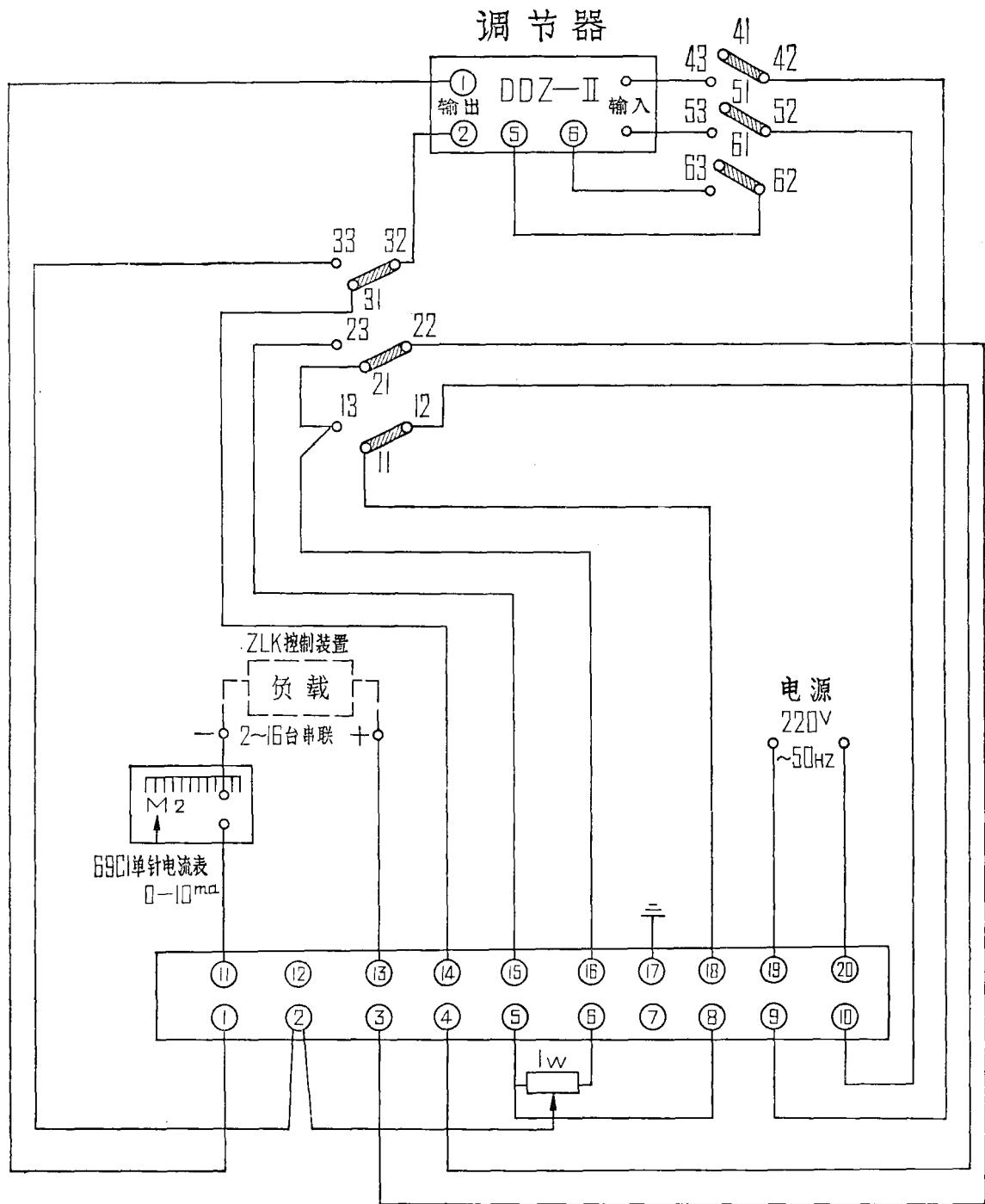


图 3 控制信号为 0~10mA 接线图

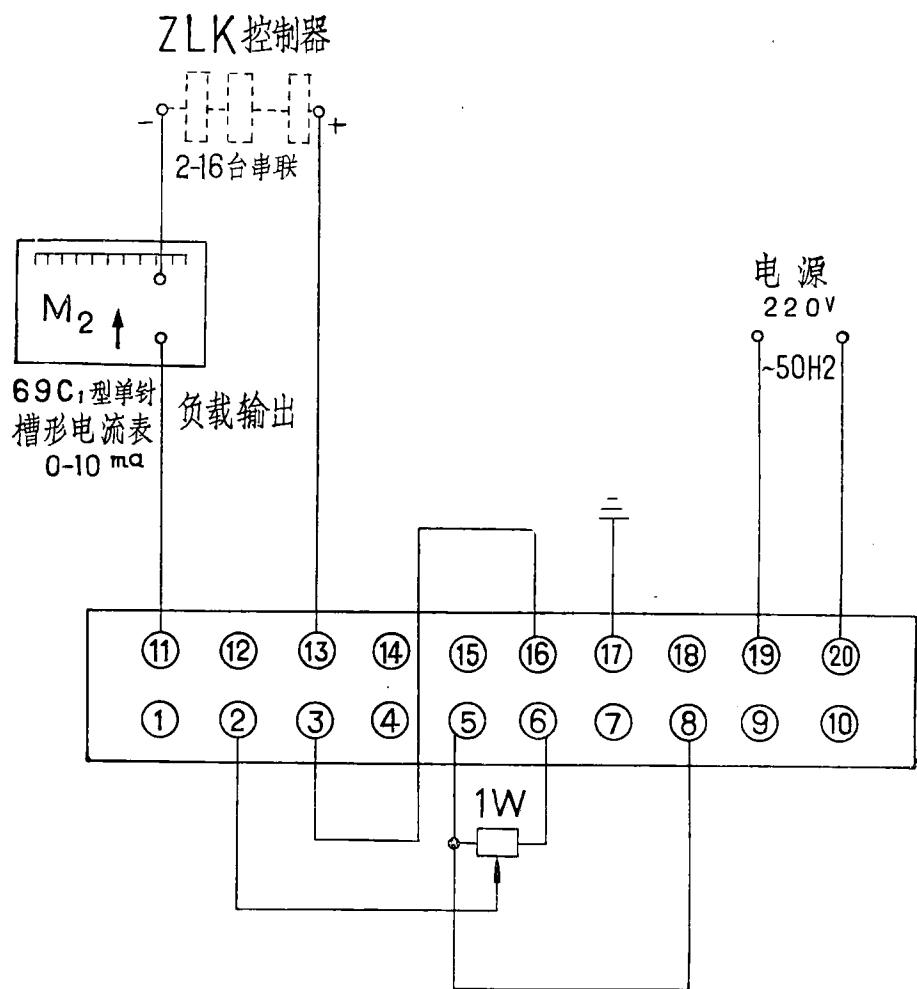
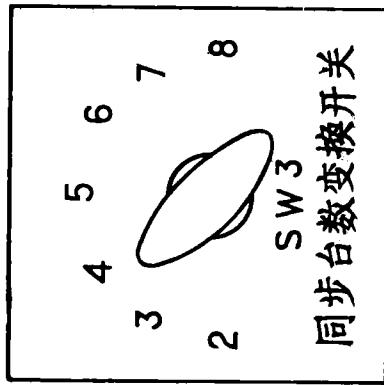


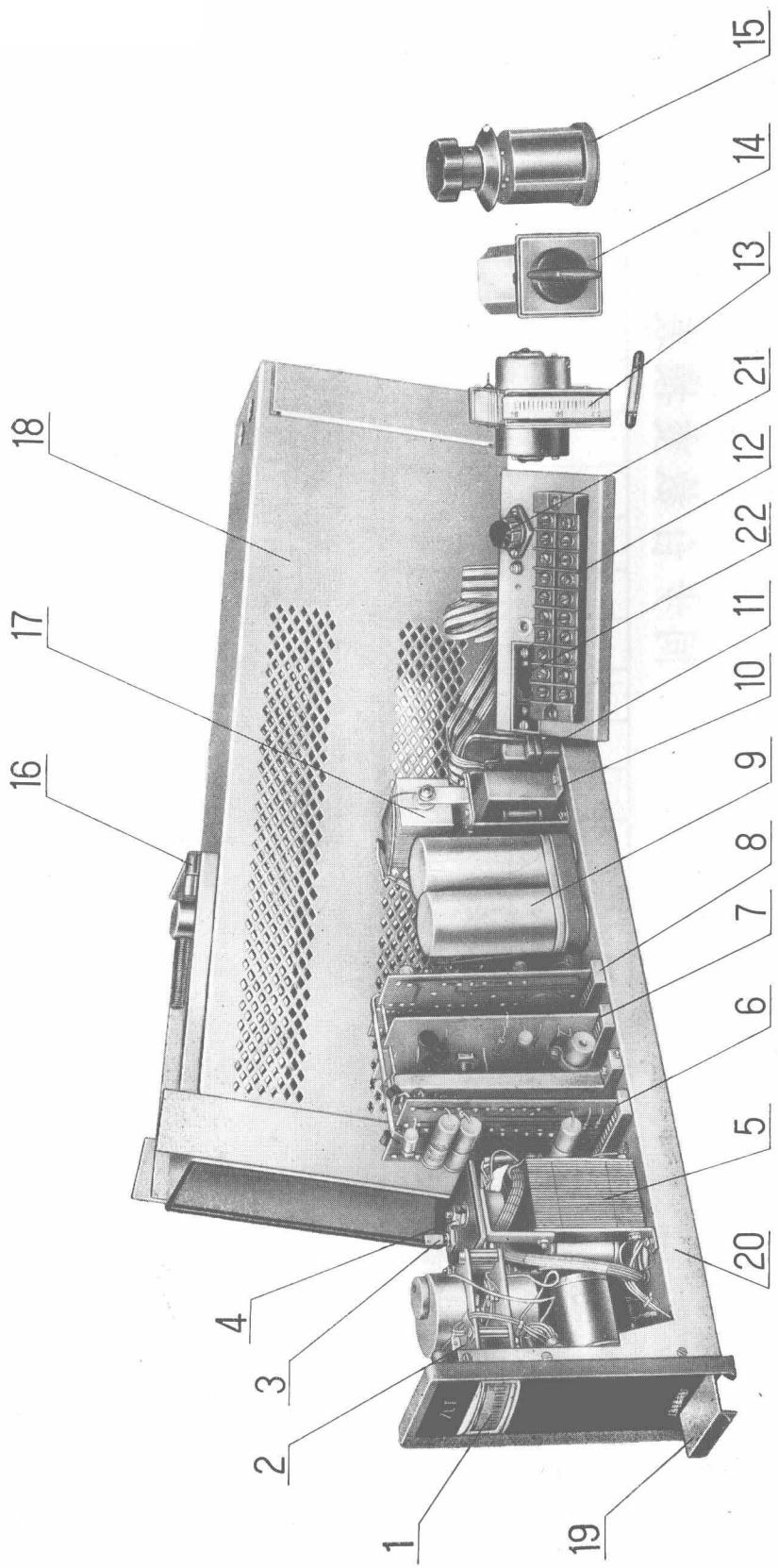
图 4 手操运行时接线图

同步台数变换表

| 串联ZLK型 的台数 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 |
|----------------------------|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|----|
| 变换开关 <i>SW3</i> 定向位置 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | | 5 | 6 | 7 | 8 | | | |

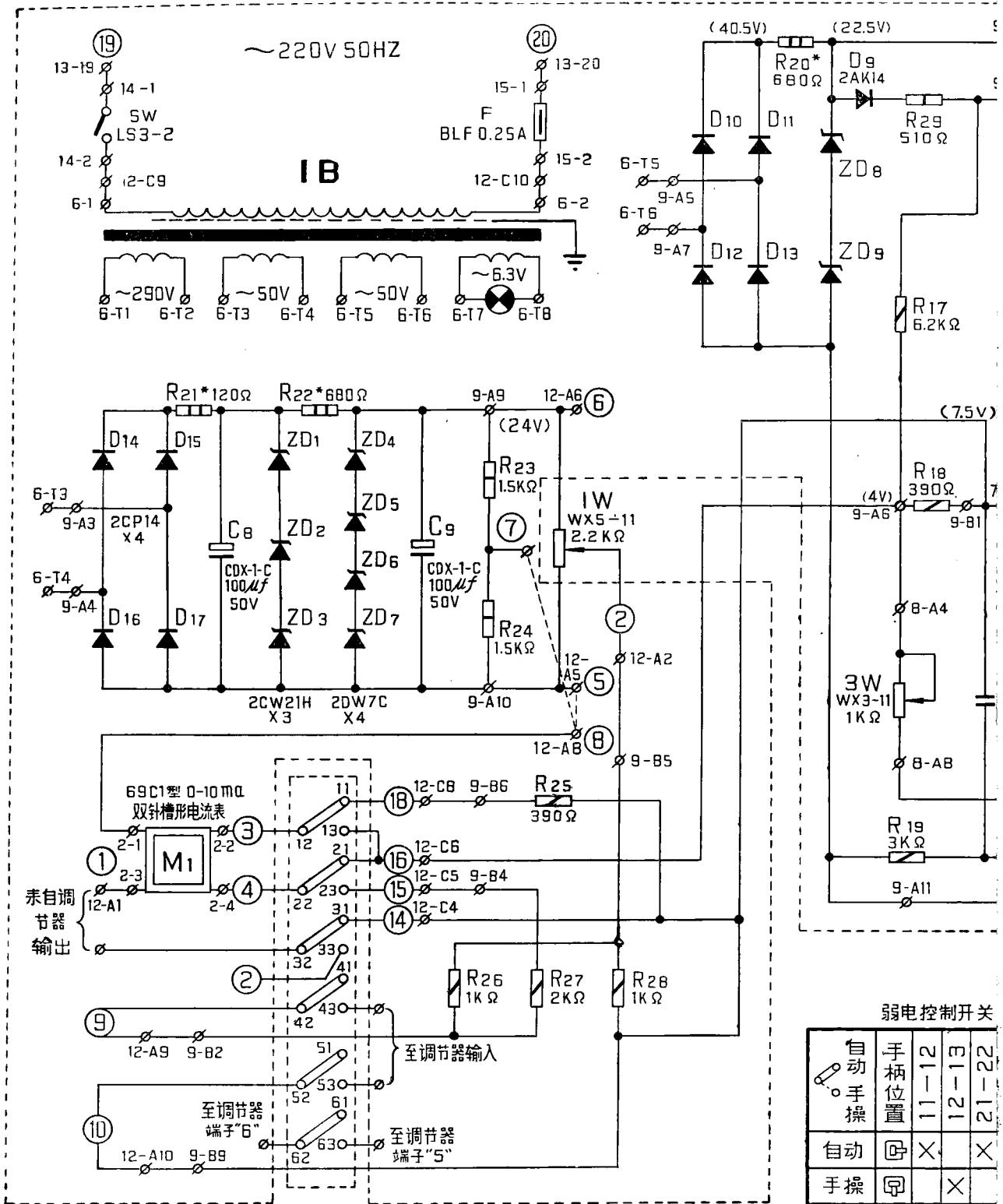
图 5 负载变换开关使用图



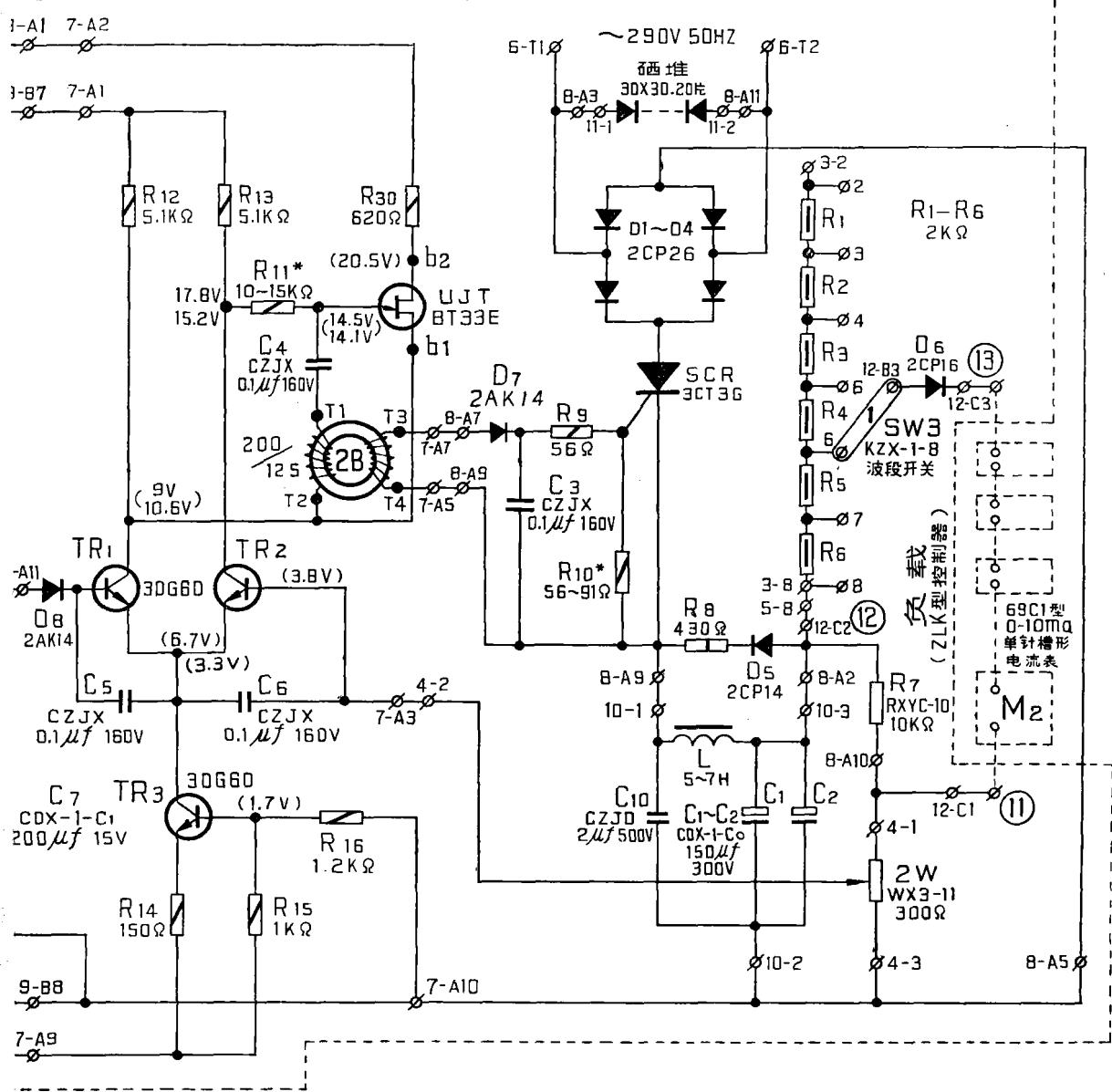


附图(2) ZLT 同步操作器结构图

1. 69C1型双针槽型电流表 2. 指示灯 3. 反馈电位器 4. 负载变换开关 5. 电源变压器 6. 稳压电源板 7. 主回路板 8. 移相触发板 9. 滤波电容 C_1, C_2 10. 滤波电感 11. 引线插座 12. 出线端子板 13. 69C1型单针槽型电流表 14. 弱电转换开关 15. 手操电位器 16. 安装用紧固螺栓 17. 碾堆 18. 外壳 19. 锁 20. 底座 21. 熔断器 22. 电源开关



附图1 ZLT型同



外接附件：M₂—输出电流表。

1W — 手操电位器。

SW2—自动手操切换控制开关。

外接端子：①②—信号输入。

③④—至 Swz 之 12.22 接点。

⑤⑥—外接手操电位器。

⑨⑩—至SW2之42.52接点作
手操、自动切换时用。

⑪⑬—输出端。

⑫ —— 调试时接直流电压表。

⑦⑧—在 $\pm 5\text{ma}$ 信号工作时将此接点短接。

步操作器原理图

TM-63
6-9

厂 址： 上海四平路 760 号
业务联系： 生产业务组
电 话： 242245 总机转各部门
电报挂号： 5215
印 刷： 1971 年 9 月

内部资料发行
工本费： 0.30 元