

本书是根据中央关于编写教材的指示精神而编写的。内容包括：第一部分一般电机理论，第二部分自动装置用电机，第三部分电磁继电器的理论与计算。可供中等专业学校、电工仪表制造专业教学使用，也可作为航空仪表、无线电、工业电子学等专业的参考书。

电机与电磁自动原件

哈尔滨电工学院电机教研室编

*

第一机械工业部教材编审委员会编辑（北京复兴门外三里河第一机械工业部）

中国工业出版社出版（北京佟麟阁路丙10号）

（北京市书刊出版事业许可证出字第110号）

中国工业出版社第一印刷厂印刷

新华书店北京发行所发行·各地新华书店经售

*

开本787×1092 1/16 · 印张12⁸/4 · 字数296,000

1961年10月北京第一版 · 1962年1月北京第二次印刷

印数1,838—2,907 · 价(9-4) 1.25元

*

统一书号：15165 · 391 (一机-61)

中等专业学校交流讲义

电机与电磁自动原件

哈尔滨电工学院电机教研室编

只限学校内部使用



中国工业出版社

前　　言

本书是根据中央关于编写教材的指示精神而编写的。可供中等专业学校电工仪表制造专业教学使用，也可作为航空仪表、无线电、工业电子学等专业的参考书。讲授内容約 120 学时。按第一机械工业部有关学校讨论结果，本课程内容包括：

1. 一般电机理论与特性部分，讲授时数为 60 学时。
2. 控制用微电机及特殊电机部分，讲授时数为 35 学时。
3. 电磁继电器部分，讲授时数为 25 学时。

本课程由于各学校教学时数不同，在编写内容上偏多，讲授时可根据各校不同的情况作适当的删减。

本书是教研室同志集体编写的，在原电机学讲稿的基础上，结合电工仪表专业的特点，增加了一些内容。由于编写的水平所限，编写时间十分短促，因而难免在文字的叙述与内容上存在着缺点与错误，希望读者多提意见，指出缺点，以便修改。

哈尔滨电工学院电机教研室 1961. 4. 20.

目 次

前言 3 緒論 9

第一部分 一般电机理論

總論 11 0—2 电机的基本理論 12
0—1 电机的理論基础 11

第一篇 直流电机

第一章	直流电机結構与工作原理	16	5—1	換向的基本概念	34
1—1	直流电机的結構	16	5—2	直綫換向与曲綫換向	35
1—2	直流电机工作原理	18	5—3	改善換向的主要方法	36
1—3	直流电机的額定值	18	5—4	移动电刷改善換向	36
第二章	直流电机的电樞繞組	19	5—5	用換向磁极改善換向	36
2—1	直流电机电樞繞組的一般知識	19	5—6	补偿繞組	37
2—2	单迭繞組	20	第六章	直流发电机	37
2—3	单波繞組	23	6—1	直流发电机的一般概念	37
2—4	复迭与复波繞組	25	6—2	他激发电机	39
2—5	同槽式与異槽式繞組	26	6—3	并激发电机的自激条件	41
2—6	繞組对称条件	26	6—4	并激发电机的特性	42
2—7	均压綫	27	6—5	串激发电机	42
2—8	电樞繞組的感应电势	27	6—6	复激发电机	43
2—9	繞組的选择	28	第七章	直流电动机	44
第三章	直流电机磁路及計算	28	7—1	直流电动机的一般概念	44
3—1	直流电机磁路計算的基本概念	28	7—2	并激电动机的啓动	45
3—2	磁路各段磁勢的計算方法	30	7—3	并激电动机的工作特性	45
3—3	电机的磁化曲綫	31	7—4	并激电动机的速度調節	46
第四章	直流电机的电樞反应	32	7—5	串激电动机的啓动和工作特性	47
4—1	概述	32	7—6	串激电动机的速度調節	48
4—2	电樞磁勢	32	7—7	复激电动机	48
4—3	电樞反应	34	第八章	电机的損失、效率、发热和冷却	49
第五章	換向	34	8—1	直流电机的損失和效率	49
			8—2	电机的发热与冷却	51

第二篇 变压器

第九章	变压器的用途及作用原理	56
9—1	概述	56
9—2	变压器的作用原理	56
9—3	变压器的基本构造	57
9—4	变压器的額定值	59
第十章	变压器的空載	60
10—1	变压器空載工作情况	60
10—2	变压器空載时电势平衡 及空載向量图	61
10—3	空載电流与空載損失	61
第十一章	变压器在負載时的运行	62
11—1	变压器負載时磁勢平衡	62
11—2	变压器負載时的电势平衡	62
11—3	变压器的折算	63
11—4	变压器負載时的向量图	63
11—5	变压器的等值电路	64
第十二章	变压器的損耗效率	67
12—1	变压器的損耗	67
12—2	变压器的效率	67
12—3	变压器空載短路实验	68
第十三章	三相变压器	68
13—1	三相变压器的基本概念	68
13—2	三相变压器的联接組	69
13—3	变压器并联运行	70
第十四章	特殊变压器	70
14—1	自耦变压器	70
14—2	仪用互感器	71
14—3	多繞組变压器	72
14—4	电焊变压器	72
第十五章	小容量变压器的計算	73

第三篇 异步电机

第十六章	异步电机的作用原理 和构造	76
16—1	概述	76
16—2	額定值	76
16—3	异步电机的构造	77
16—4	多相异步电动机的基本原理	78
16—5	交流电机的繞組	79
16—6	交流繞組的电势	81
第十七章	异步电动机的运行	83
17—1	异步电动机轉子靜止时 的现象	83
17—2	感应調压器	84
17—3	异步电动机在轉子旋轉 时的现象	85
17—4	异步电动机的等效电路 和向量图	86
第十八章	异步电动机的旋转力矩	87
18—1	异步电机的能量图	87
18—2	异步电动机的轉矩	88
第十九章	异步电动机的工作特性	90
19—1	概述	90
19—2	速率特性: $n=f(P_2)$	90
19—3	轉矩特性: $M=f(P_2)$	90
19—4	功率因数特性: $\cos \varphi_1 = f(P_2)$	90
19—5	效率特性: $\eta=f(P_2)$	91
第二十章	异步电动机的启动	91
20—1	概述	91
20—2	异步电动机的启动过程 和稳定性	92
20—3	繞綫式轉子异步电动机 的启动	92
20—4	全压启动	93
20—5	降压启动	93
20—6	双鼠籠式电动机及深槽 式电动机	94

第二十一章	異步电动机的轉速调节	95
21—1	異步电动机轉速調节的方法	95
21—2	改变轉子电路电阻調节轉速	96
21—3	改变定子繞組的极数以 調节轉速	96
21—4	改变頻率調节轉速	96
第二十二章	異步发电机工作与我國 制造的異步电动机	97
22—1	異步发电机	97
22—2	我國制造的異步电动机	98

第四篇 同步电机

第二十三章	同步电机作用原理 与结构	100
23—1	同步电机的作用原理	100
23—2	同步电机的构造	100
23—3	同步电机的电枢反应	101
23—4	漏磁通对同步电机的影响	103
第二十四章	同步发电机的向量 图与工作特性	103
24—1	同步发电机的电压变动	103
24—2	显极电机的电势向量图	103
24—3	隐极电机的电势向量图	104
24—4	同步发电机的特性曲綫	105
第二十五章	同步发电机的并联 运用	107
25—1	并联运用的概念	107
25—2	同步发电机并联运用时 負載的轉移	107
25—3	电磁功率	108
第二十六章	同步电动机	109
26—1	同步电机的可逆原理	109
26—2	改变激磁电流时同步电动 机的工作特性(U形曲綫)	109
26—3	同步电动机的啓动	110
26—4	反应式同步电动机	111

第二部分 自动装置用电机

第二十七章	电机放大机	112
27—1	概述	112
27—2	他激电机放大机	112
27—3	自激电机放大机	113
27—4	交磁电机放大机	114
第二十八章	磁放大器	116
28—1	磁放大器的工作原理和 分类	116
28—2	单边扼流圈功率放大器	119
28—3	推挽式功率磁放大器	122
28—4	电压磁放大器	129
28—5	应用举例	130
第二十九章	单相異步电动机	132
29—1	单相異步电动机的作用 原理	132
29—2	单相異步电动机的啓动 方法	134
29—3	单相电容电动机	135
29—4	罩极电动机	136
第三十章	执行电动机	137
30—1	概述	137
30—2	普通鼠籠轉子的異步執 行动电动机	138
30—3	空心非磁轉子異步执行 电动机	141
30—4	铁磁轉子执行电动机	145
30—5	直流执行电动机	146
30—6	电枢控制的直流执行电 动机	147
30—7	磁极控制的直流执行电 动机	150
30—8	执行电动机的机电时间 常数	152
第三十一章	测速发电机	153

31—1	概述	153
31—2	直流测速发电机	154
31—3	同步测速发电机	155
31—4	异步测速发电机	155
第三十二章	迴轉变压器	157
32—1	概述	157
32—2	正弦-余弦迴轉变压器	158
32—3	綫性迴轉变压器	161
32—4	比例式迴轉变压器	162
第三十三章	自整角机	163
33—1	概述	163
33—2	自整角机的分类和結構 特点	164
33—3	指示式自整角机傳递 系統	165
33—4	自整角机的基本特性	169
33—5	自整角机的并联	170
33—6	自整角机变压器	171
33—7	参差自整角机	173
33—8	无接触式自整角机	173

第三部分 电磁继电器的理論与計算

第三十四章	总論	175
34—1	电磁继电器的用途	175
34—2	继电器的分类	175
34—3	继电器的定义与电磁继 电器的原理与基本結構	176
第三十五章	继电器的执行机构	176
35—1	触点的类型	176
35—2	触点的材料	177
35—3	触点的闭合状态	177
35—4	触点的断开	178
35—5	继电器的灭弧方法	179
第三十六章	磁路計算	180
36—1	任务与基本公式	180
36—2	气隙磁导的計算	181
36—3	直流继电器磁路計算	185
36—4	交流磁路計算	188
36—5	继电器导磁体材料	189
第三十七章	继电器的吸力特性 和反力特性	190
37—1	继电器的吸力計算	190
37—2	继电器的吸力特性	191
37—3	继电器的反力特性	192
37—4	继电器吸力特性与反力 特性的配合	102
37—5	交流继电器吸力特性的 特点	193
37—6	交流继电器衔铁的震动 和它的消除	193
第三十八章	继电器的感觉机构	195
38—1	設計綫圈的基本要求	195
38—2	綫圈的繞制方法	196
38—3	綫圈的計算	197
38—4	綫圈发热校驗	197
第三十九章	继电器的时间参数	198
39—1	概述	198
39—2	吸合时间的計算	199
39—3	释放时间的計算	200
39—4	减少继电器吸合时间的 方法	200
39—5	增加继电器吸合时间的 方法	202
39—6	改变继电器释放时间的 方法	203
第四十章	极化继电器	203
40—1	极化继电器的分类	203
40—2	极化继电器吸力計算	204
40—3	极化继电器的調整	205
40—4	电磁继电器应用举例	206
	参考文献	207

緒論

电能日益广泛的应用于国民经济的各部門中，它的优点是能够大量地产生，集中地管理，经济地傳輸到很远的距离，簡便地分配給不同大小的負載，并以很高的效率轉換为其他形式的能量。

电气化是技术进步中关键性因素之一，中国共产党中央委员会在向第八届全国代表大会第二次會議所作的工作报告中說：在技术革命方面的主要任务是：把包括农业和手工业在内的全国經濟有計劃有步驟地轉到新的技术基础上，轉到现代化大生产的技术基础上，使一切能够使用机器的劳动都使用机器，实现全国城市和农村的电气化。

电机是电气化事业中的主要设备之一。在动力系統中，电机和变压器起着主要的作用，首先必須由原动机带动发电机将机械能变成电能，在輸电线上又必須用变压器将电压升高，在电能送到用电区以后又要用变压器降低电压，并分配到用户。

冶金工业达到高度的技术水平是与电能的应用分不开的，现代冶金工业的鼓風炉、平炉、轉炉、輥压设备都需要应用各种不同的电机。煤炭工业在钻探和起重运输上也应用了各种电机。在化学工业方面，驅动巨大的压缩设备以及电解和电镀的电源等都需要大型的电机。机器制造工业在使用电动机以后使机床日益完善，改善了劳动条件，改进了产品质量，提高了劳动生产率。在交通运输方面，例如船舰的驅动，电車等也都使用各种牵引电动机。农业生产的进一步发展将在高度的技术基础上实现，这就是必须实现农业的机械化与电气化。

生产过程的自动化是机器生产的最高发展形式之一。生产过程自动化和远距控制技术可以把检查、测定、控制、調整等工作轉移給相应的自动装置，部分的或全部的消除了人們直接参与这些操作过程，从而提高了劳动生产率，改进产品质量，提高工作的可靠性，并且改善了工人的工作条件，把工人从繁重的体力劳动中解放出来，給消灭体力与脑力劳动之間的差別創造了条件。

近代尖端科学技术的发展如火箭技术，人造卫星与宇宙飞船，无人駕駛的汽車、船舰、飞机，复杂的計算技术，自动工厂，近代国防技术等无不与自动装置有着密切的联系。

微电机与电磁继电器是自动化与远距离控制装置中的主要元件之一。它們保证了自动装置中各环节的可靠配合、协调动作与精密的控制。各种微电机与电磁继电器在近代化的新技术中占有极其重要的地位。

社会主义制度給电气化事业的迅速发展开辟了广闊的前途。

我国解放以前在帝国主义、封建主义与官僚资本主义的三重压迫下，电气化事业是非常落后的。1949年全国发电容量仅200万千瓦，年发电量为44.2亿度，仅能制造200千瓦以下的发电机，180马力以下的电动机，2000千伏安以下的变压器与50千瓦以下的直流电机。

解放以后，在党和毛主席的英明领导下，根本改变了这种面貌，經過三年經濟恢复时期，到1953年发电量增加到91亿度，为49年的二倍多。到1957年第一个五年计划完成时，年

发电量增至 193 亿度，在第一个五年计划期间发电量每年平均增加 21.6%。在党的社会主义建設总路綫的光輝照耀下，1958年我国工农业出現了全面大跃进的局面，电力工业亦是飞跃的发展，发电量达到 275 亿度，这一年新增加的发电设备容量相当于旧中国六十七年中所增加的全部发电設備。1959 年繼續飞跃发展，发电量达到 415 亿度比 1958 年增加了 50.5%。經過三年的大跃进我国电机制造事業已經开始踏入世界的先进水平，能够独立設計与制造大型的水輪发电机、汽輪发电机、变压器、直流电机、異步电机及各种特种电机，已經初步建立起自己的国家标准与系列产品。以机械化半机械化、自动化半自动化为中心的技术革新与技术革命运动，已經在全国形成了新的高潮，在技术革新与技术革命运动中，出現了許多創造与革新，电气化事业正在以突飞猛进的速度发展着。

深信在党的领导下，在总路綫、大跃进和人民公社三面紅旗鼓舞下，我国电气化事业将迅速地向前发展。

“电机与电磁自动原件”是电工仪表制造或类似专业的基础技术課程。由于电能在国民经济各部門中应用得极其广泛，各生产部門的电气化与自动化的程度日益发展，因而工程技术員必須掌握电气化与自动化技术中各元件的基本理論、基本构造、主要性能与一些計算及調整，从而可以研究与解决生产中的实际問題，能进行創造性的劳动。本課程在电工仪表制造专业中与其他課程如工业电子学、遙測与非电測量等課程內容相結合，可以完成近代遙測与自动測量中一些基本元件的闡述。本課程內容讲述一般电机的基本理論、构造、性能与一些必要的实验，微电机的基本原理与构造，电磁继电器的基本理論、构造与一些計算方法。

第一部分 一般电机理論

总 論

0—1 电机的理論基础

电机是完成机械能变电能、电能变机械能或一种型式的电能变为另一种型式的电能的电磁机器。电磁感应定律、电磁力定律等理論是电机工作原理的理論基础。

1. 电磁感应定律:

当导体在磁场中运动时，切割磁力綫，便在导体中产生感应电势。反之，当导体处在运动的磁场中（比如旋转磁场），导体中亦有感应电势发生。总之：当导体与磁场間有相对运动时，导体中就产生感应电势。其电势的大小与磁感应强度 B ，相对运动速度 v ，以及导体的长度（与 B 和 v 垂直的长度） l 成正比。即：

$$e = Blv \quad (0-1)$$

所得电势方向，由右手定則来判定。

如果在綫圈中通入交变电流时，便在綫圈周围产生交变磁场。当綫圈处在交变磁场中，则在綫圈中便产生感应电势：

$$e = -W \frac{d\phi}{di} \quad (0-2)$$

电势的方向依楞次定律来决定。公式中的负号表示，受此感应电势的影响而在电路內产生的电流，企图阻止穿过該电路的磁通变化。从而得出結論：

凡是綫圈处在变化的磁场中（可以是空間变化的磁场即运动的磁场，也可以是時間变化的磁场）；或綫圈对磁场有相对运动时，便在綫圈的两端产生感应电势。

2. 电磁力定律:

如果将带有电流的导体放在磁场中，则导体便受电磁力作用。其电磁力的大小与磁感应强度，导体中电流及导体长度成正比。即：

$$F = BlI \quad (0-3)$$

电磁力的方向依左手定則来判定，当磁场方向和电流方向一定时，电磁力的方向便恒定。如果电流方向或磁场方向有一个改变时，电磁力方向便改变。当电流与磁场的方向同时改变时，电磁力方向不变。

3. 全电流定律：沿閉合迴綫的磁势等于被这个迴綫包围的全电流：

$$\oint H dl = \Sigma I \quad (0-4)$$

由此还可得磁路定律：

$$\Phi = \frac{F}{R_m} \quad (0-5)$$

上两式中 H 为磁场强度， F 为磁势， R_m 为磁阻。

在电机运行过程中，电磁感应与电磁力現象同时存在于电机中。故任何一种电机都是

可逆的。

0—2 电机的基本理論

1. 直流电机

将机械能轉变成直流电能的电磁机器称为直流发电机。反之，将直流电能轉变为机械能的电磁机器称为直流电动机。直流发电机工作原理是基于电磁感应定律的原理做成的。設有一单匝方框綫圈在一均匀磁场內旋轉时，如图 0—1 所示，由于导体与磁场間有相对运动，所以在导体中产生感应电势。图 0—1 表示在 NS 磁极形成的磁场中，有一旋转的綫圈，其两导体分别接在两滑环上。由于导体交替地在 N 极和 S 极下面旋转，故在与滑环滑动接触的电刷 A 和 B 上，便得到交变电势。图 0—3，如果电刷与外电路接通，便有电

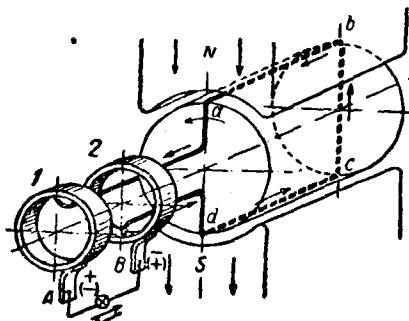


图 0—1 交流发电机原理

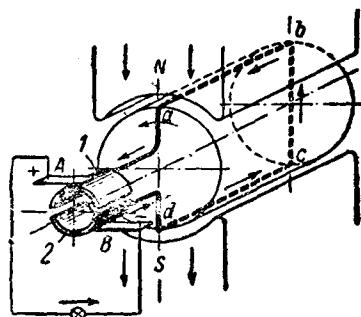


图 0—2 直流发电机原理

流通过綫圈、滑环、电刷、負載的閉合电路。这一发电机是最简单的交流发电机。

近代的直流发电机，均是在交流电机的基础上，用特殊装置把綫圈中电势或电流的方向变为不随时间变化的直流电。这种特殊装置称换向器或整流子。用换向器代替滑环的直流发电机原理图，如图 0—2 所示。导体 ba 与换向片 1 相接，导体 cd 与换向片 2 相接。图中所示，瞬时电刷 A 与换向片 1 即 ba 导体接触，电势为正。电刷 B 与换向片 2 即 cd 导体接触，电势为负。当 ba 导体旋转到 S 极下面时，cd 导体便处在 N 极下面，此时电刷 A 与换向片 2 亦即导体 cd 接触，由于 cd 导体与原来 ba 导体一样在 N 极下面，旋转方向相同，故此时电刷 A 电势仍为正。同理电刷 B 的电势永为负。从而可以看出，虽然綫圈的电势是交变的，但通过换向器的作用在电刷两端却可以得到方向不变的直流电。这便是直流发电机的基本作用原理。

通过换向器的作用，将綫圈中交变电势图 0—3 换成方向一致的直流电如图 0—4, a 所示。但电刷間的电势有較大的脉动，如再增加一綫圈（与原綫圈垂直放置），电刷两端电

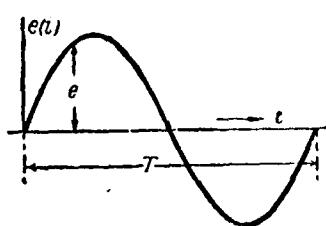


图 0—3 交变电势的波形

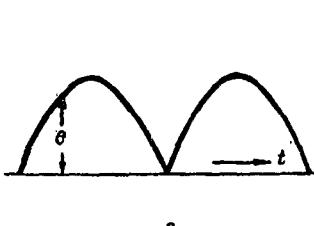
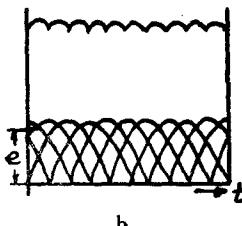


图 0—3 交变电势的波形



a

图 0—4 换向后电势的波形

勢能就大為減少如圖 0-4, b 所示。所以直流電機旋轉的電樞上有許多線圈和換向片。

直流發電機是可逆的，既可以做為發電機又可以做為電動機。如果直流電通過電刷，換向器把電流通到導體中，根據電磁力定律導體受到力作用（依左手定則判斷），在 N 极下導體與在 S 极下導體受到的電磁力構成力矩，便使電樞旋轉起來。由於換向器作用， N 极下導體電流方向和該導體轉到 S 极下面時電流方向相反，故產生力矩方向不變。

在直流發電機或直流電動機能量轉換過程中却有能量損耗。我們用能量圖來說明輸入功率，損耗，及輸出功率的關係，以直流發電機為例。直流電機產生磁場的叫磁極，磁極固定在機座上不動統稱為定子。其線圈，換向器轉軸等構成旋轉電樞。示意圖 0-5。

直流發電機輸入功率 P_1 是機械能，有時還要加入激磁的電能 P_s 。由於有風阻摩擦及軸承的摩擦存在故有摩擦損失 $P_{\mu x}$ 。在電樞鐵芯（由矽鋼片迭成）中有鐵損失（即磁滯渦流損失） P_c ，以及雜損失 P_a 。所以輸入功率去掉上述損失後，便通過電磁感應在電樞的線圈中產生電勢，當與外電路閉合時便有電功率輸出。但在電功率輸出之前還有線圈中銅損失（即電阻損失與電流平方及電阻成正比） P_m 及電刷與換向器接觸處損失 $P_{\mu s}$ 。如圖 0-6 所

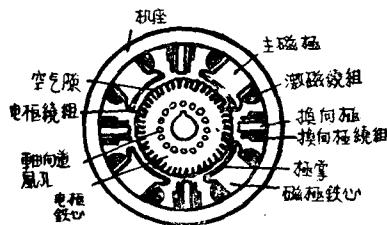


图 0-5 直流电机结构示意图

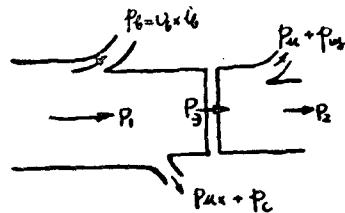


图 0-6 直流他激发电机能量图

示。圖中 P_s 為電磁功率，是經過電磁變換將機械能變成電能（或把電能變成機械能）的功率。故：

$$P_s = P_1 - (P_{\mu x} + P_c + P_a + P_m) = P_2 + P_m + P_{\mu s}$$

2. 变压器

變壓器是將一種電壓的交流電能，變成另一種電壓的交流電能的靜止電磁機器。變壓器的主要部分是鐵芯及繞組（常稱繞組）如圖 0-7 所示。如果把交流電加在原邊繞組上，則在鐵芯中產生交變磁場，而原邊繞組與副邊繞組都受交變磁場的影響產生感應電勢（式（0-2））。因電壓要求是按正弦變化，所以交變磁通也應是正弦變化的即：

$$U = U_m \sin \omega t; \quad \phi = \phi_m \sin (\omega t + 90^\circ)$$

匝鏈原付繞組的磁通稱為工作磁通（或主磁通）用最大值表示為 ϕ_m 。在原付繞組中產生電勢大小為：

$$E_1 = 4.44 f W_1 \phi_m \quad (0-6)$$

$$E_2 = 4.44 f W_2 \phi_m \quad (0-7)$$

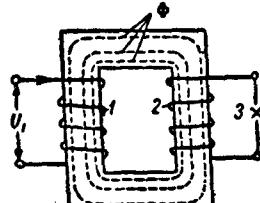


图 0-7 变压器原理图

原邊電壓 U_1 與原邊感應電勢 E_1 相差甚小，可認為 $U_1 \approx -E_1 = 4.44 f W_1 \phi_m$ ，所以變壓器空載時原邊電壓與副邊電壓的比稱變壓器的變比 k 等於：

$$k = \frac{U_1}{U_2} \approx \frac{E_1}{E_2} = \frac{4.44 f W_1 \phi_m}{4.44 f W_2 \phi_m} = \frac{W_1}{W_2} \quad (0-8)$$

即变压器的变比就等于原付绕组的匝数比。变压器可做为升压用，也可做为降压用。

3. 异步电机

异步电机又称为感应电机，它是交流电动机的普遍型式。异步电机由定子及转子两部分构成。其示意图如图 0—8 所示，定子固定不动，和旋转的转子之间有一气隙。在定子上装有三相交流绕组，通入三相交流电就可产生三相旋转磁场。在转子上有绕组，转子绕组有短接的鼠笼式绕组与三相滑环式绕组。转子绕组在定子绕组的三相旋转磁场作用下，产生感应电势，由于转子绕组是闭路的。所以在转子绕组中便有电流流通。转子电流与磁场相互作用，便产生电磁转矩。异步电机转子在电磁力矩作用下以某一速度旋转，这就是异步电动机工作原理。异步电机也是可逆的。

以异步电动机为例，来研究在异步电机中能量转化关系。异步电动机输入功率为电功率，首先在定子绕组中有铜损耗 P_{cu1} 抵偿，其次在定子与转子铁芯中的磁滞涡流损耗即铁损耗 P_e 也需要抵偿。故异步电动机的电磁功率 P_m 为：

$$P_m = P_1 - P_{cu1} - P_e$$

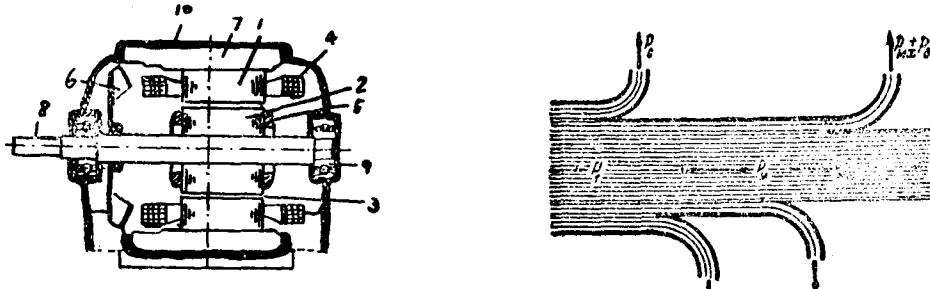


图 0—8 异步电机构造图

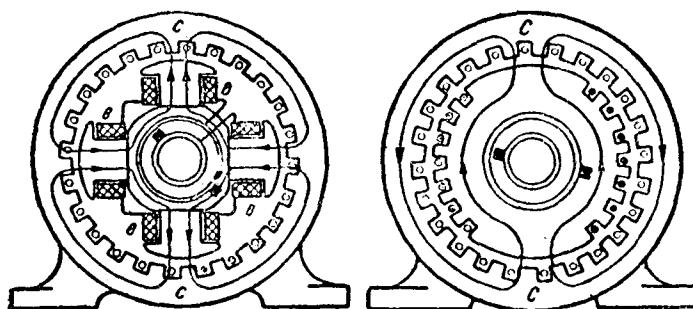
1. 定子铁芯；2. 转子铁芯；3. 空气隙；4. 定子绕组；5. 转子绕组；6. 风扇；7. 风道；8. 轴；9. 轴承；10. 机壳。

图 0—9 异步电动机能量图

电磁功率以电磁感应方式传递到转子，克服转子绕组的铜损失 P_{cu2} 后就全是机械功率了，但不是全部输出功率 P_2 ，还要克服机械摩擦损耗 P_{fr} 及杂损耗 P_d ，剩下的才是输出的机械功率 P_2 如图 0—9 所示。

4. 同步电机

同步电机又称为同期电机。同步电机是交流发电机的主要型式。同步电机一般由于容量较大，均采用磁极旋转而电枢绕组固定的型式，其示意图如图 0—10 所示。同步电机转子的许多磁极，当由滑环通入激磁绕组以直流电时，便产生恒定磁场。但是，以外力（机械能）拖转子磁极旋转时，固定在定子的电枢绕组与磁场间有相对运动，便产生交变电势。由于电枢绕组是三相绕组，所以电枢绕组的电势是三相电势。其电势的频率 f 与转子磁极的



a) 显极同步电机

b) 隐极同步电机

图 0—10 同步电机结构示意图

轉速及磁極對數 p 有關，其關係式為：

$$f = \frac{Pn}{60} \quad (0-9)$$

式中 P ——磁極對數；

n ——轉子每分鐘轉速(轉/分)。

若產生的交變電勢頻率 $f=50$ 赫時，(這是國標標準工業頻率) 磁極對數 p 與轉子每分鐘轉數 n 的乘積必須等於常數即： $P \times n = 50 \times 60 = 3000$ 。所以當同步電機的磁極對數 $P=1$ ，即兩極電機，轉子速度必須是每分鐘 3000 轉。電樞所得電勢頻率才是 50 赫茲。

同步電機也可做為電動機運行，同步電動機轉速與磁極對數必須符合式 (0-6) 不可調節。所以一般用同步電動機的不多，但有的地方需要保持恆速，或改善網絡功率因數時則採用同步電動機。

5. 各種電動機的相互關係

如果在直流電機的定子磁場里，電樞上繞三相繞組，並接三個滑環，使電樞的轉速和磁極對數的乘積為 3000。則在三個滑環上所獲得電勢便為 50 赫的三相交變電勢。顯然，這就是同步電機，由於目前同步電機容量很大，很大的功率由旋轉的電樞並通過滑環電刷傳送出去是不適宜的。因此同步電機在容量較大時是不採用這種型式的。

異步電機和同步電機的定子都是三相繞組，當有三相電流通過時，就會有三相旋轉磁場產生。所以，把異步電機轉子插入同步電機的定子中，則同步電機就變成異步電機。同理把同步電機的轉子磁極插入異步電機定子中，則異步電機便成為同步電機。

如果異步電機轉子上有三相繞組，通過三個滑環可與外電路聯接。當異步電機定子接上交變電壓時，產生旋轉磁場，切割轉子繞組，並在轉子繞組中產生三相感應電勢，由於定子繞組與轉子繞組的匝數不同，所以在轉子滑環上所得電勢與定子外加電壓不同。因此，異步電機在轉子不動時，就是一個變壓器。感應調壓器就是根據這種原理做成的。

由上所述，我們知道各種電機之間是有密切聯繫的，因為它們是在同一原理(即電磁感應原理)下做成的。

第一篇 直流电机

第一章 直流电机結構与工作原理

1—1 直流电机的結構

直流电机的基本构造是由定子(靜止部分)与电樞(旋轉部分)組成。两部分之間有气隙。在小容量电机中气隙为0.3~3毫米,大容量电机中气隙为10~12毫米。图1—1是正常直流电机的剖面图。

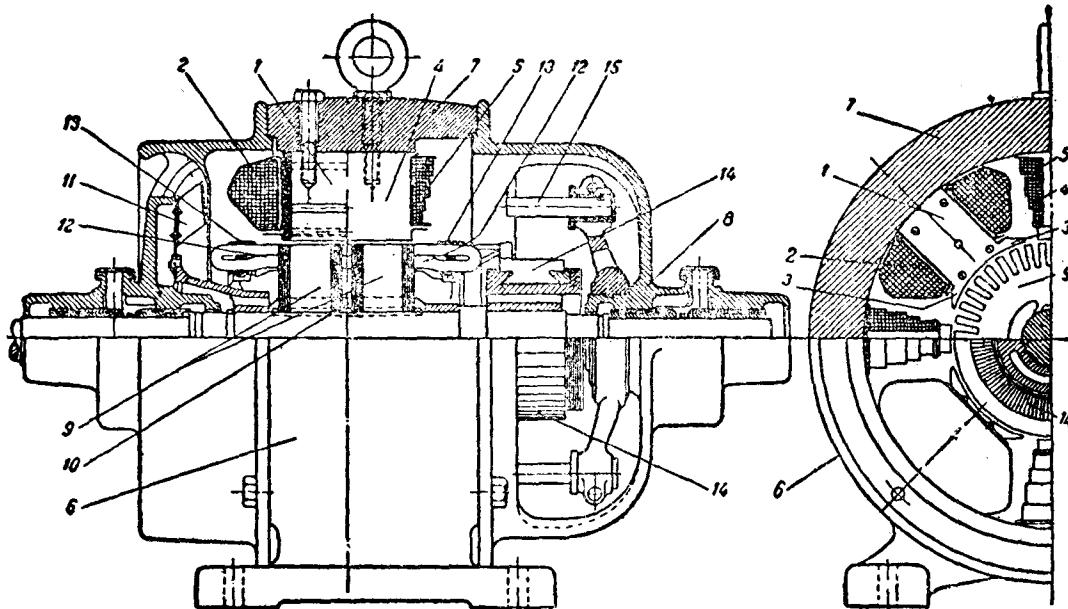


图1—1 直流电机的纵、横截面图

1. 主极铁芯；2. 主极綫卷；3. 极掌；4. 整流极铁芯；5. 整流极綫卷；6. 机座；7. 磁轭；8. 瓦軸承；9. 电樞铁芯；10. 通風道；11. 風扇；12. 电樞綫圈；13. 繩带；14. 整流子；15. 刷握。

直流电机定子的作用是产生磁通，并做为机座之用。由下列几部分組成：

1. 主磁极，用来产生主磁通；
2. 换向磁极，用来改善换向情况的，有时称为附加极；
3. 机座及端盖。

直流电机的电樞是进行能量轉換的主要部分。电樞由下列几部分組成：

- (1) 电樞铁芯，(2) 电樞繞組，(3) 换向器。

今将直流电机主要结构簡述如下：

1. 机座及端盖：如图1—2所示，机座上安装有主磁极及换向磁极，因此直流电机的机座除了安装在地基上以外，还作为磁路的一部分，故用鑄鋼或鋼板焊接而成。其导磁部分又称磁轭。机座的两端装有前、后端盖，作为支持軸承及防护之用，用鑄鐵制成。軸承为滚动或滑动軸承，由电机容量大小决定。