

ร่าง  
กฎกระทรวง  
กำหนดให้ผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ  
ชนิดเหนี่ยวนำสามเฟส ต้องเป็นไปตามมาตรฐาน  
พ.ศ. ...

---

อาศัยอำนาจตามความในมาตรา ๑๗ วรรคหนึ่ง แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. ๒๕๑๑ ซึ่งแก้ไขเพิ่มเติมโดยพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม (ฉบับที่ ๘) พ.ศ. ๒๕๖๒ และมาตรา ๕๘ วรรคหนึ่ง แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. ๒๕๑๑ ซึ่งแก้ไขเพิ่มเติมโดยพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม (ฉบับที่ ๗) พ.ศ. ๒๕๕๘ รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรมออกกฎกระทรวงไว้ ดังต่อไปนี้

ข้อ ๑ กฎกระทรวงนี้ให้ใช้บังคับเมื่อพ้นกำหนดสามร้อยหกสิบห้าวันนับแต่วันประกาศในราชกิจจานุเบกษาเป็นต้นไป

ข้อ ๒ ให้ผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม มอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ ชนิดเหนี่ยวนำสามเฟส ที่มีพิกัดในการทำงานกับแหล่งจ่ายไฟฟ้าที่เป็นรูปคลื่นไซน์ ดังนี้

- มีกำลังที่พิกัด  $P_n$  จาก ๐.๑๒ kw ถึง ๑๕ kw
- มีแรงดันไฟฟ้าที่พิกัด  $U_n$  สูงกว่า ๕๐ v ถึง ๑ kv
- มีขั้ว ๒, ๔, ๖ หรือ ๘ ขั้ว

ต้องเป็นไปตามมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมเครื่องจักรกลไฟฟ้าชนิดหมุน เล่ม 30 (101) ระดับชั้นประสิทธิภาพของมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ ชนิดเหนี่ยวนำสามเฟส มาตรฐานเลขที่ มอก. 866 เล่ม 30 (101)-25xx ตามประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม ฉบับที่ .... (พ.ศ. ....) ออกตามความในพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม พ.ศ. ๒๕๑๑ เรื่อง .... ลงวันที่ ....

ข้อ ๓ กฎกระทรวงนี้ไม่ครอบคลุมถึงผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมตามข้อ ๒ ที่ประกอบมาในเครื่องจักร

ให้ไว้ ณ วันที่

พ.ศ. ....

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม

# มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม เครื่องจักรกลไฟฟ้าชนิดหมุน

## เล่ม 30(101) ระดับชั้นประสิทธิภาพของมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ ชนิดเหนี่ยวนำสามเฟส

### 1. ขอบข่าย

มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมฉบับนี้ครอบคลุมระดับชั้นประสิทธิภาพของมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับชนิดเหนี่ยวนำ สามเฟส ที่มีความเร็วเดียว ซึ่งมีพิกัดเป็นไปตาม มอก. 866 เล่ม 1 ที่มีพิกัดในการทำงานกับแหล่งจ่ายแรงดันไฟฟ้าที่เป็นรูปคลื่นไซน์ ดังนี้

- มีกำลังที่พิกัด  $P_N$  จาก 0.12 kW ถึง 375 kW
- มีแรงดันไฟฟ้าที่พิกัด  $U_N$  สูงกว่า 50 V ถึง 1 kV
- มี 2, 4, 6 หรือ 8 ขั้ว
- สามารถทำงานอย่างต่อเนื่องที่กำลังที่พิกัด ด้วยอุณหภูมิที่เพิ่มขึ้นอยู่ภายใต้ข้อกำหนดของระดับชั้นอุณหภูมิของฉนวน

**หมายเหตุ 1** มอเตอร์ตามมาตรฐานฉบับนี้คือมอเตอร์ที่มีประเภทการทำงาน S1 (ทำงานต่อเนื่อง) ตาม มอก. 866 เล่ม 1 อย่างไรก็ตามมอเตอร์ไฟฟ้าที่มีประเภทการทำงานชนิดอื่น ที่สามารถทำงานอย่างต่อเนื่องที่กำลังที่พิกัดได้ให้เป็นไปตามมาตรฐานฉบับนี้ด้วย

- แสดงเครื่องหมายอุณหภูมิภายนอกใดๆ ที่อยู่ในช่วงระหว่าง  $-20\text{ }^{\circ}\text{C}$  ถึง  $+60\text{ }^{\circ}\text{C}$

**หมายเหตุ 2** ประสิทธิภาพที่พิกัด และระดับชั้นประสิทธิภาพจะอ้างอิงที่อุณหภูมิภายนอก  $25\text{ }^{\circ}\text{C}$  ตาม มอก. 866 เล่ม 2(1)

**หมายเหตุ 3** มอเตอร์ที่มีพิกัดอุณหภูมิอยู่นอกย่าน  $-20\text{ }^{\circ}\text{C}$  และ  $+60\text{ }^{\circ}\text{C}$  สามารถพิจารณาได้ว่าเป็นมอเตอร์ที่มีโครงสร้างพิเศษ เป็นผลให้ถูกยกเว้นจากมาตรฐานฉบับนี้

**หมายเหตุ 4** มอเตอร์ชนิดสกัดควัน (smoke extraction motors) ที่มีค่าระดับชั้นอุณหภูมิสูงถึง  $400\text{ }^{\circ}\text{C}$  ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้

- แฉงเครื่องหมายถึงด้วยระดับความสูงถึง 4 000 m จากระดับน้ำทะเล

**หมายเหตุ 5** ประสิทธิภาพที่พิกัด และระดับชั้นประสิทธิภาพจะอ้างอิงที่ระดับความสูง 1 000 m จากระดับน้ำทะเล

ประสิทธิภาพของระบบขับเคลื่อนไม่ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้ โดยเฉพาะอย่างยิ่งความสูญเสียของมอเตอร์ที่เกิดจากส่วนประกอบฮาร์มอนิกของแรงดันไฟฟ้าที่จ่าย กำลังสูญเสียในสายเคเบิล ตัวรอง และตัวแปลงผันความถี่ ทั้งหมดนั้นไม่ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้

มอเตอร์ที่มีหน้าจาน (flanges) ขาตั้ง (feet) และ/หรือ แกน (shaft) ที่ขนาดทางกลแตกต่างไปจาก IEC 60072-1 ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้

มอเตอร์เกียร์ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้ รวมทั้งที่มีแกนและหน้างานที่ไม่เป็นมาตรฐาน  
มาตรฐานนี้ไม่ครอบคลุมถึง

- มอเตอร์ชนิดซิงโครนัส หรือมอเตอร์ชนิดแม่เหล็กถาวร
- มอเตอร์ไฟฟ้าเฟสเดียว
- มอเตอร์ที่มีจำนวนขั้ว 10 ขั้วขึ้นไป
- มอเตอร์ที่มีหลายความเร็ว
- มอเตอร์ที่มีคอมมิวเตเตอร์ทางกล (เช่น มอเตอร์กระแสตรง)
- มอเตอร์ที่ประกอบรวมเบ็ดเสร็จในเครื่องจักร (ตัวอย่างเช่น เครื่องสูบลม (pump) พัดลม และเครื่องอัด (compressor)) ซึ่งในการปฏิบัติไม่สามารถทดสอบแยกออกจากเครื่องจักร แม้ว่าจะมีการจัดเตรียมกระบังปิดปลาย (end-shield) และรองสิ้นปลายด้านขับเคลื่อน (drive-end bearing) ขั้วคร่าว หมายความว่ามอเตอร์จะต้อง ก) ใช้อุปกรณ์รอกัน (นอกเหนือจากใช้ตัวต่อ เช่น สลักเกลียว) กับหน่วยขับเคลื่อน (ตัวอย่างเช่น แกน หรือตัวโครงครอบเครื่อง) และ ข) ไม่ได้ถูกออกแบบให้สามารถที่จะแยกมอเตอร์ออกจากหน่วยขับ แม้ว่ามอเตอร์จะสามารถทำงานอย่างอิสระจากหน่วยขับ นั่นคือถ้ากระบวนการในการแยกจะทำให้มอเตอร์ไม่ทำงาน มอเตอร์นั้นจะไม่ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้

(TEAO, IC418) เครื่องจักรกลชนิดปิด คุ้มครองอากาศทั้งหมด (Totally Enclosed Air-Over Machine) ตัวอย่างเช่น เครื่องจักรกลที่ระบายความร้อนที่พื้นผิวของตัวโครงครอบเครื่องทั้งหมด ใช้ระบบการระบายความร้อนภายนอกโดยใช้วิธีการระบายอากาศนอกเครื่องจักรกลเป็นไปตามมาตรฐานฉบับนี้ การทดสอบประสิทธิภาพพมจเจอร์เช่นนี้อาจจะทำโดยการนำพัดลมออกและจัดระบบการระบายความร้อนโดยใช้เครื่องเป่าลมที่พิกัดการไหลของอากาศคล้ายคลึงกับพัดลมดั้งเดิม

- มอเตอร์ที่มีตัวแปลงผันความถี่ประกอบรวมกัน (compact drives) เมื่อมอเตอร์ไม่สามารถทดสอบแยกจากตัวแปลงผันได้ ระดับชั้นประสิทธิภาพพลังงานของชุดขับเคลื่อนจะต้องอยู่บนพื้นฐานของผลิตภัณฑ์ชุดสำเร็จ (PDS: Power Drive System) และจะต้องถูกกำหนดในมาตรฐานที่เกี่ยวข้องต่างหาก

**หมายเหตุ 6** มอเตอร์จะไม่อยู่นอกขอบข่ายเมื่อมอเตอร์และตัวแปลงผันความถี่สามารถแยกออกจากกันได้ และมอเตอร์สามารถทดสอบแยกต่างหากจากตัวแปลงผัน

- มอเตอร์เบรก เมื่อระบบเบรกรวมเป็นส่วนหนึ่งภายในโครงสร้างของมอเตอร์ ซึ่งไม่สามารถถอดออกหรือจ่ายแรงดันจากแหล่งจ่ายอื่นในขณะที่ทำการทดสอบประสิทธิภาพของมอเตอร์

**หมายเหตุ 7** มอเตอร์เบรกที่มีชุดเบรกรวมอยู่กับหน้างานของมอเตอร์จะครอบคลุมตามมาตรฐานนี้ ถ้าสามารถที่จะทดสอบประสิทธิภาพได้โดยไม่เกิดความสูญเสียจากเบรก (ตัวอย่างเช่น การรื้อเบรกออก หรือการจ่ายพลังงานให้แก่ชุดลวดเบรกจากแหล่งจ่ายที่แยกต่างหาก)

เมื่อผู้ผลิตเสนอมอเตอร์ที่มีการออกแบบอย่างเดียวกันทั้งโดยมีหรือไม่มีเบรก การทดสอบประสิทธิภาพสามารถทำได้โดยการทดสอบมอเตอร์ที่ไม่มีเบรก ดังนั้น ในการหาค่าประสิทธิภาพ อาจจะใช้เป็นพิกัดสำหรับมอเตอร์และเบรกมอเตอร์ได้ทั้งคู่

- มอเตอร์ที่แช่น้ำได้ ที่ออกแบบเฉพาะให้ใช้งานในของเหลว
- มอเตอร์ชนิดสกัดควัน (smoke extraction motors) ที่มีค่าระดับอุณหภูมิสูงกว่า 400 °C

## 2. เอกสารอ้างอิง

เอกสารอ้างอิงที่ระบุต่อไปนี้จะใช้ประกอบกับมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ เอกสารอ้างอิงฉบับที่ระบุไว้เพื่อใช้ใช้ฉบับที่ระบุเท่านั้น เอกสารอ้างอิงฉบับที่ไม่ได้ระบุไว้ที่พิมพ์ให้ใช้ฉบับล่าสุด (รวมถึงเอกสารอ้างอิงฉบับที่แก้ไขเพิ่มเติม)

มอก. 866 เล่ม 1	เครื่องจักรกลไฟฟ้าชนิดหมุน เล่ม 1: พิกัดและสมรรถนะ
มอก. 866 เล่ม 2(1)	เครื่องจักรกลไฟฟ้าชนิดหมุน เล่ม 2(1): วิธีมาตรฐานสำหรับการหาค่าความสูญเสียและประสิทธิภาพจากการทดสอบ (ยกเว้นเครื่องจักรกลสำหรับอุตสาหกรรม)
มอก. 866 เล่ม 30(1)	เครื่องจักรกลไฟฟ้าชนิดหมุน เล่ม 30(1): ระดับชั้นประสิทธิภาพของมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ (รหัส IE)
IEC/TS 60034-2-3	Rotating electrical machines – Part 2-3: Specific test methods for determining losses and efficiency of converter-fed AC induction motors
IEC 60034-6	Rotating electrical machines – Part 6: Methods of cooling (IC Code)
IEC/TS 60034-25	Rotating electrical machines – Part 25: Guidance for the design and performance of a.c. motors specifically designed for converter supply
IEC 60038	IEC standard voltages
IEC 60079-0	Explosive atmospheres – Part 0: Equipment – General requirements

## 3. บทนิยามและสัญลักษณ์

### 3.1 บทนิยาม

ความหมายของคำที่ใช้ในมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ ให้เป็นไปตามบทนิยามของ มอก. 866 เล่ม 1 และบทนิยามดังต่อไปนี้

#### 3.1.1 มอเตอร์ความเร็วเดียว (single-speed motor)

มอเตอร์ที่ทำงานโดยการต่อตรงกับระบบ 50 Hz และ/หรือ 60 Hz

หมายเหตุ มอเตอร์ความเร็วเดียว อาจสามารถใช้ตัวแปลงผันความถี่แล้วทำงานเป็นมอเตอร์ปรับความเร็วได้

3.1.2 มอเตอร์หลายความเร็ว (multi-speed motor)

มอเตอร์ที่มีพิกัด 50 Hz และ/หรือ 60 Hz ทำงานโดยการต่อตรงกับระบบ ที่มีหลายขดลวด หรือสามารถสับเปลี่ยนขดลวดไปที่จำนวนขั้ว 2 ค่าขึ้นไป ที่มีความเร็วเชิงโคโรนัสต่างๆ กัน

3.1.3 มอเตอร์แปรความเร็วได้ (variable speed motor)

มอเตอร์ที่มีพิกัดสำหรับช่วงความเร็วและจ่ายแรงดันไฟฟ้าที่มีขนาดและความถี่แปรผันได้

3.1.4 มอเตอร์เบรก (brake motor)

มอเตอร์ที่ประกอบด้วยหน่วยเบรกทางกลไฟฟ้า (electro-mechanical brake unit) ที่ทำงานโดยตรงบนแกนมอเตอร์โดยไม่มีตัวเชื่อมต่อ

3.1.5 มอเตอร์เกียร์ (geared motor)

มอเตอร์ที่ประกอบด้วยกล่องเกียร์ (gearbox) ที่ไม่มีตัวเชื่อมต่อ (ตัวอย่างเช่น ล้อเกียร์ตัวแรกยึดติดอยู่กับแกนมอเตอร์)

3.1.6 มอเตอร์เครื่องสูบลม (pump motor)

มอเตอร์ที่ติดโดยตรงกับเครื่องสูบลม โดยไม่มีตัวเชื่อมต่อ (ตัวอย่างเช่น จานใบพัดยึดติดอยู่กับแกนมอเตอร์)

3.1.7 ประสิทธิภาพเฉลี่ย (average efficiency)

ค่าประสิทธิภาพเฉลี่ยของจำนวนประชากรมอเตอร์ (motor population) ที่มีการออกแบบอย่างเดียวกัน และพิกัดค่าเดียวกัน

3.1.8 ประสิทธิภาพระบุ (nominal efficiency)

ค่าประสิทธิภาพที่กำหนดที่จะแสดง ความมั่นใจได้ว่าระดับชั้นประสิทธิภาพเป็นไปตามตารางประสิทธิภาพในมาตรฐานฉบับนี้

3.1.9 ประสิทธิภาพที่พิกัด (rated efficiency)

ค่าประสิทธิภาพที่ถูกกำหนดโดยผู้ผลิต ซึ่งเท่ากับค่าประสิทธิภาพระบุหรือสูงกว่า

3.2 สัญลักษณ์

$\eta_n$  หมายถึง ประสิทธิภาพระบุ (%)

$\eta_r$  หมายถึง ประสิทธิภาพที่พิกัด (%)

$f_N$  หมายถึง ความถี่ที่พิกัด (Hz)

$n_N$  หมายถึง ความเร็วที่พิกัด ( $\text{min}^{-1}$ )

$P_N$  หมายถึง กำลังที่พิกัด (kW)

$T_N$  หมายถึง แรงบิดที่พิกัด (Nm)

$U_N$  หมายถึง แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด (V)

#### 4. การจำแนกประเภท

การจำแนกประเภทของมอเตอร์เหนี่ยวนำ 3 เฟส สามารถแบ่งได้ดังนี้

- 4.1 แบ่งตามชนิดของตัวหมุน แบ่งได้ 2 ชนิดคือ
  - 4.1.1 ตัวหมุนชนิดกรง (cage-rotor)
  - 4.1.2 ตัวหมุนชนิดพันขดลวด (wound-rotor)
- 4.2 แบ่งตามชนิดของระดับชั้นการป้องกัน การแบ่งตามระดับชั้นการป้องกันให้เป็นไปตาม มอก. 866 เล่ม 5
- 4.3 การแบ่งระดับชั้นประสิทธิภาพ ให้แบ่งตามรหัส IE1 IE2 IE3 และ IE4 ตาม มอก. 866 เล่ม 30(1)

#### 5. ประสิทธิภาพ

##### 5.1 การกำหนด

##### 5.1.1 ทั่วไป

มาตรฐานฉบับนี้ใช้กับมอเตอร์ความเร็วเดียวชนิดทำงานโดยการต่อสายทำงานโดยตรง มอเตอร์ที่ทำงานโดยใช้ตัวแปลงผันความถี่น่าจะมีประสิทธิภาพสูงกว่าเมื่อเทียบกับเซมิคอนดักเตอร์จ่ายไฟฟ้าโดยตรง (เป็นรูปคลื่นไซน์) ซึ่งเกิดจากส่วนประกอบฮาร์มอนิกแรงดันไฟฟ้า จึงไปครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้

การที่จะทำให้พิกัดระดับชั้นประสิทธิภาพสามารถเปรียบเทียบกันได้สำหรับเทคโนโลยีมอเตอร์ที่แตกต่างกัน ให้การทดสอบทุกครั้งตามมาตรฐานฉบับนี้กระทำที่แรงดันไฟฟ้ารูปคลื่นไซน์

ประสิทธิภาพและความสูญเสียจะต้องทดสอบให้สอดคล้องกับวิธีที่เสนอใน มอก. 866 เล่ม 2(1)

##### 5.1.2 แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด ความถี่ที่พิกัด และกำลังที่พิกัด

ประสิทธิภาพที่พิกัดจะต้องกำหนด จากกำลังที่พิกัด ( $P_N$ ), แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด ( $U_N$ ) และความถี่ที่พิกัด ( $f_N$ ) พิกัดของมอเตอร์ที่มีแรงดันไฟฟ้าในช่วงทำงานที่ยอมรับได้ (ตัวอย่างเช่น  $400\text{ V} \pm 10\%$  ตาม IEC 60038) จะตั้งกำหนดประสิทธิภาพที่พิกัดค่าเดียว ตัวอย่างเช่น ส่วนของแรงดันไฟฟ้าขยายที่ยอมรับได้จะต้องไม่นำมาพิจารณา

มอเตอร์ที่มีแรงดันไฟฟ้าที่พิกัดและความถี่ที่พิกัดอยู่ร่วมกัน ที่มีฟลักซ์แม่เหล็กและกำลังเท่ากัน ตัวอย่างเช่น  $230\text{ V}/400\text{ V}$  (delta/star) หรือ  $230\text{ V}/460\text{ V}$  (double star/star) จะต้องมีประสิทธิภาพที่พิกัดและระดับชั้นประสิทธิภาพ (รหัส IE) เพียงค่าเดียว

มอเตอร์ที่มีแรงดันไฟฟ้าที่พิกัด ความถี่ที่พิกัด และกำลังที่พิกัดมากกว่า 1 ค่าอยู่ร่วมกัน จะต้องระบุประสิทธิภาพที่พิกัดและระดับชั้นประสิทธิภาพ (รหัส IE) ในแรงดันไฟฟ้าที่พิกัดแต่ละค่า ความถี่ที่พิกัดแต่ละค่า และกำลังที่พิกัดแต่ละค่า ที่อยู่ร่วมกัน

ดังนั้น อย่างน้อยค่าประสิทธิภาพที่ต่ำที่สุด และรหัส IE ที่เกี่ยวข้อง (สำหรับ แรงดันไฟฟ้าที่พิกัดทุกค่า ความถี่ที่พิกัดทุกค่า และกำลังที่พิกัดทุกค่า ที่อยู่ร่วมกัน) จะต้องแสดงบนป้ายพิกัด

ค่าประสิทธิภาพ และรหัส IE ทั้งหมด จะต้องระบุไว้ในเอกสารผลิตภัณฑ์ (แค็ตตาล็อก หรือ คู่มือการทำงาน)

**หมายเหตุ** ตัวอย่างเช่น ในประเทศญี่ปุ่นการรวมพิกัด “200V/50Hz – 200V/60Hz – 220V/60Hz” ใช้กันทั่วไปสำหรับมอเตอร์ความเร็วเดียว และในยุโรปการรวมพิกัด “380V/50Hz – 400V/50Hz – 415V/50Hz – 460V/60Hz” ก็ใช้บ้างในบางครั้ง จากตัวอย่างนี้ มอเตอร์จะต้องมีประสิทธิภาพที่พิกัด 3 หรือ 4 ค่า และบางครั้งอาจจะมี รหัส IE ที่แตกต่างกัน

### 5.1.3 อุปกรณ์เสริม

มอเตอร์ไฟฟ้าบางชนิดที่ครอบคลุมตามมาตรฐานฉบับนี้บางครั้งอาจจะมีอุปกรณ์เสริมติดตั้งอยู่ด้วย ตัวอย่างเช่น อุปกรณ์กันรั้วสำหรับแกน พัดลมภายนอก เบรกทางกล ตัวหยุดด้านหลังและร่องคลื่นทางเดียว ตัวตรวจจับความเร็ว เครื่องกำเนิดชนิดวัดความเร็ว ประกอบอยู่ด้วยกันหลายๆ ชนิด

ดังนั้น เนื่องจากอุปกรณ์เสริมเหล่านี้ไม่ได้เป็นส่วนหนึ่งของการออกแบบมอเตอร์เบื้องต้น การหาค่าประสิทธิภาพในการรวมทั้งหมดไม่สามารถเป็นไปได้ในทางปฏิบัติ การทดสอบสำหรับประสิทธิภาพของมอเตอร์ที่ติดตั้งจากมอเตอร์มาตรฐานจะต้องกระทำแก่มอเตอร์พื้นฐาน ด้วยระบบระบายความร้อนเดิม ไม่ติดตั้งอุปกรณ์เสริม

ความสูญเสียของพัดลมขับที่แยกต่างหากจะถูกรวมเข้ากับการหาประสิทธิภาพก็ต่อเมื่อพัดลมภายนอกถูกรวมเป็นส่วนหนึ่งของโครงสร้างมอเตอร์พื้นฐาน เมื่อพัดลมภายนอกเป็นตัวเลือกเพิ่มเติมในมอเตอร์ที่ผลิตเป็นจำนวนมาก ซึ่งปกติจะเป็นพัดลมที่ติดกับแกน ความสูญเสียของมอเตอร์ (รวมทั้งพัดลมที่ติดกับแกน) สามารถใช้ได้

ร่องคลื่นแบบต่อเชิงมุม (ร่องคลื่นแบบรับแรงผลัก) สำหรับมอเตอร์ที่ติดตั้งในแนวตั้งสามารถทดแทนได้โดยร่องคลื่นมาตรฐานในการทดสอบประสิทธิภาพ ดังนั้น มอเตอร์สามารถทดสอบในแนวนอนได้

มอเตอร์บางชนิด (ตัวอย่างเช่น มอเตอร์เกียร์ มอเตอร์เครื่องสูบลม และอื่นๆ) ที่ประกอบด้วยอุปกรณ์กันรั้วสำหรับแกนเพื่อป้องกันน้ำฝนหรือน้ำเข้าสู่มอเตอร์ อุปกรณ์กันรั้วภายนอกจะต้องถูกนำออกไปในการทดสอบประสิทธิภาพ ซึ่งใช้สำหรับอุปกรณ์กันรั้วที่สามารถเข้าถึงได้จากภายนอกเท่านั้น ไม่รวมถึงการรื้อมอเตอร์ (การรื้อส่วนหุ้มพัดลมและพัดลมสามารถยอมรับได้)

เบรกทางกลไฟฟ้า (electro-mechanical brake) จะต้องถอดออกในระหว่างการทดสอบประสิทธิภาพของมอเตอร์ ถ้าโครงสร้างของมอเตอร์กำหนดไว้ไม่ให้นำเบรกออก ขดลวดเบรกจะต้องป้องกันจากแหล่งจ่ายไฟฟ้าที่แยกต่างหาก และการสิ้นเปลืองพลังงานจะต้องไม่นำมาคิดในการคำนวณประสิทธิภาพมอเตอร์

## 5.2 พิกัด

ประสิทธิภาพที่แจ้งโดยผู้ผลิตบนแผ่นป้ายพิกัด (ประสิทธิภาพที่พิกัด) จะต้องสูงกว่าหรือเท่ากับประสิทธิภาพที่ระบุ ตามนิยามในมาตรฐานฉบับนี้ (ให้เป็นไปตามระดับชั้นประสิทธิภาพ (รหัส IE) บนแผ่นป้ายพิกัด)

ประสิทธิภาพของมอเตอร์แต่ละตัวที่โหลดเต็มพิกัด เมื่อทดสอบที่แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด และความถี่ที่พิกัดแล้ว จะต้องมีย่านไม่น้อยกว่าประสิทธิภาพที่พิกัดลบด้วยเกณฑ์ความคลาดเคลื่อนตาม มอก. 866 เล่ม 1 และไม่น้อยกว่าการแบ่งระดับชั้นประสิทธิภาพลบด้วยเกณฑ์ความคลาดเคลื่อน

ข้อเสนอแนะ ในการระบุประสิทธิภาพในเอกสารผลิตภัณฑ์ อาจจะระบุประสิทธิภาพที่โหลด 50%, 75% และ โหลดเต็ม สำหรับจุดประสงค์ของมาตรฐานฉบับนี้ใช้สำหรับประสิทธิภาพที่กำลังที่พิกัด

การแปรผันของวัสดุ กระบวนการผลิต และผลการทดสอบ ในการออกแบบมอเตอร์ ประสิทธิภาพที่โหลดเต็ม ของมอเตอร์ที่มีจำนวนมากจากการออกแบบอย่างเดียวกันไม่เป็นค่าเป็นหนึ่งค่าเดียวกัน แต่อยู่ในช่วงแถบของ ประสิทธิภาพ ดังนั้น ประสิทธิภาพพลังงานที่พิกัดในมาตรฐานฉบับนี้คือค่าระบุ

### 5.3 การแบ่งระดับชั้นและการแสดงเครื่องหมาย

#### 5.3.1 ทั่วไป

ในการออกแบบระดับชั้นประสิทธิภาพที่ประกอบด้วยตัวอักษร IE (อักษรย่อสำหรับ International Energy Efficiency Class) ให้เป็นไปตามตัวเลขที่แสดงการแบ่งระดับชั้นตามตารางที่ 2 ใน มอก. 866 เล่ม 30(1)

#### 5.3.2 การแบ่งระดับชั้นประสิทธิภาพ

การแบ่งระดับชั้นประสิทธิภาพ ให้แบ่งตามรหัส IE1 IE2 IE3 และ IE4 ตาม มอก. 866 เล่ม 30(1)

#### 5.3.3 มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่า IE1

มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าเกณฑ์กำหนดที่ให้ไว้ใน มอก. 866 เล่ม 30(1) ตารางที่ 3 และ 4 เป็น มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าที่มาตรฐานฉบับนี้กำหนด ห้ามแสดงเครื่องหมายนี้

#### 5.3.4 การแสดงเครื่องหมาย

มอเตอร์ที่มีพิกัดด้านออกไม่เกิน 750 W และมีขนาดไม่เป็นไปตาม IEC 60072-1 จะต้องทำเครื่องหมาย ข้อ ก) ข) ช) ฉ) และ ญ) เป็นอย่างน้อย ส่วนมอเตอร์ไฟฟ้าตามพิกัดอื่นๆ ที่แผ่นป้ายพิกัดจะต้องแสดง เครื่องหมายอย่างน้อย ดังต่อไปนี้

ก) ชื่อผู้ทำหรือเครื่องหมายการค้า

ข) ตัวเลขลำดับของผู้ผลิต (serial number) หรือหมายเลขแสดงการขึ้น

**หมายเหตุ** การแสดงหมายเลขขึ้นเพียงเดียวอาจจะใช้ขึ้นในมอเตอร์ไฟฟ้าที่ผลิตจากการออกแบบทางกล และการออกแบบทางไฟฟ้าแบบเดียวกันและผลิตในชุดเดียวกันโดยใช้เทคโนโลยีแบบเดียวกัน

ค) ข้อมูลเพื่อระบุปีของการผลิต ให้ทำเครื่องหมายบนแผ่นป้ายบอกพิกัดหรือระบุไว้ในแผ่นข้อมูลที่แยกต่างหากเพื่อให้มาพร้อมๆกับเครื่อง

**หมายเหตุ** หากข้อมูลนี้สามารถหาได้จากผู้ผลิตโดยระบุข้อมูลที่ระบุไว้ในข้อ ข) ก็สามารถที่จะไม่ระบุบนแผ่นป้ายพิกัดและเอกสารแผ่นข้อมูล (data sheet) ที่แยกต่างหาก

ง) รหัสของมอเตอร์หรือแบบรุ่น (model)

จ) จำนวนเฟส

ฉ) ระดับชั้นการป้องกัน (รหัส IP) ตาม มอก. 866 เล่ม 5

ช) ระดับชั้นประสิทธิภาพ (รหัส IE) และค่าประสิทธิภาพที่พิกัด ตาม มอก. 866 เล่ม 30(1)



## มอก. 866 เล่ม 30(101)-2562

หมายเหตุ จะต้องแสดงเครื่องหมายประสิทธิภาพที่พิกัด และรหัส IE บนป้ายพิกัดแบบถาวร ตัวอย่างเช่น “IE2-84.0%”

- ข) ระดับชั้นของอุณหภูมิ และขีดจำกัดอุณหภูมิหรืออุณหภูมิที่เพิ่มขึ้น
- ฅ) กำลังด้านออกที่พิกัด หรือย่านกำลังด้านออกที่พิกัด
- ฉ) แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด หรือย่านแรงดันไฟฟ้าที่พิกัด
- ค) ความถี่ที่พิกัด หรือย่านความถี่ที่พิกัด
- ฅ) กระแสที่พิกัด หรือย่านกระแสที่พิกัด
- ฉ) ความเร็วที่พิกัด หรือย่านความเร็วที่พิกัด
- ช) ตัวประกอบกำลัง (power factor) ที่พิกัด

### 5.4 เกณฑ์กำหนดที่ระบุสำหรับระดับชั้นประสิทธิภาพ IE1, IE2, IE3 และ IE4

เกณฑ์กำหนดที่ระบุสำหรับระดับชั้นประสิทธิภาพ IE1, IE2, IE3 และ IE4 ให้เป็นไปตามตารางที่ 3 ถึงตารางที่ 10 ใน มอก. 866 เล่ม 30(1)

การประมาณค่าในช่วงของเกณฑ์กำหนดประสิทธิภาพที่ระบุของกำลังที่พิกัดที่อยู่ระหว่างค่าที่แสดงในตารางสำหรับความถี่จากแหล่งจ่ายหลัก 50 Hz ให้เป็นไปตามข้อ 5.4.5 และ ตารางที่ 11 และตารางที่ 12 ใน มอก. 866 เล่ม 30(1)

การประมาณค่าในช่วงของเกณฑ์กำหนดประสิทธิภาพที่ระบุของกำลังที่พิกัดที่อยู่ระหว่างค่าที่แสดงในตารางสำหรับความถี่จากแหล่งจ่ายหลัก 60 Hz ให้เป็นไปตามข้อ 5.4.6 ใน มอก. 866 เล่ม 30(1)

### 5.5 การทดสอบ

การทดสอบให้ทดสอบตาม มอก. 866 เล่ม 2(1)

### 5.6 เกณฑ์ความคลาดเคลื่อน

เกณฑ์ความคลาดเคลื่อนคือค่าเบี่ยงเบนสูงสุดที่ยอมรับได้ระหว่างผลการทดสอบกับค่าที่ระบุบนแผ่นป้ายพิกัด และเกณฑ์กำหนดที่ระบุสำหรับแต่ละระดับชั้นประสิทธิภาพ ผลการทดสอบจะต้องไม่เกินค่าเบี่ยงเบนสูงสุดที่ยอมรับได้ตามข้อ 12 และตารางที่ 20 ใน มอก. 866 เล่ม 1

### บรรณานุกรม

IEC 60034-5, *Rotating electrical machines – Part 5: Degrees of protection provided by the integral design of rotating electrical machines (IP code) – Classification*

IEC 60034-12, *Rotating electrical machines – Part 12: Starting performance of single-speed three-phase cage induction motors*

IEC/TS 60034-31:2010, *Rotating electrical machines – Part 31: Selection of energy-efficient motors including variable speed applications – Application guide*

IEC 60072-1, *Dimensions and output series for rotating electrical machines – Part 1: Frame numbers 56 to 400 and flange numbers 55 to 1080*

ISO 3, *Preferred numbers – Series of preferred numbers*

EN 12101-3, *Smoke and heat control systems – Part 3: Specification for powered smoke and heat exhaust ventilators*

EN 50347, *General purpose three-phase induction motors having standard dimensions and outputs – Frame numbers 56 to 315 and flange numbers 65 to 740*

EN 52800, *Energy efficiency for power drive systems, motor starters, power electronics and their driven applications*

JIS C 4212 (Japanese Industrial Standard), *Low-voltage three-phase squirrel-cage high-efficiency induction motors*

NBR 17094-1, *Rotating electrical machines – Induction motors – Specification*

NEMA MG1, *Motors and Generators*

SANS 1804-1 (South African Standard), *Induction motors – Part 1: IEC requirements*