

# KỸ THUẬT ĐIỆN

## (ELECTRICAL ENGINEERING)

### THUẬT NGỮ ANH – VIỆT ĐỐI CHIẾU

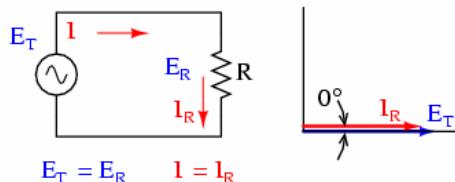
Bộ môn Cơ Sở Kỹ Thuật Điện, Khoa Điện – Điện Tử  
Biên soạn: Ths. Bùi Văn Hồng

**A**

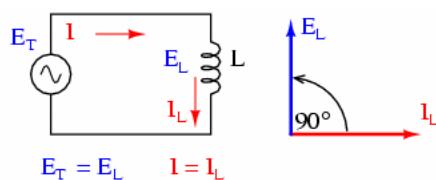
Air – gap power

Alternating current waveforms

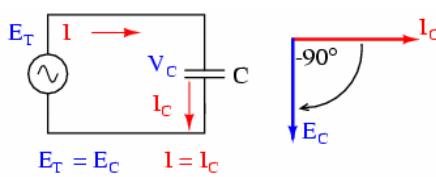
Alternating current resistor circuits



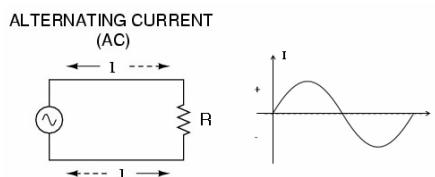
Alternating current inductor circuits



Alternating current capacitor circuits

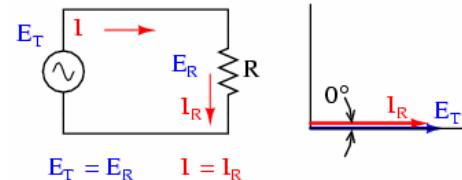


Alternating current (AC)

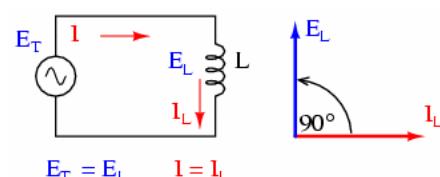


Công suất điện từ

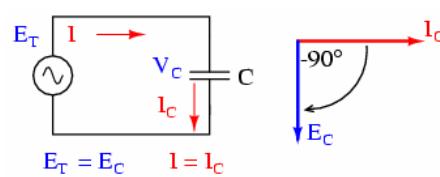
Dạng sóng của dòng điện xoay chiều  
Mạch điện xoay chiều thuần trở



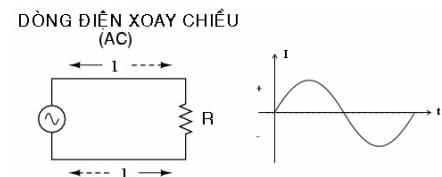
Mạch điện xoay chiều thuần cảm



Mạch điện xoay chiều thuần dung



Dòng điện xoay chiều (AC)



Alternating current synchronous alternator	Máy phát điện xoay chiều đồng bộ
Alternating current three-phase power	Công suất mạch điện xoay chiều 3 pha
Alternating current machines	Máy điện xoay chiều
Alternating current generators	Máy phát điện xoay chiều
Alternating current sine Power	Công suất của dòng điện sin
Apparent power	Công suất biểu kiến
Approximate equivalent circuits	Mạch điện thay thế
Armature winding	Dây quấn phần ứng
Armature reaction	Phản ứng phần ứng
Armature voltage	Điện áp phần ứng
Armature resistance	Điện trở phần ứng
Autotransformer starting	Khởi động qua biến áp tự ngẫu
Autotransformer	Máy biến áp tự ngẫu

**B**

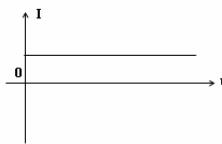
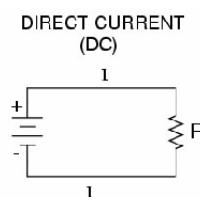
Battery	Nguồn một chiều (Pin, ắc quy)
Breakdown	Đánh thủng cách điện
Branch current method	Phương pháp dòng điện nhánh

**C**

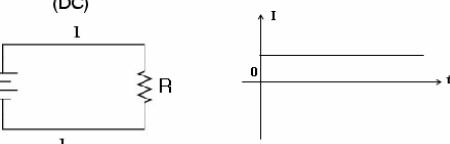
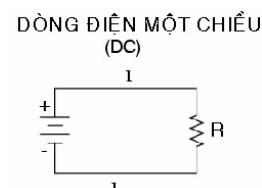
Capacitor load	Tải dung
Changing magnetic flux	Từ thông biến thiên
Central station	Trạm trung tâm
Compound excited DC machine	Máy điện một chiều kích từ hỗn hợp
Complex numbers	Số phức
Construction	Cấu tạo
Core-loss current	Dòng điện tổn hao trong lõi thép
Copper losses	Tổn hao đồng
Core losses	Tổn hao sắt
Current	Cường độ dòng điện
- Symbol: I	- Ký hiệu: I
- Unit of measurement: Ampere [A]	- Đơn vị đo: Ampe [A]
Current transformer	Máy biến dòng

**D**

Direct current generators  
Direct current machines  
Direct current (DC)

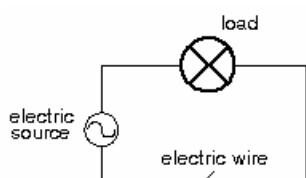


Máy phát điện một chiều  
Máy điện một chiều  
Dòng điện một chiều (DC)

**E**

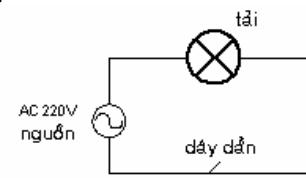
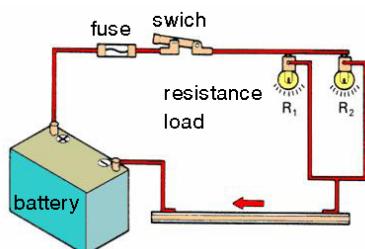
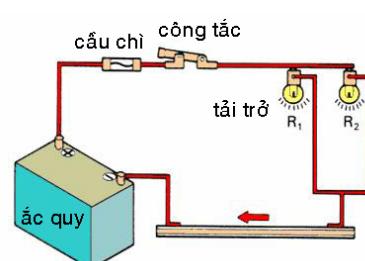
Eddy current  
Eddy current losses  
Efficiency  
Electric power  

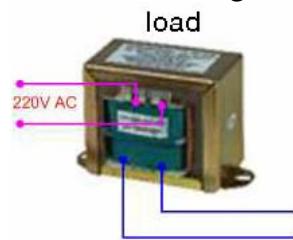
- Symbol: P
- Unit of measurement: Watt [W]

**Electric Circuits**

Dòng điện xoáy  
Tổn hao dòng điện xoáy  
Hiệu suất  
Công suất  

- Ký hiệu: P
- Đơn vị đo: Oát [W]

**Mạch điện****Electric Circuits Direct current****Mạch điện một chiều**

**Electric Circuits Alternating current**

Electric source

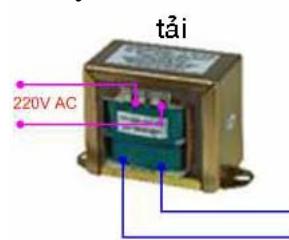
Electric wire

Electromagnetics

Electromotive force

Equivalent voltage

Equivalent current

**Mạch điện xoay chiều**

Nguồn điện

Dây dẫn

Nam châm điện

Sức điện động

Phương trình điện áp

Phương trình dòng điện

**F**

Field

Từ trường

Field excitation

Kích từ

Field current

Dòng điện kích từ

Field Strength

Cường độ điện trường

Field windings

Dây điện từ

Frequency

Tần số

**G**

Generator

Máy phát điện

Generating station

Nhà máy phát điện

**H**

Hysteresis

Hiện tượng từ trễ

**I**

Ideal transformer

Máy biến áp cách ly

Impedance – inductive

Cảm kháng

Impedance – capacitive

Dung kháng

Impedance starting

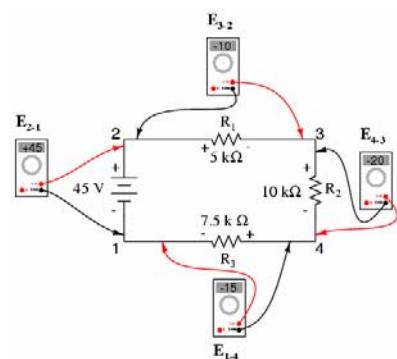
Khởi động qua cuộn kháng

Inductor load  
 Instantaneous voltage  
 Inductor wire  
 Induced electromotive force (EMF)  
 Induction machines  
 Induction motors  
 Induction generator  
 Input power  
 Induced torque  
 Intensity  
 Iron – core

Tải cảm  
 Điện áp tức thời  
 Dây điện từ  
 Sức điện động cảm ứng (EMF)  
 Máy điện cảm ứng  
 Động cơ cảm ứng  
 Máy phát cảm ứng  
 Công suất đầu vào  
 Mô men điện từ  
 Cường độ  
 Mạch từ

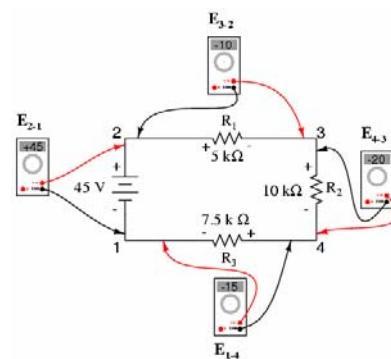
## K

Kirchhoff's laws  
 Kirchhoff's Voltage Law) (KVL)



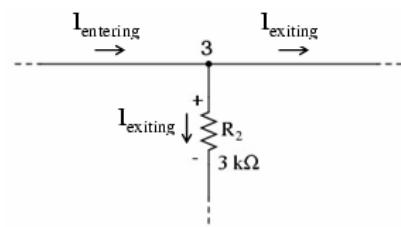
$$\begin{aligned} E_{2-1} &= +45 \text{ V} && \text{voltage from point 2 to point 1} \\ E_{3-2} &= -10 \text{ V} && \text{voltage from point 3 to point 2} \\ E_{4-3} &= -20 \text{ V} && \text{voltage from point 4 to point 3} \\ + E_{1-4} &= -15 \text{ V} && \text{voltage from point 1 to point 4} \\ &0 \text{ V} && \end{aligned}$$

Định luật Kirchhoff  
 Định luật Kirchhoff về điện áp (KVL)



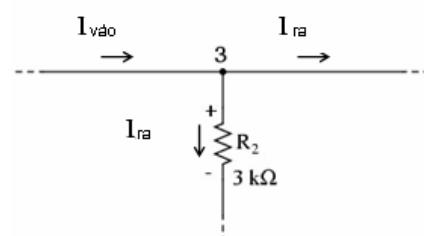
$$\begin{aligned} E_{2-1} &= +45 \text{ V} && \text{điện áp từ điểm 2 đến điểm 1} \\ E_{3-2} &= -10 \text{ V} && \text{điện áp từ điểm 3 đến điểm 2} \\ E_{4-3} &= -20 \text{ V} && \text{điện áp từ điểm 4 đến điểm 3} \\ + E_{1-4} &= -15 \text{ V} && \text{điện áp từ điểm 1 đến điểm 4} \\ &0 \text{ V} && \end{aligned}$$

Kirchhoff's current Law) (KCL)



$$\begin{aligned} I_{\text{exiting}} &= I_{\text{entering}} \\ I_{\text{entering}} + (-I_{\text{exiting}}) &= 0 \end{aligned}$$

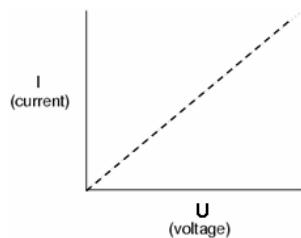
Định luật Kirchhoff về dòng điện (KCL)



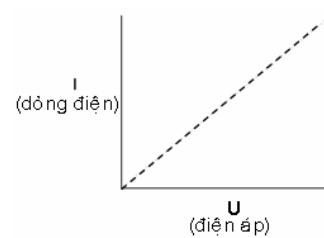
$$\begin{aligned} I_{\text{vao}} &= I_{\text{ra}} \\ I_{\text{vao}} + (-I_{\text{ra}}) &= 0 \end{aligned}$$

**L**

Laminations electrically  
 Law of electromagnetic induction  
 Linear Electric Circuits



Thép kỹ thuật điện  
 định luật cảm ứng điện từ  
 Mạch điện tuyến tính



Line voltage  
 Line current  
 Load  
 Local distribution

Điện áp dây  
 Dòng điện dây  
 Tải tiêu thụ điện  
 Phân phối khu vực

**M**

Magnet  
 Magnetization current  
 Magnitude  
 Magnetic flux  
 Magnetic field  
 Magnetomotive force (MMf)  
 Mesh current method  
 Mechanical shaft speed of rotor  
 Mechanical power  
 Mechanical losses  
 Millman's Theorem  
 Moderate-slip

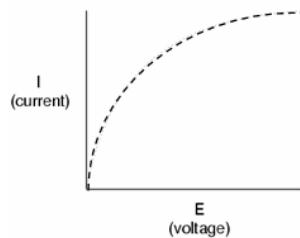
Nam châm  
 Dòng điện từ hóa  
 Độ lớn  
 Từ thông  
 Từ trường  
 Sức từ động  
 Phương pháp dòng điện măt lưỡi  
 Tốc độ trên trục rotor  
 Công suất cơ  
 Tổn hao cơ  
 Định lý Millman  
 Hệ số trượt tối hạn

**N**

Network analysis

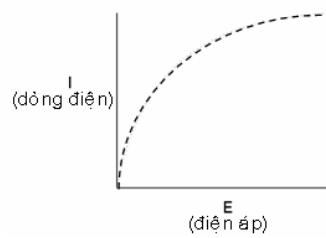
Phân tích mạng điện

**Neutral  
Nonlinear Electric Circuits**



Node voltage method  
 No-load current  
 Non - Synchronous machines  
 Non - Synchronous motors  
 Non - Synchronous generator  
 Non salient smooth rotors  
 Non-salient poles rotors

**Trung tính  
Mạch điện phi tuyến**



Phương pháp điện thế nút  
 Dòng điện không tải  
 Máy điện không đồng bộ  
 Động cơ không đồng bộ  
 Máy phát không đồng bộ  
 Rotor cực ẩn  
 Rotor cực ẩn

## O

Ohm's law

$$U = I \cdot R \quad \text{or} \quad I = \frac{U}{R}$$

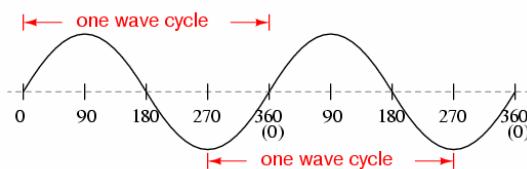
Quantity	Symbol	Unit of Measurement	Unit Abbreviation
Current	I	Ampere ("Amp")	A
Voltage	U or V	Volt	V
Resistance	R	Ohm	$\Omega$

Định luật Ohm

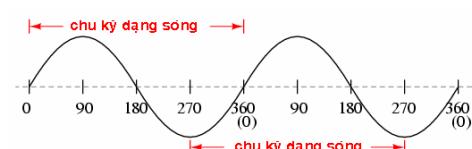
$$U = I \cdot R \quad \text{hoặc} \quad I = \frac{U}{R}$$

Đại lượng	Ký hiệu	Đơn vị đo	Đơn vị viết tắt
Dòng điện	I	Ampe ("Amp")	A
Điện áp	U or V	Vôn	V
Điện trở	R	Ôm	$\Omega$

One way cycle



Chu kỳ dạng sóng

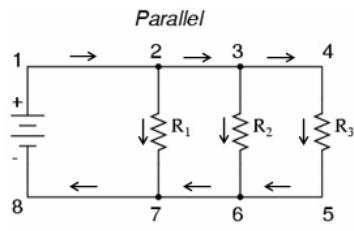


Output power  
 Overexcited region

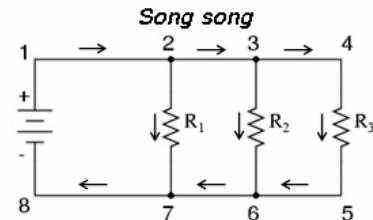
Công suất đầu ra  
 Vùng quá kích từ

**P**

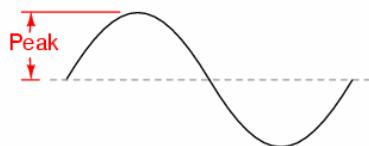
Parallel circuit



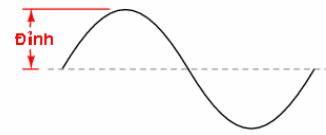
Mạch song song



Peak value



Giá trị đỉnh



Phase shift

Sự lệch pha

Phase current

Dòng điện pha

Phase voltage

Điện áp pha

Power factor

hệ số công suất

Potential Transformer

Máy biến áp đo lường

Power converted to mechanical

Công suất cơ

Primary

Sơ cấp

Pure waveforms

Dạng sóng điều hòa

Pull - out torque

Mô men cực đại

**Q**

Quality

Chất lượng

**R**

Rated quantitys

Đại lượng định mức

Rated voltage

Điện áp định mức

Rated current

Dòng điện định mức

Rated power

Công suất định mức

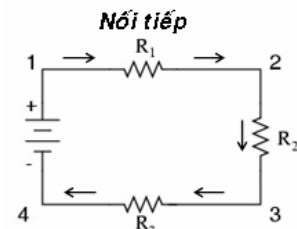
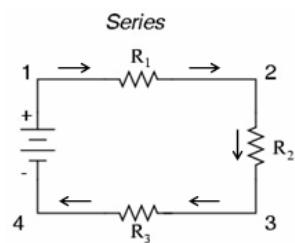
Ratio of the transformer  
 Resistor load  
 Reactive power  
 Root Mean Square ( RMS)  
 Rotor laminations  
 Rotor windings  
 Rotating magnetic field

Tỷ số biến áp  
 Tải trở  
 Công suất phản kháng  
 Giá trị hiệu dụng  
 Mạch từ phần quay  
 Dây quấn phần quay  
 Từ trường quay

## S

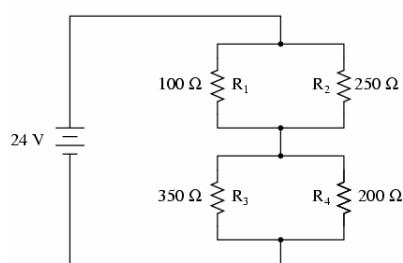
Salient-pole rotors  
 Secondary  
 Separately excited DC machine  
 Series excited DC machine  
 Series circuit

Rotor cực lồi  
 Thứ cấp  
 Máy điện một chiều kích từ độc lập  
 Máy điện một chiều kích từ nối tiếp  
 Mạch nối tiếp



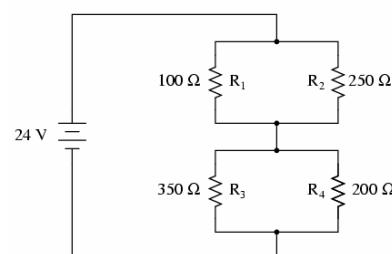
### Series-parallel combination circuit

A series-parallel combination circuit

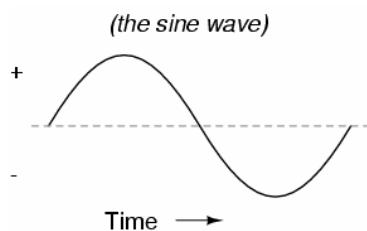


### Mạch kết hợp nối tiếp – song song

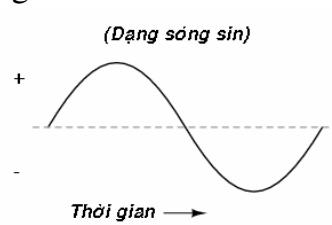
Mạch kết hợp nối tiếp - song song



### Sine wave



### Dạng sóng Sine



Shunt excited DC machine	Máy điện một chiều kích từ song song
Slip	Hệ số trượt
Slip speed of machine	Tốc độ trượt
Soft-starting	Khởi động mềm
Speed	Tốc độ
Special transformers	Máy biến áp đặc biệt
Speed control	Điều chỉnh tốc độ
Squirrel-cage	Rotor lồng sóc
Starting torque	Mô men khởi động
Starting current	Dòng điện khởi động
Starting motors	Khởi động động cơ
Stray losses	Tổn hao phụ
Steel laminated rotor	Mạch từ rotor
Step – up transformers	Máy biến áp tăng áp
Step – down transformer	Máy biến áp giảm áp
Stator laminations	Mạch từ phần tĩnh
Stator windings	Dây quấn phần tĩnh
Superposition Theorem	Định lý xếp chồng
Synchronous machines	Máy điện đồng bộ
Synchronous motors	Động cơ đồng bộ
Synchronous generator	Máy phát đồng bộ

**T**

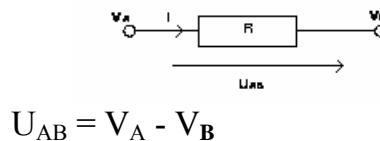
Theory of operation	Nguyên lý làm việc
Transformer	Máy biến áp
Three phase alternating circuits	Mạch điện xoay chiều 3 pha
Three-phase alternator	Máy phát điện xoay chiều 3 pha
Three pairs of windings	Dây quấn 3 pha
Three phase transformer	Máy biến áp 3 pha
Torque	Mô men
True power	Công suất tác dụng

**U**

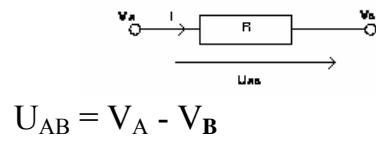
Underexcited region	Vùng thiếu kích từ
---------------------	--------------------

**V**

Voltage



Điện áp (Hiệu điện thế)



Voltage regulation

Sự thay đổi điện áp

**W**

Winding

Dây quấn (dùng trong máy điện)

Wire coil

Cuộn dây

Wound rotors

Rotor dây quấn

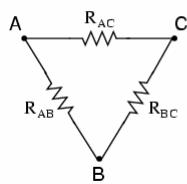
Wye-delta starting

Khởi động sao – tam giác

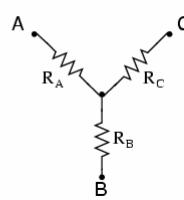
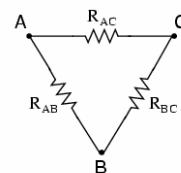
**Y**

Y-Δ and Y-Δ conversions

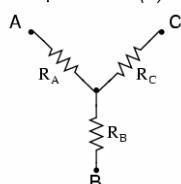
Phép biến đổi sao – tam và tam giác – sao

Delta ( $\Delta$ ) network

Wye (Y) network

Mạch tam giác ( $\Delta$ )

Mạch nối sao (Y)

To convert a Delta ( $\Delta$ ) to a Wye (Y)

$$R_A = \frac{R_{AB} R_{AC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

$$R_B = \frac{R_{AB} R_{BC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

$$R_C = \frac{R_{AC} R_{BC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

To convert a Wye (Y) to a Delta ( $\Delta$ )

$$R_{AB} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_C}$$

$$R_{BC} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_A}$$

$$R_{AC} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_B}$$

Biến đổi từ tam giác ( $\Delta$ ) sang sao (Y)

$$R_A = \frac{R_{AB} R_{AC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

$$R_B = \frac{R_{AB} R_{BC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

$$R_C = \frac{R_{AC} R_{BC}}{R_{AB} + R_{AC} + R_{BC}}$$

Biến đổi từ sao (Y) sang tam giác ( $\Delta$ )

$$R_{AB} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_C}$$

$$R_{BC} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_A}$$

$$R_{AC} = \frac{R_A R_B + R_A R_C + R_B R_C}{R_B}$$