

**Zeitschrift:** Bulletin des Schweizerischen Elektrotechnischen Vereins  
**Herausgeber:** Schweizerischer Elektrotechnischer Verein ; Verband Schweizerischer Elektrizitätswerke  
**Band:** 13 (1922)  
**Heft:** 6

**Artikel:** Ein Beitrag zur Messung der Wicklungstemperatur an elektrischen Maschinen und Apparaten  
**Autor:** Täuber-Gretler, A.  
**DOI:** <https://doi.org/10.5169/seals-1059767>

#### Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

#### Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

#### Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

**Download PDF:** 17.02.2026

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

# SCHWEIZ. ELEKTROTECHNISCHER VEREIN

# BULLETIN

# ASSOCIATION SUISSE DES ÉLECTRICIENS

Erscheint monatlich,  
im Januar dazu die Beilage „Jahresheft“.

Alle den Inhalt des „Bulletin“ betreffenden Zuschriften  
sind zu richten an das

Generalsekretariat  
des Schweiz. Elektrotechnischen Vereins  
Seefeldstrasse 301, Zürich 8 — Telephon: Hottingen 7320,  
welches die Redaktion besorgt.

Alle Zuschriften betreffend Abonnement, Expedition  
und Inserate sind zu richten an den Verlag:

Fachschriften-Verlag & Buchdruckerei A.-G.  
Stauffacherquai 36/38 Zürich 4 Telephon Selnau 7016

Abonnementspreis (für Mitglieder des S. E. V. gratis)  
für Nichtmitglieder inklusive Jahresheft:  
Schweiz Fr. 20.—, Ausland Fr. 25.—  
Einzelne Nummern vom Verlage Fr. 2.— plus Porto.

Ce bulletin paraît mensuellement. — „L'Annuaire“ est  
distribué comme supplément dans le courant de janvier.

Prière d'adresser toutes les communications concernant  
la matière du „Bulletin“ au

Secrétariat général  
de l'Association Suisse des Electriciens  
Seefeldstrasse 301, Zurich 8 — Telephon: Hottingen 7320  
qui s'occupe de la rédaction.

Toutes les correspondances concernant les abonnements,  
l'expédition et les annonces, doivent être adressées à l'éditeur

Fachschriften-Verlag & Buchdruckerei S. A.  
Stauffacherquai 36/38 Zurich 4 Téléphone Selnau 7016

Prix de l'abonnement annuel (gratuit pour les membres de  
l'A. S. E.), y compris l'Annuaire Fr. 20.—  
pour la Suisse, Fr. 25.— pour l'étranger.  
L'éditeur fournit des numéros isolés à Fr. 2.— port en plus.

XIII. Jahrgang  
XIII<sup>e</sup> Année

Bulletin No. 6

Juni 1922  
Juin

## Ein Beitrag zur Messung der Wicklungstemperatur an elektrischen Maschinen und Apparaten.

Von dipl. Ing. A. Täuber-Gretler, Männedorf.

Der ständigen Kontrolle der Wicklungstemperaturen von im Betriebe befindlichen elektrischen Maschinen und Apparaten wurde in den letzten Jahren eine vermehrte Bedeutung beigemessen. Der Umstand, dass in den meisten Fällen in den Wicklungen, also gerade im empfindlichsten Teile, die höchsten Temperaturanstiege zu erwarten sind, erfordert, dass in erster Linie hier Temperatur-Messtellen vorzusehen sind, wenn man das thermische Verhalten einer Maschine oder eines Transformators während des Betriebs verfolgen will.

In Ermangelung einer geeigneten Messeinrichtung hatte man sich früher damit begnügen müssen, etwa die Temperatur im Statoreisen von Generatoren und im Oel von Transformatoren zu messen, um sich daraus ein Urteil zu bilden über den Erwärmungszustand in den betreffenden Wicklungen. Der Nutzen, den dies für eine rationelle Ausnützung der Leistungsfähigkeit brachte, war jedoch nur ein beschränkter, indem die gemessenen Temperaturen infolge der schlechten Wärmeleitfähigkeit des Isoliermaterials und der thermischen Trägheit der Metallmassen kein Urteil zuließen über die Größenordnung der jeweiligen Wicklungstemperaturen.

Die direkte Messung der Wicklungstemperatur wird erschwert durch die Notwendigkeit, das Uebertreten der Betriebsspannung auf die Temperatormesseinrichtung zu verhindern. Flüssigkeits- oder Gasthermometer lassen sich in besondern Fällen wohl verwenden, etwa in der Weise, dass das Gefäss mit dem expandierenden Medium zwischen zwei Windungen der äusseren Wicklung eines Transformators eingebaut und das Anzeigeinstrument auf einem Durchführungsisolator montiert wird, um aus sicherer Entfernung abgelesen zu werden. Eine derartige Anordnung ist von der Firma Brown Boveri & Co., Baden, angegeben worden.<sup>1)</sup>

<sup>1)</sup> Siehe z. B. das Franz. Pat. Nr. 528 584 vom 14. Dez. 1920.

Da in der Regel die Fernmeldung der zu messenden Temperatur erwünscht ist, so lag es nahe, das elektrische Widerstandsthermometer, welches sich seit Jahren für technische Messungen bewährt hat, ebenfalls zur Messung von Wicklungstemperaturen zu verwenden. Um dasselbe für den vorliegenden Zweck brauchbar zu machen, war erforderlich, die Messeinrichtung in einwandfreier Weise vor dem Uebertritt der Spannung in der Wicklung zu schützen, ohne damit die Zuverlässigkeit der Messung in Frage zu stellen.

Eine grundsätzlich gute Lösung wurde zuerst von der General Electric Co., Schenectady veröffentlicht.<sup>1)</sup> Die beschriebene Messeinrichtung gründet sich auf das Widerstandsthermometer in der Brückenschaltung, mit dem Unterschied, dass zu dessen Speisung Wechselstrom statt Gleichstrom verwendet wird und dass das Messelement nicht direkt einen Zweig der Brücke bildet, sondern über einen kleinen Transformator an diese angeschlossen wird. Der Transformator ist hinsichtlich Isolation der Betriebsspannung angepasst und hat somit den Zweck, die Messeinrichtung gegen das Uebertreten derselben zu schützen.

Ein ähnliches Widerstandsthermometer mit einem derartigen Schutztransformator hat auch die Firma Siemens & Halske, Berlin, ausgebildet.<sup>2)</sup> Das Instrument ist nach der Differentialmethode geschaltet, welche dem Brugerschen Kreuzspul-Ohmmeter zugrunde liegt.

Die zweiterwähnte Messeinrichtung zeichnet sich durch die Unabhängigkeit von Änderungen der Speisespannung, sowie durch erheblich geringeren Effektverbrauch im Messelement aus.

Die Firma Trüb, Täuber & Co., Zürich, hat in den letzten Jahren ebenfalls ein Widerstandsthermometer durchgebildet, welches auf der Brückenschaltung unter Verwendung eines Schutztransformators beruht. Die praktische Ausführung begleitete verschiedenen Schwierigkeiten, welche messtechnisch interessante Probleme darstellten, so dass es sich rechtfertigen darfte, hierüber ins Einzelne gehend zu berichten.

Für die Wahl der Messmethode im allgemeinen und des Anzeigeinstruments insbesondere waren die nachfolgend aufgeführten Anforderungen massgebend, die an eine derartige Messeinrichtung gestellt werden müssen.

1. Das Anzeigeinstrument muss zuverlässig sein; es soll ein hinreichendes Drehmoment aufweisen, um als technisches Instrument gelten zu können. Die zu messenden Temperaturen sollen ohne zeitliche Verzögerung richtig gemessen werden können.

2. Die Messmethode soll so empfindlich sein, dass der Skalenbereich nicht mehr als  $120 - 150^{\circ}$  Celsius zu umfassen braucht.

3. Der Effektverbrauch im Messelement soll tunlichst niedrig gehalten werden, damit die Abmessungen desselben so klein gewählt werden können, dass der Einbau des Elements auch in schmale Nuten möglich ist, ohne dabei eine merkliche Eigenerwärmung mit in den Kauf nehmen zu müssen.

4. Die Messresultate sollen unabhängig sein von Schwankungen der Speisespannung und deren Periodenzahl, wie sie in Zentralen etwa vorkommen.

5. Änderungen der Raumtemperatur dürfen sowohl die Konstante des Instruments als auch den Zustand der Brücke nicht beeinflussen.

6. Der Schutztransformator (der in der Regel in unmittelbarer Nähe der Maschine oder des Transformators aufgestellt wird) soll durch Streufelder und durch stromführende Leitungen nicht derart beeinflusst werden, dass dadurch die Messresultate gefälscht werden.

Um namentlich den Bedingungen 1–3 zu genügen, musste ein Instrument mit eisengeschlossenem Kraftlinienweg und separater Felderregung vorgesehen werden.

<sup>1)</sup> Montsinger and Childs, Temperature Indicator for Transformer Windings, General Electric Review. Vol. XXI., Juni 1918.

<sup>2)</sup> Keinath, Temperatur-Ueberwachung in Kraftwerken E. T. Z. 1921, H. 18, S. 459.

In Fig. 1 ist das Prinzipschema dargestellt, nach welchem die Messeinrichtung ausgeführt wird. Zwei der vier Zweige, welche die Wechselstrombrücke bilden, bestehen aus den beiden sekundären Wicklungshälften  $B_1$  und  $B_2$  eines kleinen Transformators (wir wollen ihn Brückentransformator nennen), dessen primäre Wicklung von einer Wechselspannung von beispielsweise 110 Volt bei 50 Perioden pro Sekunde gespeist werde.

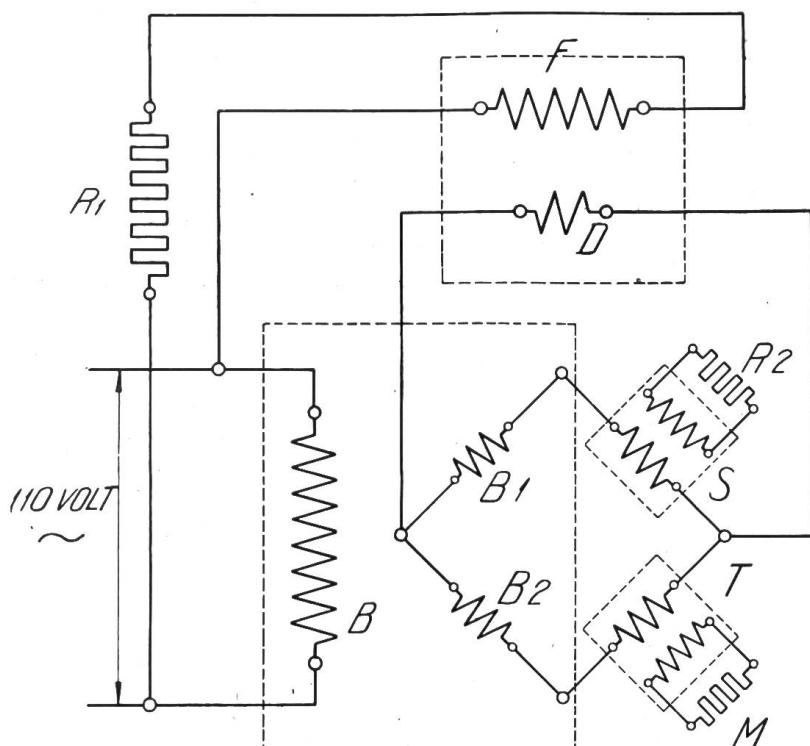


Fig. 1

$F$	= Feldwicklung } des Anzeige-Instrumentes,
$D$	= Drehspule }
$B$	= Brückentransformator,
$B_1$ u. $B_2$	= Sekundäre Wicklungshälften des Brückentransformators,
$R_1$	= Vorschaltwiderstand,
$T$	= Schutztransformator,
$S$	= Drosselpule,
$R_2$	= Widerstand für die Abstimmung der Brücke,
$M$	= Messelement.

eingetreten werden. Wir untersuchen zunächst das Verhalten der Brücke, wenn sich der Widerstand des Messelements  $M$  ändert. Jede Zu- oder Abnahme desselben beeinflusst die Gesamtimpedanz des Schutztransformators, während die Impedanzen der übrigen Zweige der Brücke in erster Annäherung als konstant angesehen werden können.

Die Messung der Temperatur beruht also auf der Beobachtung einer mit dieser sich ändernden Impedanz.

Das Anzeigegerät, bestehend aus der Drehspule  $D$  und der über den Vorschaltwiderstand  $R_1$  direkt an die Speisespannung angeschlossenen Feldwicklung  $F$ , sei vorerst abgeschaltet. Um die Potentialdifferenz zwischen den Endpunkten der Brückendiagonale in Funktion der Sekundärspannung des Brückentransformators und der Impedanzen des Schutztransformators und der Drosselpule darzustellen, gehen wir aus vom Potentialdiagramm der Brücke.

In Fig. 2 bedeuten  $\overline{AO}$  und  $\overline{OB}$  die Spannungen der sekundären Wicklungshälften des Brückentransformators. Sie sind in Phase und Grösse einander gleich.

<sup>1)</sup> H. Abraham, Principe de nouveaux appareils à courants alternatifs, Journal de physique, 5<sup>me</sup> série, Tome I, p. 264, 1911.

Wicklung von einer Wechselspannung von beispielsweise 110 Volt bei 50 Perioden pro Sekunde gespeist werde. Die beiden andern Zweige werden aus dem Schutztransformator  $T$  und der Drosselpule  $S$  gebildet. Beide besitzen eine Sekundärwicklung. An diejenige des Schutztransformators ist das Messelement  $M$ , ein induktionsfreier Widerstand, angeschlossen, währenddem die Sekundärwicklung der Drosselpule mit einem ebenfalls induktionsfreien Widerstand  $R_2$  aus einem Material mit verschwindend kleinem Temperaturkoeffizienten verbunden ist. Das Anzeigegerät ist ein Wechselstrom-Drehspulgalvanometer nach der Art wie sie H. Abraham, Paris, beschrieben hat.<sup>1)</sup> Da sich über die Wirkungsweise dieser Gattung von Instrumenten in der Literatur nur kurze Mitteilungen finden, welche zudem wenig bekannt sind, so soll in den nachfolgenden theoretischen Betrachtungen auch hierauf näher

$\overline{AC}$  und  $\overline{CB}$  seien die Spannungsabfälle des Schutztransformators bzw. der Drosselpule. Dieselben sind im allgemeinen in Phase und Grösse von einander verschieden. Die Strecke  $\overline{CO}$  stellt demnach die Potentialdifferenz in der Brückendiagonale dar.

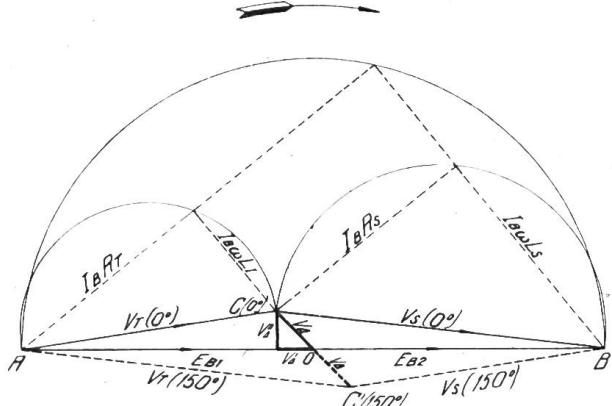


Fig. 2

Aendert sich die Impedanz des Schutztransformators, so verschiebt sich auch die Lage des Punktes  $C$ . Die Brücke sei so abgestimmt, dass für eine bestimmte Temperatur innerhalb der in Betracht fallenden Grenzwerte die beiden Impedanzen einander gleich werden; dann geht die Kurve, auf welcher sich  $C$  bewegt, durch  $O$ . Der Punkt  $C$  entspreche dem untern Grenzwert, z. B.  $0^{\circ}$  Celsius, der Punkt  $C'$  dem obern, z. B.  $150^{\circ}$  Celsius des Messbereiches.

Es mögen nunmehr bedeuten:

$E_{B1} = E_{B2} = E_B$  die Spannung je einer sekundären Wicklungshälfte des Brückentransformators,

$V_T$  der Spannungsabfall des Schutztransformators,

$V_T^I$  die Komponente von  $V_T$  in Richtung von  $E_B$ ,

$V_T^{II}$  die Komponente von  $V_T$  senkrecht zu  $E_B$ ,

$V_s$  der Spannungsabfall der Drosselpule,

$V_A$  die Potentialdifferenz in der Brückendiagonale,

$V_A^I$  die Komponente von  $V_A$  in Richtung von  $E_B$ ,

$V_A^{II}$  die Komponente von  $V_A$  senkrecht zu  $E_B$ ,

$R_T$  und  $L_T$  der Verlustwiderstand bzw. der Selbstinduktionskoeffizient des Schutztransformators,

$R_s$  und  $L_s$  der Verlustwiderstand bzw. der Selbstinduktionskoeffizient der Drosselpule,

$I_B$  der Brückstrom,

$\omega = 2\pi f$  die Kreisfrequenz,

$i = \sqrt{-1}$

In symbolischer Schreibweise ist dann:

$V_T = I_B (R_T + j \omega L_T)$  wobei

$$I_B = \frac{2 E_B}{(R_T + R_s) + j \omega (L_T + L_s)} \quad \text{somit} \quad V_T = 2 E_B \frac{R_T + j \omega L_T}{(R_T + R_s) + j \omega (L_T + L_s)}$$

Reelle und imaginäre Glieder getrennt,

$$V_T^I = 2 E_B \frac{R_T (R_T + R_s) + \omega^2 L_T (L_T + L_s)}{(R_T + R_s)^2 + \omega^2 (L_T + L_s)^2} \quad \text{und} \quad (1)$$

$$V_T^{II} = 2 E_B \frac{\omega [L_T (R_T + R_s) - R_T (L_T + L_s)]}{(R_T + R_s)^2 + \omega^2 (L_T + L_s)^2} \quad (2)$$

Aus dem Diagramm ist ersichtlich, dass

$$V_A^I = E_B - V_T^I \quad \text{und} \quad V_A^{II} = V_T^{II} \quad \text{also} \quad V_A = (E_B - V_T^I) + j V_T^{II}$$

Die Werte von (1) und (2) darin eingesetzt ergibt

$$V_A = 2 E_B \left\{ 1 - \frac{R_T(R_T + R_S) + \omega^2 L_T(L_T + L_S)}{(R_T + R_S)^2 + \omega^2(L_T + L_S)^2} + j\omega \frac{L_T(R_T + R_S) - R_T(L_T + L_S)}{(R_T + R_S)^2 + \omega^2(L_T + L_S)^2} \right\} \quad (3)$$

Aus der Struktur dieses Ausdruckes lässt sich zunächst erkennen, dass  $V_A$  um so grösser wird, je ungleicher  $R_T$  und  $R_S$  bzw.  $L_T$  und  $L_S$  sind. Im besondern wird  $V_A = 0$  wenn  $R_T = R_S$  und  $L_T = L_S$ . Um sich ein vollständigeres Bild über den Einfluss einer Änderung des Widerstandes des Messelementes auf die Potentialdifferenz  $V_A$  machen zu können, werden  $R_T$  und  $L_T$  in Funktion des Messelement-Widerstandes  $R_M$  ausgedrückt.

Der Verlustwiderstand  $R_T$  setzt sich zusammen aus einem den Eisenverlusten äquivalenten Teilbetrag  $R_{Fe}$ , dem Widerstand der primären Wicklung  $R_{Cu}$  und einem von  $R_M$  abhängigen Restbetrag, den wir einstweilen als  $f_1(R_M)$  einführen. Das analoge gilt für die Zusammensetzung des Selbstinduktionskoeffizienten  $L_T$ . Wir können denselben definieren als Summe zweier Glieder  $L_1$  und  $f_2(R_M)$ . Demnach ist:

$$R_T = R_{Fe} + R_{Cu} + f_1(R_M) \quad \text{und} \quad (4)$$

$$L_T = L_1 + f_2(R_M) \quad (5)$$

Da  $V_T$  verschiedene Werte annehmen kann, so wird auch die Induktion im Eisenkern variieren und  $R_{Fe}$  sowohl als  $L_1$  sind strenggenommen keine konstanten Grössen. Es handelt sich jedoch bei dem in Betracht gezogenen Messbereich um sehr kleine Änderungen von  $V_T$  und der zugehörigen Induktionen, so dass wir diese Ungenauigkeit im Interesse einer klareren Uebersicht bestehen lassen dürfen. Aus demselben Grunde wollen wir auch vom Einfluss der Streuung absehen. Wir gehen aus von den allgemeinen Zustandsgleichungen des Transformators  $I$ , welche in symbolischer Schreibweise lauten:

$$V_T = J_B (R_{Fe} + R_{Cu} + j\omega L_1) + jJ_M \omega M_T \quad (6)$$

$$- jJ_B \omega M_T = J_M (R_2 + R_M + j\omega L_2) \quad (7)$$

Im Diagramm Fig. 3 sind diese Beziehungen graphisch erläutert. Es bedeuten:

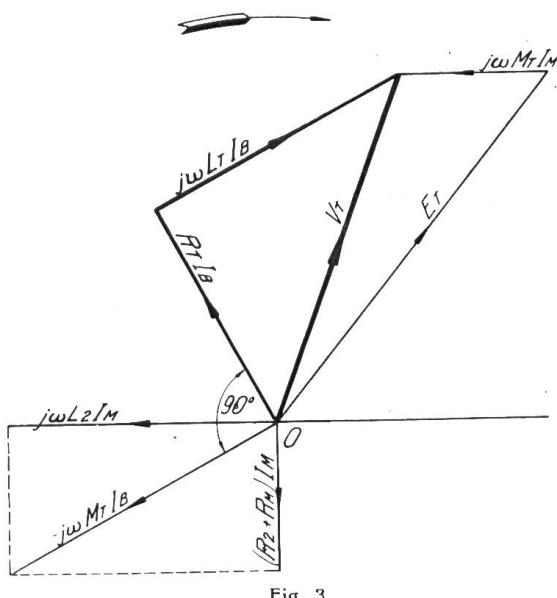


Fig. 3

- $J_M$  der Strom im Messelement,
- $L_1$  der Selbstinduktionskoeffizient der Primärwicklung,
- $R_2$  der ohmsche Widerstand der Sekundärwicklung,
- $L_2$  der Selbstinduktionskoeffizient der Sekundärwicklung und
- $M_T$  der Koeffizient der gegenseitigen Induktion.

Aus Gleichung (6) werde  $J_M$  eliminiert:

$$J_M = \frac{-j J_B \omega M_T}{R_2 + R_M + j\omega L_2}$$

im zweiten Glied von (6) eingesetzt:

$$j J_M \omega M_T = \frac{J_B (\omega M_T)^2}{R_2 + R_M + j\omega L_2}$$

$$= J_B \left\{ \frac{(R_2 + R_M)(\omega M_T)^2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} - j \frac{(\omega M_T)^2 \omega L_2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} \right\}$$

und schliesslich

$$V_T = J_B \left\{ R_{Fe} + R_{Cu} + \frac{(R_2 + R_M) (\omega M_T)^2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} + j \left[ \omega L_1 - \frac{(\omega M_T)^2 \omega L_2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} \right] \right\} \quad (8)$$

folglich werden

$$R_T = R_{Fe} + R_{Cu} + \frac{(R_2 + R_M) (\omega M_T)^2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} \quad \text{und} \quad (9)$$

$$L_T = L_1 - \frac{(\omega M_T)^2 L_2}{(R_2 + R_M)^2 + (\omega L_2)^2} \quad (10)$$

Aus Gleichung (9) und (10) ist ersichtlich, dass der Einfluss von  $R_M$  auf  $R_T$  um so grösser wird, je weniger die primären Verlustwiderstände  $R_{Fe}$  und  $R_{Cu}$  ins Gewicht fallen und je kleiner die Reaktanz  $\omega L_2$  gegenüber dem Widerstand  $R_M$  ist.  $R_2$  kann ohne Schwierigkeit so niedrig gewählt werden, dass er nur einen Bruchteil von einigen Prozenten von  $R_M$  ausmacht. Dagegen wird  $R_{Fe}$  selbst bei Verwendung von hochlegiertem Blech und sorgfältigster Herstellung des Kerns nicht unter gewisse Beträge reduziert werden können, welche hauptsächlich bestimmt werden durch die Induktion und die für die Isolation erforderlichen Abmessungen.

Die Verwendung eines Schutztransformators vermindert somit die Empfindlichkeit der Messeinrichtung und veranlasst dadurch den Effektverbrauch im Messelement entsprechend höher zu wählen.

Wir gehen nun dazu über das Zusammenwirken des Anzeigegeräts mit der Brücke zu untersuchen. Es sei vorausgeschickt, dass das bewegliche System keinen nennenswerten mechanischen Richtkräften unterworfen ist. (Das von den beiden Stromzuführungsbändchen ausgeübte Drehmoment ist ausserordentlich gering und kann vernachlässigt werden.) Es weist daher im stromlosen Zustande keine bestimmte Ruhelage auf. Der Zeiger steht senkrecht zur Ebene der Drehspule, dieselbe hat die Richtung der Feldkraftlinien wenn der Zeiger über der Skalenmitte steht.

Um den Rechnungsgang einfach zu gestalten soll angenommen werden, dass sich  $V_A$  durch das Anschliessen der Drehspule nicht ändere.

Wir bezeichnen mit:

$R_B$  und  $L_B$  den Widerstand und den Selbstinduktionskoeffizienten der Brücke bezogen auf die Endpunkte der Brückendiagonale,

$M_D$  den Koeffizienten der gegenseitigen Induktion zwischen Feld und Drehspule bezogen auf die Lage, in welcher die Ebene der Drehspule senkrecht steht zur Richtung der Feldkraftlinien,

$R_F$  und  $L_F$  den Widerstand und den Selbstinduktionskoeffizienten des Feldstromkreises,

$I_F$  den Strom in der Feldwicklung,

$\Phi_F$  den wirksamen magnetischen Kraftfluss,

$\varphi_F$  den Phasenverschiebungswinkel zwischen  $I_F$  und  $E_B$ ,

$V_A^{III}$  die Komponente von  $V_A$  in Richtung von  $I_F$ ,

$V_A^{IV}$  die Komponente von  $V_A$  senkrecht zu  $I_F$ ,

$I_D$  den Strom in der Drehspule,

$I_D^I$  die Komponente von  $I_D$  in Richtung von  $I_F$ ,

$I_D^{II}$  die Komponente von  $I_D$  senkrecht zu  $I_F$ .

Die Zahl der die Drehspule durchsetzenden Feldkraftlinien ist für den in Betracht fallenden Ausschlagsbereich proportional dem Winkel  $\alpha$  den die Spulenebene mit

deren Richtung einschliesst. (Die Drehspule bewegt sich in einem gleichförmigen Luftspalt.) Ist  $\alpha = 0$  so wird  $M_D$  ebenfalls zu Null.  $M_D \cdot \alpha$  ist somit der dem Ablenkungswinkel  $\alpha$  zugehörige Koeffizient der gegenseitigen Induktion.

Die in der Drehspule induzierte  $EMK$  ist dann:

$$E_D = \pm \omega M_D \alpha \cdot \Phi_F \quad (11)$$

$E_D$  wechselt das Vorzeichen beim Durchgang der Drehspule durch die Mittellage.

An den Endpunkten der Brückendiagonale wirken jetzt die Potentialdifferenz  $V_A$  und die  $EMK$  der Drehspule  $E_D$ , welche im allgemeinen nach Grösse und Phase von einander verschieden sind. Sie bilden eine resultierende Spannung  $E_R$ , welche den Strom  $I_D$  verursacht. (Siehe das Diagramm Fig. 4)

Für eine beliebige Lage der Drehspule wird

$$I_D = \frac{V_A^{III} + j(V_A^{IV} - \omega M_D \alpha \Phi_F)}{R_B + j\omega L_B}$$

oder, nach Trennung der reellen und imaginären Glieder

$$I_D = \frac{R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV} - \omega^2 M_D \alpha L_B \Phi_F + j(R_B V_A^{IV} - \omega L_B V_A^{III} - R_B \omega M_D \alpha \Phi_F)}{R_B^2 + \omega^2 L_B^2} \quad (12)$$

worin

$$V_A^{III} = V_A^I \cos \varphi_F - V_A^{II} \sin \varphi_F \quad \text{und} \quad V_A^{IV} = V_A^{II} \cos \varphi_F + V_A^I \sin \varphi_F$$

Die elektrodynamische Kraftwirkung wird dann zu Null wenn  $I_D^I$ , die Stromkomponente in Richtung von  $I_F$  verschwindet. Aus dieser Bedingung leitet sich die Grösse des jeweiligen Ablenkungswinkels  $\alpha$  ab. Es gilt somit die Gleichgewichtsbedingung

$$R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV} - \omega^2 M_D \alpha L_B \Phi_F = 0 \quad (13)$$

aus welcher folgt

$$\alpha = \frac{R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV}}{\omega^2 M_D L_B \Phi_F} \quad (14)$$

$$\alpha = \frac{(R_B V_A^I + \omega L_B V_A^{II}) \cos \varphi_F + (\omega L_B V_A^I - R_B V_A^{II}) \sin \varphi_F}{\omega^2 M_D L_B \Phi_F} \quad (14a)$$

Aus dem Diagramm Fig. 4 ist ohne weiteres ersichtlich, dass der Ausschlag solange zunehmen muss, bis  $E_R$  eine solche Lage und Grösse hat, dass der dadurch bedingte Strom  $I_D$  senkrecht steht zur Feldrichtung. Jede Ablenkung des beweglichen Systems aus dieser Lage, etwa durch eine äussere mechanische Kraft, verändert Grösse und Phase von  $E_R$ , so dass eine von Null verschiedene Stromkomponente  $I_D^I$  auftritt. Diese Komponente bildet mit  $\Phi_F$  ein Drehmoment, welches das Bestreben hat, das bewegliche System in die vorige Gleichgewichtslage zurückzuführen. Aendert sich der Zustand in der Brücke, so nehmen  $V_A^{III}$  und  $V_A^{IV}$  entsprechende Werte an und der Winkel  $\alpha$  nimmt, wie aus (14) hervorgeht, zu oder ab. Befindet sich die Brücke im Gleichgewicht, so dass  $V_A^{III} = V_A^{IV} = 0$  so wird auch  $\alpha = 0$ , das bewegliche System geht in die Mittellage zurück. Aendert  $V_A$  das Vorzeichen, so erfolgt die Ablenkung, bezogen auf die Mittellage, nach der entgegengesetzten Seite. Die

Empfindlichkeit bei gegebenem  $V_A$  wird um so grösser je kleiner der Kraftfluss im Feld ist. Man hat es also bequem in der Hand, durch Verändern des Vorschaltwiderstandes  $R_1$  die erforderliche Empfindlichkeit einzustellen. Mitbestimmend sind jedoch auch die Faktoren, welche im Zähler enthalten sind. Man wird durch geeignete Wahl der Konstanten der Brückenzweige und der Drehspule von vornehmlich hierauf

Bedacht zu nehmen haben. Wie aus (14a) ersichtlich ist, spielt dabei auch der Phasenwinkel  $\varphi_F$  eine wesentliche Rolle.

Von besonderem Interesse sind zwei Grenzfälle, auf die noch hingewiesen sei.

Da  $L_B$  in (14) im Nenner enthalten ist und es möglich ist, etwa durch Anwendung einer passenden Kapazität  $L_B$  zu Null zu machen, so entsteht die Frage nach dem Verhalten des Instruments wenn  $L_B = 0$ , denn dann verliert der Ausdruck (14) seine mathematische Bedeutung. Dem Diagramm ist zu entnehmen, dass in diesem Falle  $I_D$  in Phase mit  $E_R$  ist. Ist  $E_R$  um einen von  $90^\circ$  verschiedenen Winkel gegen  $I_F$  verschoben, so kann die Komponente  $I_D'$  bei keiner Lage des beweglichen Systems zu Null werden. Es bleibt somit ein Drehmoment bestehen, welches die Drehspule so lange zu drehen sucht, bis bewegliches und

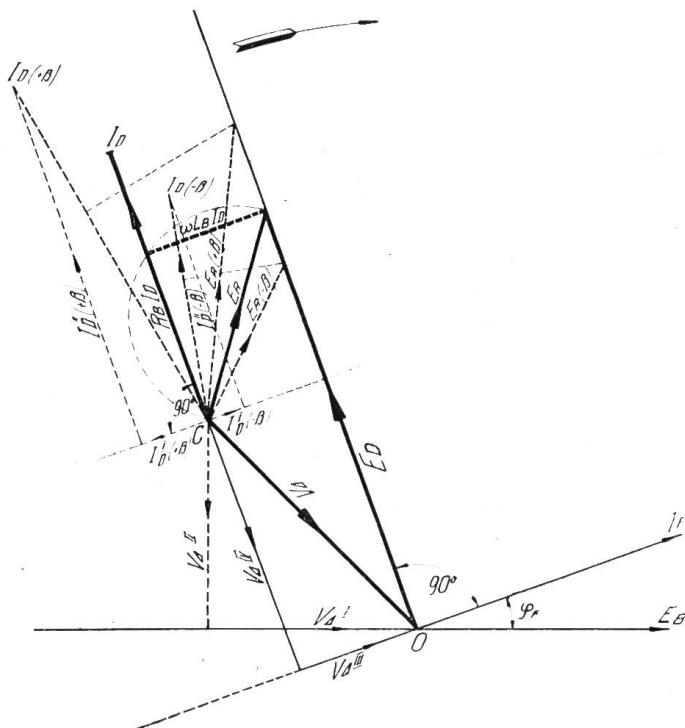


Fig. 4

festes Feld dieselbe Richtung haben. Das Instrument verliert seine charakteristische Eigenschaft und verhält sich wie ein gewöhnliches Elektrodynamometer. Steht im besonderen  $E_R$  senkrecht auf  $I_F$ , so wird allerdings das Drehmoment zu Null und zwar für jede Lage der Drehspule; das Gleichgewicht wird somit indifferent.

Der zweite Grenzfall tritt ein, wenn  $V_A^{III} = 0$ , d. h. wenn  $V_A$  gegenüber  $I_F$  um  $90^\circ$  phasenverschoben ist. Setzen wir den Ausdruck (14) für  $a$  in (12) ein, so erhalten wir:

$$I_D^{II} = \frac{R_B V_A^{IV} - \omega L_B V_A^{III} - \frac{R_B}{\omega L_B} (R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV})}{R_B^2 + \omega^2 L_B^2} \quad (15)$$

woraus für  $V_A^{III} = 0$  folgt:

$$I_D^{II} = 0 \quad (16)$$

Die Drehspule ist in jeder Gleichgewichtslage stromlos,  $V_A$  wird durch  $E_D$  kompensiert.

Für die praktische Bewertung des Instruments bleibt noch dessen Drehmoment zu untersuchen. Ist  $K_1$  die Konstante des Instruments, so ist das Drehmoment

$$\mathcal{M} = K_1 I_D^I \Phi_F = K_1 \Phi_F (R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV} - \omega^2 M_D a L_B \Phi_F) \quad (17)$$

Denkt man sich das bewegliche System aus seiner Gleichgewichtslage um den Winkel  $\beta$  abgelenkt, so kann die Drehmomentgleichung wie folgt geschrieben werden:

Es ist zunächst für die Gleichgewichtslage nach (13)

$$R_B V_A^{III} + \omega L_B V_A^{IV} = \omega^2 M_D a L_B \Phi_F$$

Dieser Ausdruck ist für ein und denselben Zustand der Brücke konstant. Der totale Ablenkungswinkel aus der Mittellage ist nun  $a + \beta$ . (Die beiden Vorzeichen vor  $\beta$  bedeuten, dass das bewegliche System in gleicher oder entgegengesetzter Richtung wie der Ausschlag  $a$  erfolgte, abgelenkt werden kann. Somit wird:

$$\mathcal{M} = \pm K_1 \omega^2 M_D L_B \Phi_F^2 \beta$$

oder, wenn wir in die Konstante  $K$  auch  $\omega^2 M_D L_B$  einbeziehen:

$$\mathcal{M} = \pm K \Phi_F^2 \beta \quad (18)$$

d. h. bei gegebenem Ablenkungswinkel  $\beta$  ist das Drehmoment proportional dem Quadrat der Induktion im Feld. Dagegen ist die Empfindlichkeit, wie oben gezeigt wurde  $\Phi_F$  umgekehrt proportional. Wir können also dieselbe nicht beliebig steigern, ohne das Drehmoment in unzulässiger Weise zu schwächen.

Der Einfluss von Änderungen der Speisespannung und deren Periodenzahl auf die Angaben des Instrumentes lässt sich analytisch nicht übersichtlich darstellen. Unter Berücksichtigung des Umstandes, dass die Brückenzweige Eisen enthalten, ist zu ersehen, dass sowohl bei Spannungs- als Periodenänderungen die Verlustwiderstände und Reaktanzen nicht konstant sind. Diese ändern sich vielmehr nicht linear mit der Induktion im Eisen. Durch zweckmäßig gewählte Induktionen im Schutztransformator und in der Drosselspule, kann eine für alle praktisch vorkommenden Verhältnisse vollauf genügende Unempfindlichkeit gegen solche Änderungen erzielt werden. Von besonderer Bedeutung ist dabei, dass Schutztransformator und Drosselspule genau gleich beschaffene Eisenkerne und Wicklungen besitzen.

Von den äusseren Einflüssen, die das Messresultat fälschen können, sei in erster Linie die Raumtemperatur erwähnt. Da das Kupfer der Wicklungen seinen Widerstand mit der Temperatur stark ändert, so wird der Zustand der Brücke hierdurch beeinflusst. Der dadurch bedingte Messfehler ist geringfügig, wenn sich Schutztransformator und Drosselspule beisammen in einem geschlossenen Raum befinden. In Fällen, wo grosse Temperaturschwankungen zu erwarten sind (z. B. in Freiluftstationen, wo mit  $\pm 30^\circ C$  Änderung der mittleren Temperatur zu rechnen ist), muss eine Temperaturkompensation vorgesehen werden. Dies kann auf folgende Weise geschehen: Dem Schutztransformator und der Drosselspule werden induktionsfreie Widerstände vorgeschaltet, wobei in einem Zweig ein gewisser durch den Versuch zu bestimmender Teil aus Kupfer besteht, der im gleichen Raum wie der Schutztransformator montiert wird. Seine Wirkung beruht auf einer von der Temperatur abhängigen Störung des Zustandes der Brücke, welche den sonst entstehenden Messfehler aufhebt.

Die Drehspule ist direkt, ohne temperaturfreien Vorschaltwiderstand an die Brücke angeschlossen. Infolge des hohen Temperaturkoeffizienten des Kupfers kann bei Temperaturänderungen im Instrumentengehäuse dadurch ebenfalls ein Messfehler entstehen. Dieser ist bedingt einmal durch die Verlustwärmе der Feldwicklung und wird als Anwärmefehler bezeichnet. Er geht in die Eichung ein und bedeutet, da die Feldwicklung in der Regel dauernd angeschlossen bleibt, keine Störung. Im weiteren ändern jedoch auch grössere Schwankungen der Raumtemperatur den ohmschen Widerstand der Drehspule. Durch das Einbauen eines Teiles der obgenannten Vorschaltwiderstände (welche aus Kupferdraht gewickelt werden) in das Instrument selbst, wird dieser Temperaturfehler auf einen unerheblichen Rest vermindert.

Alle bis dahin besprochenen Messfehler sind für denjenigen Skalenwert am kleinsten, welcher dem Gleichgewichtszustand der Brücke entspricht, und nehmen nach den beiden Endwerten hin zu. Die Gebrauchszone des Messbereiches liegt normalerweise symmetrisch zur Mittellage des Zeigers. Es liegen, selbst bei nicht kompensierter Brücke, die in derselben auftretenden Fehler innerhalb solcher Grenzen, wie sie für technische Instrumente als zulässig gelten.

Schliesslich bleibt noch eine Störungsursache zu nennen: die Beeinflussung der Brücke durch fremde Felder und Streuflüsse. Werden die Wicklungen des Schutztransformators oder der Drosselpule von fremden magnetischen Kraftlinien gleicher Frequenz wie diejenige der Speisespannung durchsetzt, so kann die Reaktanz des betreffenden Brückenzweiges verändert und dadurch der Zustand der Brücke gestört werden. Die Grösse des dadurch verursachten Messfehlers hängt ausserdem ab vom räumlichen und zeitlichen Winkel, den das Fremdfeld mit dem Feld des bezüglichen Brückenzweiges bildet. Die Beeinflussung verschwindet vollständig, sobald die fremden Felder beziehungsweise deren Resultierende senkrecht zur Axe der Wicklungen verlaufen. Werden Schutztransformator und Drosselpule so angeordnet, dass das resultierende Fremdfeld die Wicklungen im gleichen Sinne (bezogen auf die Richtung der Induktionen) durchsetzt, so wird die Störung zunächst ganz erheblich verminder. Ausserdem macht sich die abschirmende Wirkung des Eisenkessels, in welchem Schutztransformator und Drosselpule eingebaut werden, in günstigem Sinne geltend.

Man wird diesen Einflüssen im allgemeinen nur dann Rechnung tragen müssen, wenn der Schutztransformator in unmittelbarer Nähe der Messtelle zu montieren ist.

Zur Vervollständigung der bis dahin gemachten Darlegungen sollen über die besonders interessierenden Grössen zahlenmässige Angaben folgen, welche an einer ausgeführten Messeinrichtung mit einem Spiegelinstrument gemessen wurden.

Speisespannung	110 Volt
Effektverbrauch des Feldstromkreises	7 Watt
Effektverbrauch der Brücke	ca. 3 Watt
Effektverbrauch im Messelement bei 0° C	ca. 0,080 Watt
bei 150° C	ca. 0,086 Watt
Resultierende Spannung in der Brückendiagonale	Der die Drehspule durchfliessende wattlose Strom
$E_R$ bei 0° C ca. + 0,9 Volt	$I_D^H$ bei 0° C ca. + 2,9 M Amp.
bei 60° C ca. ± 0 Volt	bei 60° C ca. ± 0 M Amp.
bei 150° C ca. - 1 Volt	bei 150° C ca. - 3 M Amp.
Das Drehmoment $\mathcal{M}$ , bezogen auf eine Ablenkung von $\beta = 30^\circ$ aus der Gleichgewichtslage	$\mathcal{M}$ ca. 0,25 cmgr

Spannungs- und Periodenabhängigkeit: bei  $\pm 10\%$  Änderung der Nennwerte maximaler Fehler je ca.  $\pm 1\%$  des Skalenendwertes.

Einfluss von Temperaturänderungen des Schutztransformators: Mittlerer Fehler bei einer Temperaturerhöhung von ca. 28° C

- a) bei nicht kompensierter Brücke - 2 % bezogen auf den Skalenendwert,
- b) bei kompensierter Brücke - 0,5 % bezogen auf den Skalenendwert.

Zum Schluss sei auf einige konstruktive Einzelheiten der Temperaturmess-einrichtung hingewiesen. In Fig. 5 ist das Montageschema für eine Messtelle, in Fig. 6 ein solches für drei Messtellen dargestellt. Da wo ein Uebertritt der Betriebsspannung auf das Messelement ausgeschlossen ist, z. B. im Oel von Transformatoren oder im Statoreisen von Generatoren, kann der Schutztransformator und somit auch die Drosselpule in Wegfall kommen. An ihre Stelle treten passende induktionsfreie Widerstände.

Die oben abgeleiteten Beziehungen behalten dabei ihre Gültigkeit. Man übersieht leicht, dass durch das Verschwinden der Reaktanzen aus den beiden Brückenzweigen die Verhältnisse sich erheblich vereinfachen. Da nunmehr die verbleibenden induktionsfreien Widerstände Konstante im strengen Sinne darstellen, so wird die Brücke von beliebigen Spannungsänderungen unabhängig. Die Unabhängigkeit wird praktisch begrenzt, nach unten durch die verminderte Einstellkraft, nach oben durch die Erwärmung. Dagegen tritt der Einfluss von Periodenänderungen in starker Masse in Erscheinung. Der Ausdruck (14a) nimmt die Form an:

$$\alpha = \frac{R_B V_A^1 + \omega L_B V_A^1}{\omega^2 M_D L_B \Phi_F}$$

woraus zu entnehmen ist, dass, da die Frequenz in der zweiten Potenz im Nenner vorkommt, die Winkel  $\alpha$  (stets von der Mittellage aus gerechnet) für steigende Frequenz abnehmen und umgekehrt.

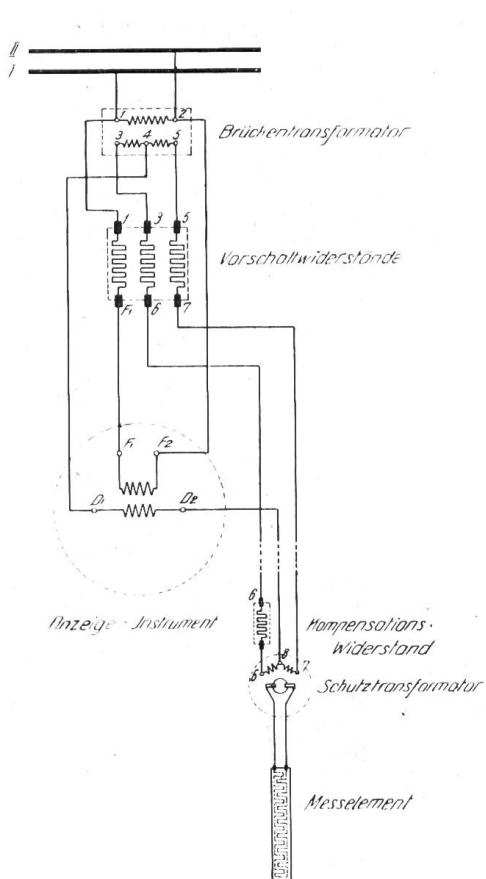


Fig. 5

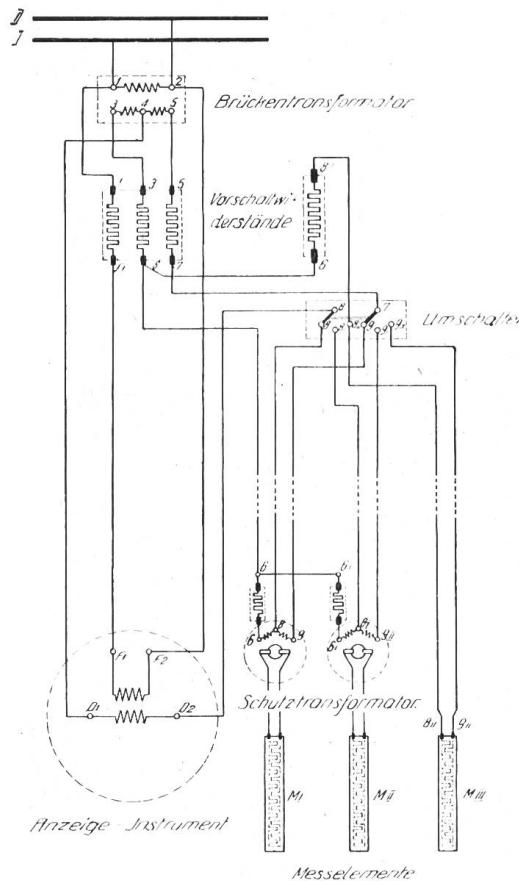


Fig. 6

Für  $\alpha = 0$  ist der Frequenzfehler Null und wird für zunehmendes  $\alpha$  prozentual immer grösser. Diese grössere Abhängigkeit von der Frequenz fällt jedoch für die praktische Verwendung nicht sehr ins Gewicht, da die Frequenz der in Frage kommenden Stromquellen in der Regel nur um einige Promille vom Nennwert abweicht. Wenn der Schutztransformator wegfällt, so kann der Effektverbrauch im Messelement um ca.  $2/3$  verkleinert werden. Da die Empfindlichkeit derjenigen des Drehspulinstruments für Gleichstrom nicht nachsteht, so fand das mit Wechselstrom gespeiste Widerstands-thermometer seither auch vorteilhaft Verwendung zur Fernmeldung von Raumtemperaturen. Seine Unempfindlichkeit gegen Spannungsschwankungen gestattet den Anschluss an jedes Licht- oder Kraftnetz. Erforderlich ist dazu nur ein Transformator von der Leistung eines Klingeltransformators für die Speisung der Brücke. Die Wartung einer Akkumulatorenbatterie, wie sie beim Widerstands-thermometer für Speisung mit Gleichstrom meistens erforderlich ist, fällt hier also dahin.

Jedes Messelement besitzt seinen eigenen Schutztransformator mit Drosselspule. Die Umschaltung erfolgt auf der vor der Betriebsspannung geschützten Seite durch einen zweipoligen Umschalter. Die Kompensationswiderstände werden je in unmittelbarer Nähe der zugehörigen Schutztransformatoren montiert, oder auch im Kessel des Schutztransformators selbst untergebracht.

Die Fig. 7a und 7b stellen einen Schutztransformator mit seiner Drosselpule dar, bestimmt zur Montage in einem gemeinsamen Kessel mit Oel oder Masseisolation und bemessen für eine Prüfspannung von 50 kV.

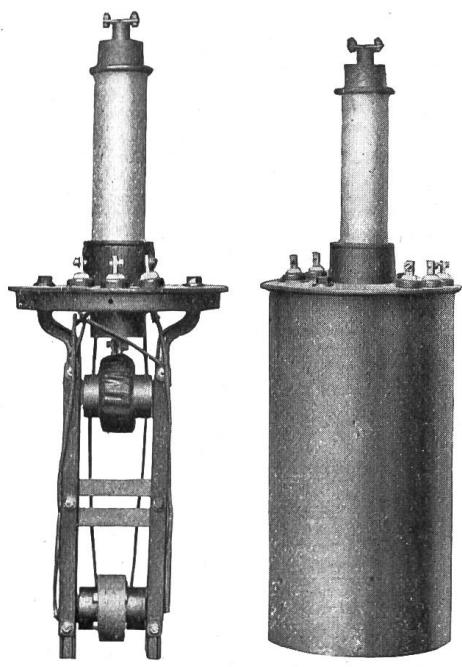


Fig. 7 a

Fig. 7 b

Das Anzeigegerät kann in Dosen- oder Profilform ausgeführt werden. Für die Profiltypen ist des grösseren Systemsgewichts wegen die Montage mit vertikal gelagerter Axe vorzuziehen.

Die Skala zeigt den Charakter einer Verhältnisteilung. Am Anfang sind die Intervalle am grössten und verjüngen sich etwas gegen das Ende zu. (Siehe Fig. 8.)

Das Messelement besteht aus einer bifilaren Wicklung eines Metalls mit unveränderlichen Temperaturkoeffizienten. Die Wicklung ist auf einer biegsamen isolierenden Unterlage befestigt und wird durch eine Glimmerfolie vom Kupfer der zu messenden Wicklung isoliert. Die kleinstmöglichen Abmessungen des Elements werden bestimmt durch seinen Effektverbrauch. Die aktive Fläche der Wicklung kann ohne merkliche Eigenerwärmung auf  $20 \text{ cm}^2$  bemessen werden. Im übrigen werden Grösse und Form des Messelements den jeweiligen Verhältnissen angepasst.

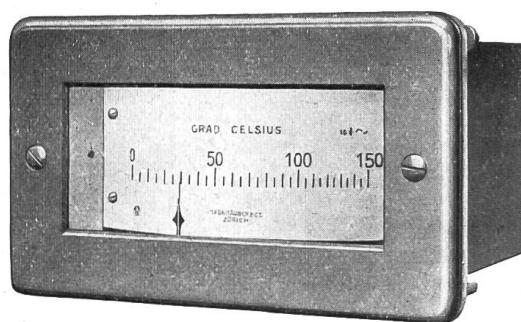


Fig. 8

senden Wicklung isoliert. Die kleinstmöglichen Abmessungen des Elements werden bestimmt durch seinen Effektverbrauch. Die aktive Fläche der Wicklung kann ohne merkliche Eigenerwärmung auf  $20 \text{ cm}^2$  bemessen werden. Im übrigen werden Grösse und Form des Messelements den jeweiligen Verhältnissen angepasst.

#### Zusammenfassung.

Es wird ein mit Wechselstrom gespeistes elektrisches Widerstandsthermometer beschrieben, das sich zur Messung der Wicklungstemperatur von elektrischen Maschinen und Apparaten eignet. Seine Wirkungsweise wird analytisch erörtert, und die wichtigsten Daten einer ausgeführten Messeinrichtung sind angegeben.

### Das Vereinsgebäude des S. E. V.

mit besonderer Berücksichtigung der

#### Materialprüfanstalt und Eichstätte.

Vom Generalsekretariat und den Technischen Prüfanstalten.

(Fortsetzung und Schluss.)

#### Die Einrichtungen der Materialprüfanstalt und Eichstätte.

Von dem neuen Vereinsgebäude versprach man sich insbesondere für die Materialprüfanstalt und Eichstätte besondere Vorteile. Während in dem früheren Mietlokale sozusagen das ganze Laboratorium ein grosser Parterreraum war, in welchem man sich nur zu oft bei den Arbeiten gegenseitig störte, sind im Vereinsgebäude die Laboratorien ihrem Zwecke entsprechend unterteilt, so dass ein ungehindertes Arbeiten in den einzelnen Lokalen gewährleistet ist. Wenn auch zuzugeben ist, dass man bei einem vollständigen Neubau infolge der grösseren Freiheit in der