

A. B. Осипов // Известия вузов. Электромеханика. – 2006. – № 4. – С. 89–93. 4. Singh B. A review of three-phase improved power quality AC-DC converters / B. Singh, B.N. Singh, A. Chandra, K. Al-Haddad, A. Pandey, D. P. Kothari // IEEE Trans. on Ind. Electron. – 2004. – Vol. 51, no 3. – P. 641–660. 5. Милях А. Н. Системы неизменного тока на основе индуктивно-емкостных преобразователей / А.Н. Милях, И. В. Волков. – К.: Наукова думка, 1974. – 216 с. 6. Ильинский Н. Ф. Электроприводы постоянного тока с управляемым моментом / Н. Ф. Ильинский. – М.: Энергоиздат, 1981. – 144 с. 7. Kazmierkowski M. P. Current control techniques for three-phase voltage-sources PWM-converters: a survey / M. P. Kazmierkowski, L. Malesani // IEEE Trans. on Indust. Elektron. – 1998. – Vol. 45, no 5. – P. 691–703. 8. Шевченко И. С. Регулируемый источник тока для электроприводов / И. С. Шевченко, Д. И. Морозов, Н. И. Андреева, С.В. Калюжный // Електромеханічні системи та автоматизація. Вісн. Кременчуцького держ. ун-ту ім. М. Остроградського. – Вип. 3(62). – 2010. – С. 53–55. 9. Щур І. З. Принципи комутації безконтактного двигуна з постійними магнітами у безредукторному електроприводі / І. З. Щур, В. Б. Козій // Вестн. Націон. ун-та «Харьк. политехн. ин-т»: Проблемы автоматизированного электропривода. Теория и практика. – Вып. 30. – Харьков, 2008. – С. 427–430. 10. Дроздов С. А. Исследование и разработка индуктивно-емкостных источников питания: автореф. дис. ... канд. техн. наук: спец. 05.09.03 «Электротехнические комплексы и системы» / С. А. Дроздов. – Санкт-Петербург, 2013. – 18 с.

УДК 620.179.14

М. А. Яцун

Національний університет “Львівська політехніка”,
кафедра електричних машин і апаратів

ВЕКТОРНИЙ ПОТЕНЦІАЛ МАГНІТНОГО ПОЛЯ НАКЛАДНОГО КІЛЬЦЕВОГО ВИХРОСТРУМОВОГО ПЕРЕТВОРЮВАЧА З ЕЛЕКТРОПРОВІДНИМ ФЕРОМАГНІТНИМ ОСЕРДЯМ

Ї Яцун М. А., 2017

Визначено векторний потенціал магнітного поля екранованої кільцевої циліндричної котушки прямокутного поперечного перерізу зі струмом довільної форми, яку для збільшення чутливості і концентрації магнітного поля розміщено на циліндричному П-подібному феромагнітному осерді над об'єктом контролю у формі провідної феромагнітної пластини.

Ключові слова: магнітне поле, векторний потенціал, вихрострумівий перетворювач, феромагнітне осердя, граничні умови, розрахункові (фіктивні) струми.

Defined vectorial potential of the magnetic field of the screened circular cylinder spool of rectangular transverse section with the current of arbitrary form which for the increase of sensitiveness and concentration of the magnetic field is placed on cylinder П-similar ferromagnetic to the core above the object of control in the form of leading ferromagnetic plate.

Keywords: the magnetic field, vectorial potential, eddy current converter, ferromagnetic core, boundary conditions, calculation (fictitious) currents.

Постановка проблеми.

Для збільшення чутливості вихрострумівого первинного перетворювача його обмотку збудження розміщують на П-подібному феромагнітному осерді. Наявність осердя призводить також до концентрації магнітного поля і, тим самим, суттєво підвищує локальність контролю. Тому

актуальним є дослідження магнітного поля обмотки збудження вихрострумowego перетворювача (давача) з феромагнітним осердям. У цьому випадку з достатньою точністю розрахункову модель магнітного поля (рисунок) можна представити з замкненим надпровідним екраном, бо магнітне поле відбивається від горизонтальної частини (ярма) осердя, паралельної до поверхні об'єкта контролю, і симетричне відносно осі між вертикальними частинами осердя. Тоді висота екрана над поверхнею об'єкта контролю дорівнює висоті вертикальних частин (стрижнів) осердя, а радіальний розмір екрана – половині відстані між їх осями.

Мета дослідження

Метою дослідження є визначення векторного потенціалу магнітного поля первинного вихрострумowego перетворювача з електропровідним феромагнітним осердям і струмом збудження довільної форми над об'єктом контролю у формі електропровідної феромагнітної пластини.

Актуальність та доцільність

Актуальність та доцільність такого дослідження полягає в тому, щоб на основі векторного потенціалу магнітного поля первинного перетворювача з феромагнітним осердям можна було у подальших дослідженнях оцінити ступінь збільшення чутливості перетворювача до параметрів об'єкта контролю через внесені ним опори для перетворювача параметричного типу чи інформативного сигналу у випадку перетворювача трансформаторного типу, а також ступінь концентрації магнітного поля через зміну розподілу нормальної складової магнітної індукції біля поверхні об'єкта контролю.

У цій статті прийнято, що при протіканні струму довільної форми по обмотці збудження перетворювача його осердя ненасичене, що забезпечується при проектуванні і виготовленні перетворювача, бо інакше це суттєво впливало б на результати діагностика технічного стану об'єкта контролю. Крім того, основні дефекти об'єкта контролю (тріщини, розшарування металу, шерохватість поверхні) ефективно виявляються тільки за його ненасиченого магнітного стану. Тому поставлена задача є лінійною, і векторний потенціал магнітного поля в цьому випадку описується лінійними диференціальними рівняннями Гельмгольца.

Представлена лінійна модель розрахунку векторного потенціалу магнітного поля вихрострумowego перетворювача з електропровідним феромагнітним осердям і струмом збудження довільної форми над об'єктом контролю є узагальненою на цьому етапі досліджень.

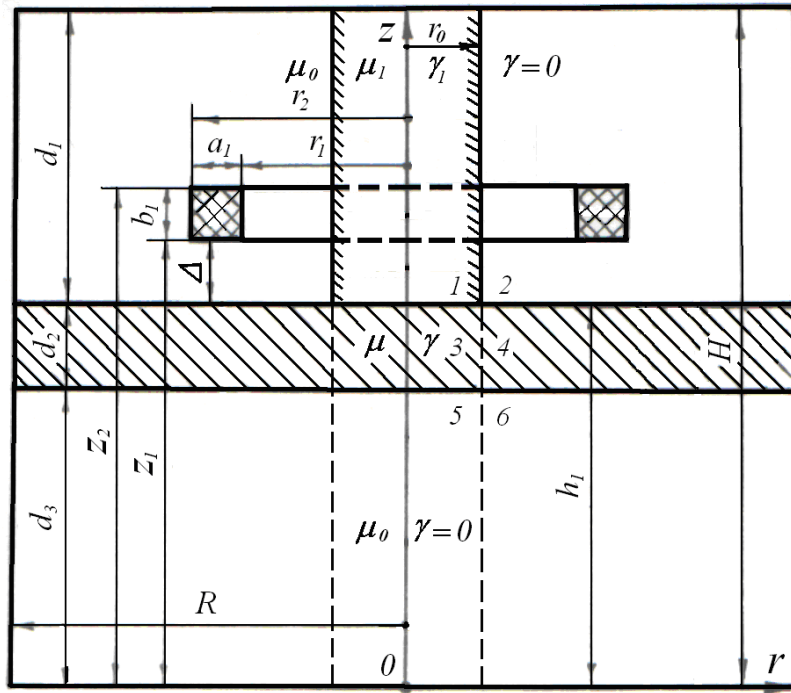
Аналіз останніх досліджень

У відомій літературі [1–4] досліджуються у числовій формі вихрострумовой перетворювачі з різними феромагнітними осердями (магнітодіелектричним, феритовим, шихтованим), але зі значними наближеннями (без аналізу розподілу осьової і радіальної складових магнітної індукції біля поверхні об'єкта контролю і вихрових струмів у ньому, а також впливу екрана) і при синусоїдній зміні струму в обмотці збудження перетворювача. В [5–10] розглядається вихрострумовой перетворювач без феромагнітного осердя. Тому актуальним є подальші аналітичні дослідження з метою виявлення загальних закономірностей, поглибленого аналізу впливу вказаних факторів і підвищення достовірності діагностування технічного стану об'єктів контролю для узагальненого випадку перетворювача з феромагнітним осердям при довільній формі струму в обмотці збудження шляхом використання перетворення за Лапласом.

Виклад основного матеріалу

Прийmemo, що магнітна проникність осердя первинного перетворювача μ_1 є сталою величиною (ненасичений стан), а його питома електрична провідність g_1 , тобто враховуються втрати в ньому від вихрових струмів.

Унаслідок осьової симетрії задачі векторний потенціал \vec{A} має тільки одну азимутальну складову і від кута α не залежить, тобто його зображення за Лапласом $\vec{A} = \vec{A}_a(r, z)$. Тому надалі для спрощення виразів індекси « a » будуть пропущені.



Розрахункова модель накладного екранованого кільцевого первинного давача з феромагнітним осердям над електропровідною пластиною

Тоді перетворений за Лапласом векторний потенціал магнітного поля у циліндричній системі координат r , α і z для всіх областей дослідження (1 – 6, на рисунку) визначається виразами: для області 1 (осердя)

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_1}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_1}{\partial z^2} - \frac{1}{r^2} \tilde{A}_1 = 0;$$

для області 2 (з обмоткою)

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_2}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_2}{\partial z^2} - \frac{1}{r^2} \tilde{A}_2 = -m_0 \tilde{d}_0;$$

для області 3 і 4 (пластини об'єкта контролю)

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_3}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_3}{\partial z^2} - \left(p g m + \frac{1}{r^2} \right) \tilde{A}_3 = 0 \quad \text{і} \quad \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_4}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_4}{\partial z^2} - \left(p g m + \frac{1}{r^2} \right) \tilde{A}_4 = 0 \quad (1)$$

і для області 5 і 6 (під пластиною)

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_5}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_5}{\partial z^2} - \frac{1}{r^2} \tilde{A}_5 = 0 \quad \text{і} \quad \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_6}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_6}{\partial z^2} - \left(p g m + \frac{1}{r^2} \right) \tilde{A}_6 = 0,$$

де $\tilde{d}_0 = \tilde{d}_{01}$ – зображення за Лапласом густини струму в обмотці збудження при $r_1 \leq r \leq r_2$ і $z_1 \leq z \leq z_2$, а в іншій частині другої області $\tilde{d}_0 = 0$; γ і μ – питома електрична провідність і абсолютна магнітна проникність третьої і четвертої областей; μ_0 – магнітна стала.

У випадку надпровідного екрана нормальна складова магнітної індукції на поверхні екрана дорівнює нулю, тобто крайові умови виражаються співвідношеннями:

$$\begin{aligned} \frac{1}{r} \left(\frac{\partial (r \tilde{A}_5)}{\partial r} \right)_{z=0} &= \frac{1}{r} \left(\frac{\partial (r \tilde{A}_6)}{\partial r} \right)_{z=0} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial (r \tilde{A}_1)}{\partial r} \right)_{z=H} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial (r \tilde{A}_2)}{\partial r} \right)_{z=H} = \\ &= - \left(\frac{\partial \tilde{A}_2}{\partial z} \right)_{r=R} = - \left(\frac{\partial \tilde{A}_4}{\partial z} \right)_{r=R} = - \left(\frac{\partial \tilde{A}_6}{\partial z} \right)_{r=R} = 0. \end{aligned}$$

Це означає, що на поверхні екрана векторний потенціал дорівнює нулю:

$$(\tilde{A}_5)_{z=0} = (\tilde{A}_6)_{z=0} = (\tilde{A}_1)_{z=H} = (\tilde{A}_2)_{z=H} = (\tilde{A}_2)_{r=R} = (\tilde{A}_4)_{r=R} = (\tilde{A}_6)_{r=R} = 0.$$

Крім цього, у досліджуваному просторі ($0 \leq r \leq R$, $0 \leq z \leq H$) векторний потенціал повинен бути обмеженим.

Зазначених крайових умов дотримано при розкладі шуканого розв'язку рівнянь (1) і густини струму збудження у подвійний ряд: ряд Фур'є–Бесселя за координатою r і синусний ряд Фур'є за координатою z , тобто для будь-якої області (m)

$$\tilde{A}_m = \tilde{d}_{01} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} C_{mik} J_1(n_i r) \sin(m_k z); \quad (2)$$

$$\tilde{d}_0 = \tilde{d}_{01} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} a_{i1} b_{k01} J_1(n_i r) \sin(m_k z), \quad (3)$$

де J_1 – функція Бесселя першого роду першого порядку; $n_i = I_i/R$; $m_k = kp/H$; $I_1, I_2, \dots, I_i, \dots$ – корені рівняння $J_1(I) = 0$; a_{i1} – коефіцієнт ряду Фур'є–Бесселя функції $f_1(r) = 1$ при $r_1 \leq r \leq r_2$ і $f_1(r) = 0$ при $0 \leq r \leq r_1$ і $r_2 \leq r \leq R$, розкладеної у проміжку $(0, R)$; b_{k01} – коефіцієнт ряду Фур'є функції $f_2(z) = 1$ при $z_1 \leq z \leq z_2$ і $f_2(z) = 0$ при $0 \leq z \leq z_1$ і $z_2 \leq z \leq H$, розкладеної у проміжку $(0, H)$. Тоді

$$a_{i1} = \int_0^R f_1(r) J_1(n_i r) r dr / \|J_1\|^2 = \frac{2Y_1}{R^2 J_0^2(I_i)}; \quad (4)$$

$$b_{k01} = \frac{2}{pk} (\cos m_k z_1 - \cos m_k z_2) = \frac{2}{H m_k} (\cos m_k z_1 - \cos m_k z_2) = \frac{4}{pk} \sin m_k \frac{z_1 + z_2}{2} \sin m_k \frac{z_2 - z_1}{2}, \quad (5)$$

де J_0 – функція Бесселя першого роду нульового порядку;

$$Y_1 = \int_0^R f_1(r) J_1(n_i r) r dr = \int_{r_1}^{r_2} f_1(r) J_1(n_i r) r dr = \int_{r_1}^{r_2} J_1(n_i r) r dr =$$

$$= \frac{1}{n_i} \left\{ r_1 J_0(n_i r_1) - r_2 J_0(n_i r_2) + \frac{2}{n_i} [J_1(n_i r_2) - J_1(n_i r_1) + J_3(n_i r_2) - J_3(n_i r_1) + J_5(n_i r_2) - J_5(n_i r_1) + \dots] \right\} -$$

ряд, який швидко сходиться;

$$\|J_1\|^2 = \frac{R^2}{2} [J_1'(I_i)]^2 = \frac{R^2}{2} J_0^2(I_i) - \text{квадрат норми.}$$

Перетворений векторний потенціал магнітного поля первинного перетворювача за відсутності пластини і феромагнітного осердя приймається як частковий розв'язок неоднорідного диференційного рівняння і визначається виразом [9]:

$$\tilde{A}_0 = m_0 d_{01} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{a_{i1} b_{k01}}{n_i^2 + m_k^2} J_1(n_i r) \sin m_k z, \quad (6)$$

або: при $0 < z < z_1$

$$\tilde{A}_{01} = m_0 d_{01} \sum_{i=1}^{\infty} a_{i1} J_1(n_i r) \frac{1}{n_i^2} \left[\frac{\text{sh} n_i z [\text{ch} n_i (H - z_1) - \text{ch} n_i (H - z_2)]}{\text{sh} n_i H} \right];$$

при $z_1 < z < z_2$

$$\tilde{A}_{02} = m_0 d_{01} \sum_{i=1}^{\infty} a_{i1} J_1(n_i r) \frac{1}{n_i^2} \left[1 - \frac{\text{sh} n_i (H - z) \text{ch} n_i z_1 - \text{sh} n_i z \text{ch} n_i (H - z_2)}{\text{sh} n_i H} \right]; \quad (7)$$

при $z_2 < z < H$

$$\tilde{A}_{20} = m_0 d_{01} \sum_{i=1}^{\infty} a_{i1} J_1(n_i r) \frac{1}{n_i^2} \left[\frac{\text{sh} n_i (H - z) (\text{ch} n_i z_2 - \text{ch} n_i z_1)}{\text{sh} n_i H} \right].$$

Граничні умови між областями виражаються співвідношеннями на основі рівності нормальних складових векторів магнітної індукції, тобто самих векторних потенціалів і дотичних складових векторів напруженості магнітного поля:

$$\begin{aligned}
&\text{при } r = r_0 \text{ і } h_l \leq z \leq H \quad (\tilde{A}_1)_{r=r_0} = (\tilde{A}_2)_{r=r_0}, \text{ і } \frac{1}{m_1 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_1)}{\partial r} \right)_{r=r_0} = \frac{1}{m_0 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_2)}{\partial r} \right)_{r=r_0}; \\
&\text{при } r = r_0 \text{ і } d_3 \leq z \leq h_l \quad (\tilde{A}_3)_{r=r_0} = (\tilde{A}_4)_{r=r_0}, \text{ і } \frac{1}{m_3 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_3)}{\partial r} \right)_{r=r_0} = \frac{1}{m_4 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_4)}{\partial r} \right)_{r=r_0}; \\
&\text{при } r = r_0 \text{ і } 0 \leq z \leq d_3 \quad (\tilde{A}_5)_{r=r_0} = (\tilde{A}_6)_{r=r_0}, \text{ і } \frac{1}{m_5 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_5)}{\partial r} \right)_{r=r_0} = \frac{1}{m_6 r_0} \left(\frac{\partial(r\tilde{A}_6)}{\partial r} \right)_{r=r_0}; \\
&\text{при } z = h_1 \text{ і } 0 \leq r \leq r_0 \quad (\tilde{A}_1)_{z=h_1} = (\tilde{A}_3)_{z=h_1}, \text{ і } \frac{1}{m_1} \left(\frac{\partial\tilde{A}_1}{\partial z} \right)_{z=h_1} = \frac{1}{m_3} \left(\frac{\partial\tilde{A}_3}{\partial z} \right)_{z=h_1}; \\
&\text{при } z = h_1 \text{ і } r_0 \leq r \leq R \quad (\tilde{A}_2)_{z=h_1} = (\tilde{A}_4)_{z=h_1}, \text{ і } \frac{1}{m_2} \left(\frac{\partial\tilde{A}_2}{\partial z} \right)_{z=h_1} = \frac{1}{m_4} \left(\frac{\partial\tilde{A}_4}{\partial z} \right)_{z=h_1}; \\
&\text{при } z = d_3 \text{ і } 0 \leq r \leq r_0 \quad (\tilde{A}_3)_{z=d_3} = (\tilde{A}_5)_{z=d_3}, \text{ і } \frac{1}{m_3} \left(\frac{\partial\tilde{A}_3}{\partial z} \right)_{z=d_3} = \frac{1}{m_5} \left(\frac{\partial\tilde{A}_5}{\partial z} \right)_{z=d_3}; \\
&\text{при } z = d_3 \text{ і } r_0 \leq r \leq R \quad (\tilde{A}_4)_{z=d_3} = (\tilde{A}_6)_{z=d_3}, \text{ і } \frac{1}{m_4} \left(\frac{\partial\tilde{A}_4}{\partial z} \right)_{z=d_3} = \frac{1}{m_6} \left(\frac{\partial\tilde{A}_6}{\partial z} \right)_{z=d_3}.
\end{aligned} \tag{8}$$

Співвідношення (8) складають систему з 14 рівнянь і однозначно визначають довільні сталі коефіцієнти в загальних розв'язках рівнянь (1) для перетворених векторних потенціалів магнітного поля (2). Це означає, що векторні потенціали в усіх областях можна визначити за допомогою 14 розрахункових (фіктивних) струмів за певними розрахунковими моделями з однорідним середовищем. Треба зазначити, що при розрахунку магнітного поля в будь-якій області розрахункові струми можна розміщати тільки в сусідніх областях, бо вони повинні відповідати однорідному рівнянню для векторного потенціалу досліджуваної області. Тому в основу побудови розрахункових моделей покладемо такі положення:

1. Модель для розрахунку магнітного поля в будь-якій області охоплює той самий простір, що і реальна модель з неоднорідним (багатошаровим) середовищем, і відрізняється від останньої відсутністю (в усіх розрахункових моделях, крім моделі для області 2) реальних і наявністю розрахункових струмів з постійною густиною в межах кожної суміжної сусідньої області, а також однорідністю середовища в усьому просторі з властивостями тієї області, в якій досліджується магнітне поле.

2. Магнітне поле в області 2 обмотки збудження створюється реальним струмом збудження в цій області і розрахунковими струмами з постійною густиною в межах кожної суміжної сусідньої області в однорідному середовищі з властивостями m_0 і $g = 0$.

Аналогічно (3) розкладемо у подвійний ряд густини всіх розрахункових струмів:

$$\tilde{d}_{pmn} = \tilde{d}_{mn} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{i=1}^{\infty} a_{mn} b_{mn} J_1(n_i r) \sin(m_k z), \tag{9}$$

де індекс m визначає область, для якої визначається векторний потенціал, а індекс n – область, в якій розміщений додатковий струм;

$$b_{13} = b_{24} = b_{34} = b_{43} = b_{53} = b_{64} = \frac{2}{pk} (\cos m_k d_3 - \cos m_k h_1);$$

$$b_{12} = b_{21} = b_{31} = b_{42} = \frac{2}{pk} (\cos m_k h_1 - \cos m_k H); \quad b_{35} = b_{46} = b_{56} = b_{65} = \frac{2}{pk} (1 - \cos m_k d_3);$$

$$a_{12} = a_{34} = a_{56} = a_{24} = a_{42} = a_{46} = a_{64} = \frac{2Y_2}{R^2 J_0^2(I_i)};$$

$$a_{21} = a_{43} = a_{65} = a_{13} = a_{31} = a_{35} = a_{53} = \frac{2Y_3}{R^2 J_0^2(I_i)}; \quad Y_2 = \int_{r_0}^R J_1(n_i r) r dr; \quad Y_3 = \int_0^{r_0} J_1(n_i r) r dr.$$

З урахуванням розподілених густин струму збудження (3) і розрахункових струмів (9) знаходження загальних розв'язків рівнянь (1) зводиться до визначення часткових розв'язків таких неоднорідних рівнянь:

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \tilde{A}_m}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \tilde{A}_m}{\partial z^2} - \left(p g_m m_m + \frac{1}{r^2} \right) \tilde{A}_m = -m_m \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \Delta_{ikm} J_1(n_i r) \sin m_k z, \quad (10)$$

$$\begin{aligned} \text{де } m = 1, 2, \dots, 6; \quad \Delta_{ik1} &= (\tilde{d}_{12} a_{12} b_{12} + \tilde{d}_{13} a_{13} b_{13}); \quad \Delta_{ik2} = (\tilde{d}_{01} a_{i1} b_{k01} + \tilde{d}_{21} a_{21} b_{21} + \tilde{d}_{24} a_{24} b_{24}); \\ \Delta_{ik3} &= (\tilde{d}_{34} a_{34} b_{34} + \tilde{d}_{31} a_{31} b_{31} + \tilde{d}_{35} a_{35} b_{35}); \quad \Delta_{ik4} = (\tilde{d}_{43} a_{43} b_{43} + \tilde{d}_{42} a_{42} b_{42} + \tilde{d}_{46} a_{46} b_{46}); \\ \Delta_{ik5} &= (\tilde{d}_{56} a_{56} b_{56} + \tilde{d}_{53} a_{53} b_{53}); \quad \Delta_{ik6} = (\tilde{d}_{65} a_{65} b_{65} + \tilde{d}_{64} a_{64} b_{64}). \end{aligned} \quad (11)$$

Після підстановки (2) в (10) отримуємо:

$$C_{mik} = \frac{m_m \Delta'_{ikm}}{n_i^2 + m_k^2 + p g_m m_m}, \quad \text{де } \Delta'_{ikm} = \frac{\Delta_{ikm}}{d_{01}}.$$

Тоді вирази для перетворених векторних потенціалів у всіх областях набувають вигляду:

$$\tilde{A}_m = d_{01} \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{m_m \Delta'_{ikm}}{n_i^2 + m_k^2 + p g_m m_m} J_1(n_i r) \sin m_k z. \quad (12)$$

Розкриваючи граничні умови (8) на основі (12) з урахуванням того, що $p_m^2 = n_i^2 + p g_m m_m$; $g_2 = g_5 = g_6 = 0$; $m_2 = m_5 = m_6 = m_0$; $g_3 = g_4 = g$; $m_3 = m_4 = m$; $p_2 = p_5 = p_6 = n_i$; $p_1^2 = n_i^2 + p g_1 m_1$; $p_3^2 = p_4^2 = n_i^2 + p g m$, отримуємо систему із 14-ти рівнянь для визначення густин усіх розрахункових струмів, яка подається у додатку в журналі цього випуску.

Висновки

Отримані вирази для перетвореного за Лапласом векторного потенціалу магнітного поля екранованої кільцевої циліндричної котушки прямокутного поперечного перерізу зі струмом довільної форми, яка для збільшення чутливості і концентрації магнітного поля розміщена на циліндричному П-подібному феромагнітному осерді над об'єктом контролю у формі провідної феромагнітної пластини. Результати доцільно використати для визначення власних і взаємних основних і внесених індуктивностей накладного первинного вихрострумовевого перетворювача і їх чутливостей до параметрів об'єкта контролю.

1. Мартинов В. В. Спрощена модель інженерного розрахунку внесених активного та реактивного опорів при взаємодії вихрострумовевого перетворювача з контрольованим феромагнітним зразком / В. В. Мартинов, Д. В. Трушаков // Вісн. НУ «Львівська політехніка». – 2009. – № 654: Електротехнічні та електромеханічні системи. – С. 157–162. 2. Сандовский В. А. К расчету вихротокового преобразователя с броневым магнитодиэлектрическим сердечником // Дефектоскопия. – 1980. – № 1. – С. 96–102. 3. Учанін В. М. Математична модель вихрострумовевого датчика з магнітодіелектричним осердям над електропровідною пластинною / В. М. Учанін, Б. М. Колодій, Я. П. Кулинич // Фізичні методи та засоби контролю матеріалів та виробів. – Київ–Львів, 1998. – С. 18–20. 4. Учанін В. М. Дослідження впливу конструктивних факторів на індуктивність вихрострумовевого перетворювачів з феритовим осердям // Методи і прилади контролю якості. – 2007. –

№ 6. – С. 26–31. 5. Учанін В. М. Вплив рельєфу поверхні тріщини на сигнал вихрострумowego перетворювача / В. М. Учанін, М. І. Женіровський // Фіз.-хім. механіка матеріалів. – 2008. – № 2. – С. 104–106. 6. Учанін В. М. Інваріантний параметр ефективності вихрострумowych давачів дефектоскопії // Фіз.-хім. механіка матеріалів. – 2012. – № 3. – С. 131–135. 7. Burke S. K. Mutual impedance of air-cored coils above a conducting plate / S. K. Burke, M. E. Ibrahim // J. of Physics D: Appl. Physics. – 2004. – 37. – P. 1857–1868. 8. Шу Ли. Уменьшение чувствительности к влиянию зазора при контроле импульсным вихретоковым методом и использованием двухступенчатых дифференциальных датчиков / Ли Шу, Хуанг Сон-линь, Жао Вей, Ю Пенг // Дефектоскопия. – 2008. – № 2. – С. 84–93. 9. Яцун М. А. Чутливість характеристик власних загасаючих коливань перехідної напруги накладного вихрострумowego перетворювача над об'єктом контролю у формі пластини до її магнітної проникності і електричної провідності / М. А. Яцун, А. М. Яцун // Вісн. Нац. ун-ту «Львівська політехніка». – 2008. – № 615. – С. 176–181. 10. Яцун М. А. Власна і взаємна перехідні індуктивності накладного вихрострумowego перетворювача / М. А. Яцун, А. М. Яцун // Вісн. Нац. ун-ту «Львівська політехніка». – 2009. – № 654. – С. 280–285.