

〔铁路职业教育铁道部规划教材〕

# 电力机车电机

DIANLIJICHE DIAOJI

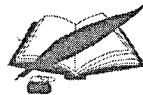
TELU ZHIYE JIAOYU TIEDAOBU GUIHUA JIAOCAI

张龙 主编

中专



中国铁道出版社  
CHINA RAILWAY PUBLISHING HOUSE



铁路职业教育铁道部规划教材

(中专)

# 电力机车电机

张 龙 主 编

郭世明 主 审

中国铁道出版社

2008年·北京

## 内 容 简 介

本书对目前国产主型电力机车上各类电机的基本原理、运行特点、基本结构、试验、检修、维护保养等作了比较详细的介绍。全书共分十二章，前六章系统介绍直流电机基本知识、直流和脉流牵引电动机的特性、换向和通风冷却、结构、试验线路及方法、维护及检修；第七、八章介绍变压器基本知识、电力机车上主变压器和平波电抗器的运行特点、基本结构；第九～十一章介绍异步电动机的基本知识、SS<sub>4</sub>改型、SS<sub>8</sub>型电力机车上异步劈相机、交流辅助电动机的运行原理、基本构成；第十二章介绍三相交流牵引电动机的原理及构成。

本书为职业教育铁道部规划教材，适用于铁路中专电力机车驾驶及电力机车检修专业，也可作为成人中专、职业中专等电力机车专业的教材，还可作为电力机务段有关运用、检修人员的岗位培训教材。

### 图书在版编目(CIP)数据

电力机车电机/张龙主编. —北京:中国铁道出版社,  
2008.1

铁路职业教育铁道部规划教材·中专

ISBN 978-7-113-08552-0

I. 电… II. 张… III. 电力机车-电机-专业学校-教材 IV. U264.04

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2008)第 005940 号

书 名: 电力机车电机

作 者: 张 龙 主编

---

责任编辑:赵 静 电话:010-51873133 电子信箱:td73133@sina.com

封面设计:陈东山

责任校对:张玉华

责任印制:李 佳

---

出版发行:中国铁道出版社(北京市宣武区右安门西街 8 号,100054)

印 刷:河北新华印刷二厂

版 次:2008 年 1 月第 1 版 2008 年 1 月第 1 次印刷

开 本:787mm×1092mm 1/16 印张:21.75 字数:546 千

书 号:ISBN 978-7-113-08552-0/U·2163

定 价:39.00 元

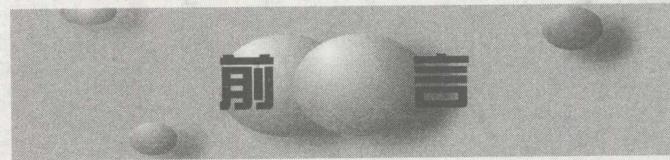
---

版权所有 侵权必究

凡购买铁道版的图书,如有缺页、倒页、脱页者,请与本社读者服务部调换。

电 话:市电(010)51873170 路电(021)73170(发行部)

打击盗版举报电话:市电(010)63549504 路电(021)73187



## 前 言

本书为铁路职业教育铁道部规划教材,是根据铁路中专教育电力机车驾驶专业及电力机车检修专业教学计划“电力机车电机”课程教学大纲,并结合电力机车电机运用、检修生产实际编写的。

“电力机车电机”是电力机车运用及电力机车检修专业的一门主干专业课程,主要讲授电力机车上应用的各种电机的基本原理、结构特点、工作特性、技术参数等。本书是“电力机车电机”课程的理论教材,教学大纲中实践教学由各校根据设备状况编写相应的指导书,以达到培养学生能力的目标。

本书在编写中力图体现以下特色:

1. 结合实际。教材紧扣教学大纲基本要求,结合当前职业教育教学现状,理论知识以“必需、够用”为度,突出学生对所学知识的应用能力。
2. 内容适当。教材既反映我国当前电力机车运用与检修的现状,以交-直传动的SS<sub>4</sub>改型、SS<sub>8</sub>型电力机车应用到的各种电机为典型产品,也注意引入新技术、新知识,适当介绍交流传动电力机车中应用到的三相异步交流牵引电动机。
3. 有利自学。教材减少了繁杂的理论分析、公式推导,力求做到图文并茂、语言规范、深入浅出、通俗易懂。每节后安排适当的练习题,以突出教学重点,满足自学的需求。

本书由太原铁路机械学校张龙担任主编,并编写第一、二、三、四章;西南交通大学郭世明担任主审。参加编写工作的还有:太原铁路机械学校贾志国,编写第五、六章;北京铁路电气化学校张广军,编写第七、八章;广州铁道职业技术学院童巧新,编写第九、十章;华东交通大学刘敏军,编写第十一、十二章。

本书在编写过程中,得到中国南车集团株洲电力机车有限公司、湖东电力机务段等单位及铁路职业教育界同仁的帮助,在此表示衷心感谢。

由于编者水平有限,缺陷和不当之处在所难免,恳请广大读者批评指正。

编 者  
2007年12月

# 目录

<b>第一章 直流电机基本知识</b>	1
第一节 直流电机基本工作原理	1
第二节 直流电机的基本结构	5
第三节 直流电机的电枢绕组	9
第四节 直流电机的磁场	15
第五节 直流电机的感应电动势和电磁转矩	22
第六节 直流电机的基本方程	24
第七节 直流发电机的运行特性	28
<b>第二章 直流牵引电动机的特性</b>	34
第一节 牵引电动机的一般概念	34
第二节 直流牵引电动机的工作特性	38
第三节 各种励磁方式直流牵引电动机的特性分析	42
第四节 直流牵引电动机的启动、反转、调速和制动	47
第五节 直流串励牵引电动机的磁场削弱	52
<b>第三章 直流和脉流牵引电动机的换向及通风冷却</b>	57
第一节 换向的基本概念	57
第二节 产生火花的原因	62
第三节 改善直流牵引电动机换向的方法	66
第四节 脉流牵引电动机的换向特点	69
第五节 改善脉流牵引电动机换向的方法	75
第六节 换向器上的环火	78
第七节 牵引电动机的发热和通风冷却	84
<b>第四章 脉流牵引电动机的结构</b>	91
第一节 牵引电动机的定额和额定数据	91
第二节 牵引电动机常用的电工材料及绝缘结构	94
第三节 脉流牵引电动机的基本结构	99
第四节 典型脉流牵引电动机的结构特点	113
<b>第五章 直流和脉流牵引电动机的试验</b>	126
第一节 直流牵引电动机的试验项目	126
第二节 直流牵引电动机的试验线路	128
第三节 直流牵引电动机的试验方法	133
第四节 脉流牵引电动机的试验线路	141
<b>第六章 直流和脉流牵引电动机的维护与检修</b>	144

第一节 牵引电动机的维护与保养	144
第二节 牵引电动机在小修中的检修	146
第三节 牵引电动机的解体检修	150
第四节 牵引电动机的单项大修	161
<b>第七章 变压器的基本知识</b>	166
第一节 变压器的基本结构、分类及铭牌	166
第二节 变压器的工作原理及运行分析	171
第三节 单相变压器的连接组别	182
第四节 其他用途变压器	184
<b>第八章 主变压器及平波电抗器</b>	189
第一节 概述	189
第二节 主变压器的基本结构	190
第三节 典型主变压器的结构特点	202
第四节 主变压器的维护与检修	209
第五节 平波电抗器	212
<b>第九章 异步电动机基本知识</b>	218
第一节 异步电动机的基本结构、分类及铭牌	218
第二节 交流绕组	222
第三节 交流绕组的电动势和磁势	231
第四节 三相异步电机工作原理及运行分析	234
第五节 三相异步电动机的启动、反转、调速和制动	242
第六节 单相异步电动机	249
<b>第十章 异步劈相机</b>	253
第一节 异步劈相机的工作原理	253
第二节 异步劈相机的启动及三相电压对称性调整	255
第三节 异步劈相机的额定参数及结构特点	259
第四节 劈相机的维护保养及故障处理	262
<b>第十一章 交流辅助电动机</b>	267
第一节 交流辅助电动机的工作特点	267
第二节 SS <sub>4</sub> 改型电力机车的辅助电动机	268
第三节 SS <sub>8</sub> 型电力机车的辅助电动机	276
第四节 交流辅助电动机的检修	285
第五节 交流辅助电动机定子绕组大修	307
<b>第十二章 三相交流异步牵引电动机</b>	316
第一节 三相交流牵引电动机概述	316
第二节 异步牵引电动机变频调速的基本原理	317
第三节 异步牵引电动机运行的方式和特性	325
第四节 机车牵引中异步牵引电动机的特性调节	331
第五节 典型三相交流异步牵引电动机的结构特点	334
<b>参考文献</b>	341

# 第一章

## ·直流电机基本知识

### [本章重点]

- 直流电机工作原理及可逆性
- 直流电机基本结构和额定值
- 直流电机的励磁方式
- 直流电机的感应电动势和电磁转矩
- 直流电机的基本方程式
- 直流发电机的运行特性

### 第一节 直流电机基本工作原理

直流电机是直流发电机和直流电动机的总称。直流电机具有可逆性，既可作直流发电机使用，也可作直流电动机使用。作直流发电机使用时，将机械能转换成直流电能输出；作直流电动机使用时，则将直流电能转换成机械能输出。

#### 一、直流电机的模型结构

图 1-1 所示为一台直流电机简单模型图。N、S 为定子上固定不动的两个主磁极，主磁极可以采用永久磁铁，也可以采用电磁铁，在电磁铁的励磁线圈上通以方向不变的直流电流，便形成一定极性的磁极。

在两个主磁极 N、S 之间装有一个可以转动的、由铁磁材料制成的圆柱体，圆柱体表面嵌有一线圈  $abcd$ （称为电枢绕组），线圈首末两端分别连接到两个弧形铜片（称为换向片）上。换向片之间用绝缘材料构成一整体，称为换向器，它固定在转轴上（但与转轴绝缘），随转轴一起转动，整个转动部分称为电枢。为了接通电枢内电路和外电路，在定子上装有两个固定不动的电刷 A 和 B，并压在换向器上，与其滑动接触。

#### 二、直流发电机的工作原理

##### 1. 感应电动势的产生

当直流发电机的电枢被原动机拖动，并以恒速  $v$  逆时针方向旋转时，如图 1-1(a)所示，线圈两个有效边  $ab$  和  $cd$  将切割磁力线，而感应产生电动势  $e$ 。其方向用右手定则确定，导体  $ab$  位于 N 极下，导体  $cd$  位于 S 极下，产生电动势方向分别为  $b \rightarrow a, d \rightarrow c$ 。若接通外电路，电流从换向片 1  $\rightarrow$  A  $\rightarrow$  负载  $\rightarrow$  B  $\rightarrow$  换向片 2。电流从电刷 A 流出，具有正极性，用“+”表示；从电刷 B

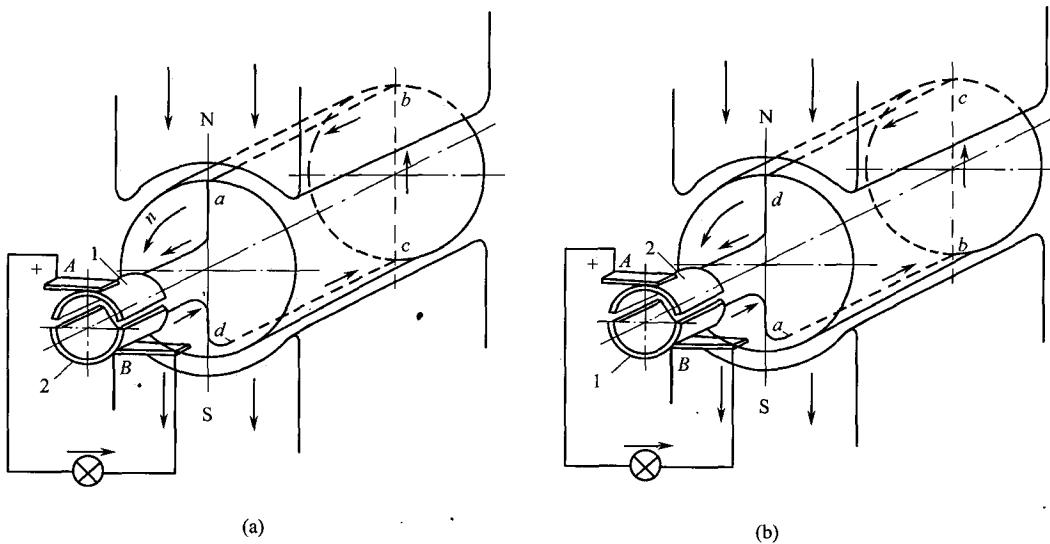


图 1-1 直流发电机工作原理

流入，具有负极性，用“—”表示。

当电枢转过  $90^\circ$  时, 线圈有效边  $ab$  和  $cd$  转到 N、S 极之间的几何中心线上, 此处磁密为零, 故这一瞬时感应电动势为零。

当电枢转过 $180^\circ$ 时,导体 $ab$ 和 $cd$ 及换向片1、2位置互换,如图1-1(b)所示。导体 $ab$ 位于S极下,导体 $cd$ 位于N极下,线圈两个有效边产生的感应电动势方向分别为 $a \rightarrow b, c \rightarrow d$ ,电动势方向恰与开始瞬时相反。外电路中流过的电流从换向片2→A→负载→B→换向片1。由此可见,电刷A(B)始终与转到N(S)极下的有效边所连接的换向片接触,故电刷极性始终不变,A为“+”,B为“-”。

由以上分析可知，线圈内部为一交变电动势，但电刷引出的电动势方向始终不变，为一单方向的直流电动势。

## 2. 感应电动势的波形

根据电磁感应定律,每根导体产生的感应电动势  $e$  为

$$e = B_s L v \quad (\text{V}) \quad (1-1)$$

式中  $B_x$ ——导体所在位置的磁通密度(T)；

L——导体切割磁力线的有效长度(m);

$v$ ——导体切割磁力线的线速度(m/s)。

要想知道电动势的波形，先得找出磁密的波形，前已设电枢以恒速  $v$  旋转， $v=$ 常数， $L$  在电机中不变，则  $e \propto B_x$ ，即导体电动势随时间的变化规律与气隙磁密的分布规律相同。设想将电枢从外圆某一点沿轴切开，把圆周拉成一直线作为横坐标，纵坐标表示磁密，而绘出的  $B_x$  分布曲线如图 1-2 所示，为一梯形波。由于  $e \propto B_x$ ，电动势波形与磁密波形可用同一曲线表示，只需换一坐标即可得到线圈内部交变电动势波形，如图 1-2 所示。

通过电刷和换向器的作用,及时地将线圈内的交变电动势转换成电刷两端单方向的直流电动势,如图 1-3 所示,但它是一个大小在零和最大值之间变化的脉振电动势。

对于图 1-1 所示的直流电机简单模型图,由于电枢上只嵌放了一个线圈,所以感应电动势数值小,波动大。为了减小电动势的脉动,实际电机中,电枢上放置许多线圈组成电枢绕组,这

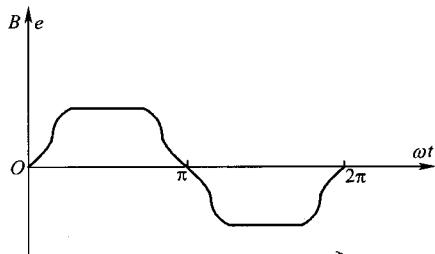


图 1-2 线圈内电动势波形

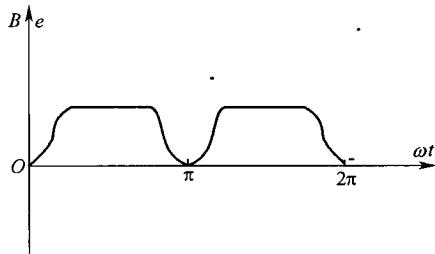


图 1-3 电刷两端的电动势波形

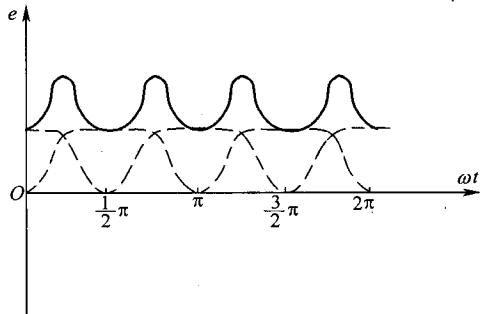


图 1-4 两个线圈换向后的电动势波形

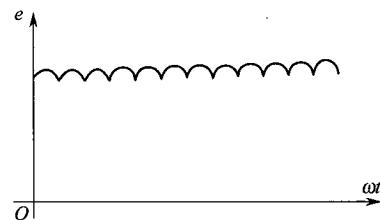


图 1-5 多个线圈电刷两端的电动势波形

些线圈均匀分布在电枢表面，并按一定规律连接起来。图 1-4 表示一台两极直流电机，电枢上嵌有在空间互差 90° 的两个线圈产生的电动势波形，由图可见，其脉动程度大大减小了。实践证明，若每极下线圈边数大于 8，电动势脉动的幅值将小于 1%，基本为一直流电动势，如图 1-5 所示。

### 3. 直流发电机产生的电磁转矩

当直流发电机电刷两端获得直流感应电动势后，若接上负载，便有一电流流过线圈，电流  $i$  与电动势  $e$  的方向相同。同时，载流导体在磁场中必然产生一电磁力  $f$ ，其方向用左手定则确定。电磁力对转轴形成一电磁转矩  $T$ ， $T$  与电枢旋转的方向相反，起到了阻碍作用，故称为阻转矩。直流电机要维持发电状态，原动机就必须输入机械能克服电磁转矩  $T$ ，以实现将机械能转换成电能。

### 三、直流电动机的工作原理

图 1-6 所示为两极直流电动机工作原理图。直流电动机结构与直流发电机相同，不同的是电刷 A、B 外接一直流电源。图示瞬时电流的流向为  $+ \rightarrow A \rightarrow$  换向片  $1 \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow c \rightarrow d \rightarrow$  换向片  $2 \rightarrow B \rightarrow -$ 。根据电磁力定律，载流导体  $ab$ 、 $cd$  都将受到电磁力  $f$  的作用，其大小为：

$$f = B_x L i \quad (N) \quad (1-2)$$

式中  $i$ ——导体中流过的电流(A)。

导体所受电磁力的方向用左手定则确定，在此瞬时， $ab$  位于 N 极下，受力方向从右向左， $cd$  位于 S 极下，受力方向从左向右，电磁力对转轴便形成一电磁转矩  $T$ 。在  $T$  的作用下，电枢便逆时针旋转起来。

当电枢转过 90°，电刷不与换向片接触，而与换向片间的绝缘片相接触，此时线圈中没有电流流过， $i=0$ ，故电磁转矩  $T=0$ 。但由于机械惯性的作用，电枢仍能转过一个角度，电刷 A、B 又将分别与换向片 2、1 接触。线圈中又有电流  $i$  流过，此时，导体  $ab$ 、 $cd$  中电流改变了方

向,即为  $b \rightarrow a, d \rightarrow c$ ,且导体  $ab$  转到 S 极下,  $ab$  所受的电磁力  $f$  方向从左向右,  $cd$  转到 N 极下,  $cd$  所受的电磁力  $f$  方向从右向左。因此,线圈仍然受到逆时针方向电磁转矩的作用,电枢始终保持同一方向旋转。

在直流电动机中,电刷两端虽然加的是直流电源,但在电刷和换向器的作用下,线圈内部却变成了交流电,从而产生了单方向的电磁转矩,驱动电机持续旋转。同时,旋转的线圈中也将感应产生电动势  $e$ ,其方向与线圈中电流方向相反,故称为反电动势。直流电动机若要维持继续旋转,外加电压就必须高于反电动势,才能不断地克服反电动势而流入电流,以实现将电能转换成机械能。

由此可见,直流电机具有可逆性,即一台直流电机既可作发电机运行,也可作电动机运行。当输入机械转矩将机械能转换成电能时,电机作发电机运行;当输入直流电流产生电磁转矩,将电能转换成机械能时,电机作电动机运行。例如电力机车在牵引工况时,牵引电机作电动机运行,产生牵引力;在制动工况时,牵引电机作发电机运行,将机车和列车的动能转换成电能,产生制动力对机车进行电气制动。

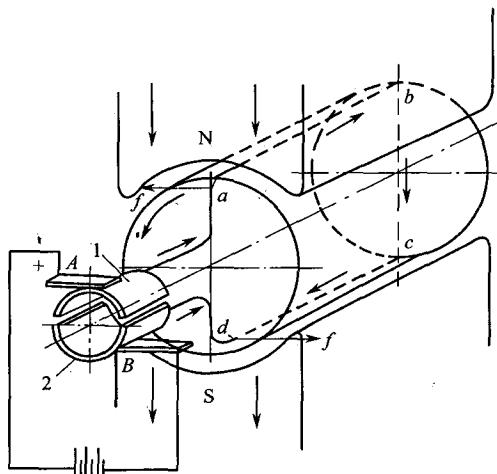


图 1-6 直流电动机工作原理图

### 练习题

#### 一、填空题

1. 将机械能转换为直流电能的电机称为\_\_\_\_\_;将直流电能转换为机械能的电机称为\_\_\_\_\_。
2. 直流电机具有可逆性,既可作\_\_\_\_\_使用,也可作\_\_\_\_\_使用。
3. 作直流发电机使用时,将机械能转换成\_\_\_\_\_输出;作直流电动机使用时,则将直流电能转换成\_\_\_\_\_输出。
4. 根据电磁感应定律,每根导体产生的感应电动势为\_\_\_\_\_。
5. 当直流发电机电刷两端获得直流电动势后,若接上负载,载流导体在磁场中产生的电磁转矩与电枢旋转的方向\_\_\_\_\_,故称为阻转矩。
6. 直流电动机外接一直流电源,根据电磁力定律,载流导体受到的电磁力的作用,其大小为\_\_\_\_\_。
7. 在直流电动机中,电刷两端加的是\_\_\_\_\_,在电刷和换向器的作用下,线圈内部流过的是\_\_\_\_\_。
8. 在直流电动机中,旋转的线圈中将感应产生电动势  $e$ ,其方向与线圈中电流方向\_\_\_\_\_,故称为反电动势。

#### 二、判断题

1. 将机械能转换为直流电能的电机称为直流发电机。( )

2. 将直流电能转换为机械能的电机称为直流发电机。( )
3. 直流电机具有可逆性,既可作直流发电机使用,也可作直流电动机使用。( )
4. 电力机车在牵引工况时,牵引电机作电动机运行。( )
5. 电力机车在制动工况时,牵引电机作发电机运行。( )
6. 在直流电动机中,换向器将外加的直流电流逆变成绕组内的交流电流。( )
7. 在直流发电机中,换向器将绕组内的交流电动势整流成电刷两端的直流电动势。( )

### 三、简答 题

1. 简述直流电机的可逆性。
2. 在直流发电机运行时,有没有电磁转矩?为什么?
3. 在直流电动机运行时,有没有感应电动势?为什么?

### 四、综合 题

1. 画出直流电机模型结构图。
2. 试说明电磁感应定律和电磁力定律。

## 第二节 直流电机的基本结构

### 一、直流电机的基本结构

直流电机由静止的定子和旋转的转子两大部分组成,在定子和转子之间有一定大小的间隙(称气隙),如图 1-7 所示。

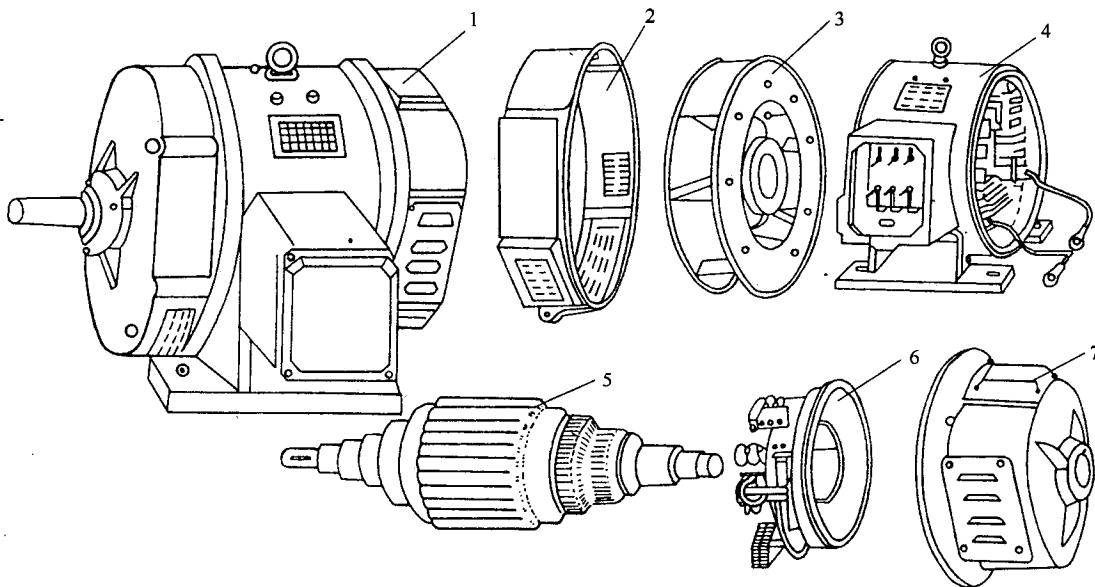


图 1-7 直流电机结构图

1—直流电机总成;2—后端盖;3—通风器;4—定子总成;5—转子(电枢)总成;6—电刷装置;7—前端盖

#### 1. 定子

直流电机定子的作用是产生磁场和作为电机的机械支撑,主要由机座、主磁极、换向极和电刷装置等组成。

### (1) 机座

机座兼起机械支撑和导磁磁路两个作用。它既用来作为安装电机所有零件的外壳，又是联系各磁极的导磁铁轭。机座通常为铸钢件，也有采用钢板焊接而成的。对于换向要求较高的电机，可采用叠片结构的机座。

### (2) 主磁极

主磁极如图 1-8 所示，由主极铁芯和主极线圈两部分组成。主极铁芯一般用 1~1.5 mm 厚的薄钢板冲片叠压后再用铆钉铆紧成一个整体。小型电机的主极线圈用绝缘铜线（或铝线）绕制而成，大中型电机主极线圈用扁铜线绕制，并进行绝缘处理，然后套在主极铁芯外面。整个主磁极用螺钉固定在机座内壁。

### (3) 换向极

换向极又称为附加极，它装在两个主极之间，用来改善直流电机的换向。换向极由换向极铁芯和换向极线圈构成。换向极铁芯大多用整块钢加工而成，但在整流电源供电的功率较大电机中，为了更好地改善电机换向，换向极铁芯也采用叠片结构。换向极线圈与主极线圈一样也是用圆铜线或扁铜线绕制而成，经绝缘处理后套在换向极铁芯上，最后用螺钉将换向极固定在机座内壁。

### (4) 电刷装置

电刷装置的作用是通过电刷与换向器表面的滑动接触，把转动的电枢绕组与外电路相连。电刷装置一般由电刷、刷握、刷杆、刷杆座等部分组成，如图 1-9 所示。电刷一般用石墨粉压制而成。电刷放在刷握内，用弹簧压紧在换向器上，刷握固定在刷杆上，刷杆装在刷杆座上，成为一个整体部件。

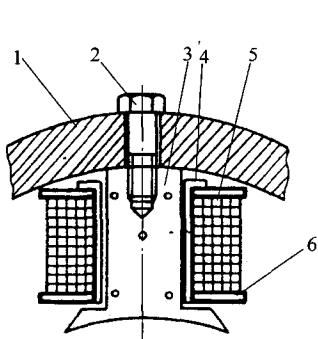


图 1-8 主磁极

1—机座；2—主极螺钉；3—主极铁芯；  
4—框架；5—主极绕组；6—绝缘垫衬

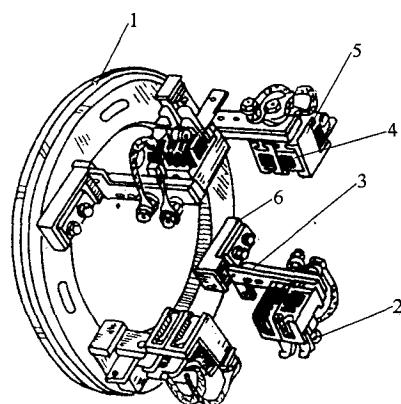


图 1-9 电刷装置

1—刷杆座；2—弹簧；3—刷杆；4—电刷；5—刷握

## 2. 转子

转子又称电枢，主要由转轴、电枢铁芯、电枢绕组和换向器等组成。

### (1) 转轴

转轴的作用是用来传递转矩，一般用合金钢锻压而成。

### (2) 电枢铁芯

电枢铁芯是电机磁路的一部分，也是承受电磁力作用的部件。当电枢在磁场中旋转时，在

电枢铁芯中将产生涡流和磁滞损耗,为了减小这些损耗的影响,电枢铁芯通常用0.5 mm厚的电工钢片叠压而成,电枢铁芯固定在转子支架或转轴上。电枢铁芯冲片如图1-10所示,沿铁芯外圈均匀地分布有槽,在槽内嵌放电枢绕组。

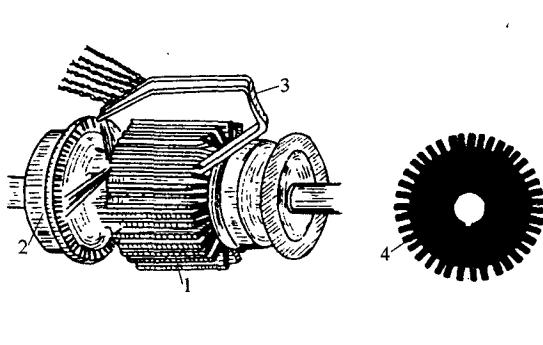


图 1-10 电枢铁芯冲片和铁芯

1—电枢铁芯;2—换向器;  
3—绕组元件;4—铁芯冲片

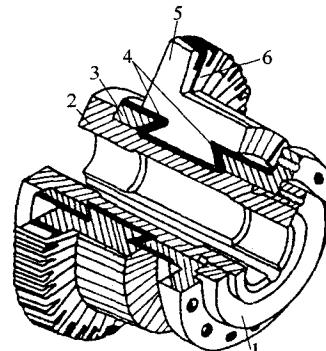


图 1-11 换向器

1—螺旋压圈;2—换向器套筒;3—V形压圈;  
4—V形云母环;5—换向铜片;6—云母片

### (3) 电枢绕组

电枢绕组的作用是产生感应电动势和通过电流产生电磁转矩,实现机电能量转换。它是直流电机的主要电路部分。电枢绕组通常都用圆形或矩形截面的导线绕制而成,再按一定规律嵌放在电枢槽内,上下层之间以及电枢绕组与铁芯之间都要妥善地绝缘。为了防止离心力将绕组甩出槽外,槽口处需用槽楔将绕组压紧,伸出槽外的绕组端接部分用无纬玻璃丝带绑紧。绕组端头则按一定规律嵌放在换向器铜片的升高片槽内,并用锡焊或氩弧焊焊牢。

### (4) 换向器

换向器的作用是机械整流,即在直流电动机中,它将外加的直流电流逆变成绕组内的交流电流;在直流发电机中,它将绕组内的交流电动势整流成电刷两端的直流电动势。换向器的结构如图1-11所示。换向器由许多换向片组成,换向片间用云母片绝缘。换向片凸起的一端称升高片,用以与电枢绕组端头相连,换向片下部作成燕尾形,利用换向器套筒、V形压圈及螺旋压圈将换向片、云母片紧固成一个整体。在换向片与换向器套筒、压圈之间用V形云母环绝缘,最后将换向器压装在转轴上。

## 二、直流电机的额定值

每一台电机都有一块铭牌,上面标注各种额定数据,简要介绍这台电机的型号、规格、性能,是用户合理选择和正确使用电机的依据。

根据国家标准要求设计和试验所得的一组反映电机性能的主要数据,称为电机的额定值。

### 1. 额定功率 $P_N$

额定功率指电机按规定的工作方式运行时,所能提供的输出功率。作为发电机额定功率是指接线端子处的输出功率;作为电动机额定功率是指电动机转轴的有效机械功率,单位为W或kW。额定功率、额定电压和额定电流的关系为

发电机

$$P_N = U_N I_N \quad (1-3)$$

电动机

$$P_N = U_N I_N \eta_N \quad (1-4)$$

2. 额定电压  $U_N$ 

额定电压指在额定输出时电机接线端子间的电压, 单位为 V。

3. 额定电流  $I_N$ 

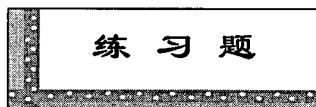
额定电流指电机按照规定的工作方式运行时, 电机绕组允许流过的最大安全电流, 单位为 A。

4. 额定转速  $n_N$ 

额定转速指电机在额定电压、额定电流和额定输出功率时, 电机的旋转速度, 单位为 r/min。

此外, 还有工作方式、励磁方式、额定励磁电压、额定温升、额定效率  $\eta_N$  等。

额定值是选用或使用电机的主要依据, 一般希望电机按额定值运行。但实际上, 电机运行时的各种数据可能与额定值不同, 它们由负载的大小来确定。若电机的电流正好等于额定值, 称为满载运行; 若电机的电流超过额定值, 称为过载运行; 若比额定值小得多, 称为轻载运行。长期过载运行将使电机过热, 降低电机寿命甚至损坏; 长期轻载运行使电机的容量不能充分利用。两种情况都将降低电机的效率, 都是不经济的。故在选择电机时, 应根据负载的要求, 尽可能使电机运行在额定值附近。


 练习题

## 一、填空题

1. 直流电机由静止的\_\_\_\_\_和旋转的\_\_\_\_\_两大部分组成。
2. 直流电机定子的作用是\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_。
3. 直流电机定子主要由\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_等组成。
4. 直流电机主磁极由\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_两部分组成。
5. 直流电机整个主磁极用\_\_\_\_\_固定在机座内壁。
6. 换向极装在\_\_\_\_\_之间, 用来改善\_\_\_\_\_。
7. 换向极由\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_构成。
8. 电刷装置的作用是通过电刷与换向器表面的滑动接触, 把转动的电枢绕组与\_\_\_\_\_相连。
9. 电刷装置一般由\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_等部分组成。
10. 直流电机的转子主要由\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_、\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_等组成。
11. 为了减小涡流和磁滞损耗的影响, 电枢铁芯通常用\_\_\_\_\_叠压而成。

## 二、判断题

1. 主磁极可以不采用电磁铁。( )
2. 整个主磁极用焊接的方法固定在机座内壁。( )
3. 换向极又称为附加极。( )
4. 转子又称电枢。( )
5. 电枢绕组是直流电机的主要磁路部分。( )
6. 若电机的电流正好等于额定值, 称为欠载运行。( )
7. 若电机的电压超过额定值, 称为过载运行。( )

## 三、简答题

1. 简述直流电机主磁极的组成和作用。

2. 简述直流电机换向极的组成和作用。
3. 简述直流电机电刷装置的组成和作用。
4. 简述直流电机电枢绕组的作用。

#### 四、综合题

1. 试说明直流电机的组成。
2. 试述直流电机定子的组成和作用。
3. 试述直流电机换向器的作用和组成。

### 第三节 直流电机的电枢绕组

电枢绕组是实现电能和机械能相互转换的枢纽,为直流电机重要部件之一,绕组的形式与电机的性能、寿命和效率有很大的关系。研究直流电机电枢绕组,主要是找出绕组元件相互之间和元件与换向器之间的连接规律。不同类型的电枢绕组,具有不同的连接规律。直流电机的电枢绕组分为单迭绕组、复迭绕组、单波绕组、复波绕组等几种类型。本节仅讨论应用较广泛又具有代表性的单迭和单波绕组。

#### 一、电枢绕组概述

##### 1. 对电枢绕组的要求

电枢绕组是由许多形状相同的线圈,按一定规律连接起来的总称。对于电枢绕组,要求一定的导体数,应能产生较大的电动势;通过一定大小的电流能产生足够大的电磁转矩;同时,应尽量节省有色金属和绝缘材料;并要求结构简单,运行安全可靠。

##### 2. 绕组元件

绕组元件是用绝缘铜导线绕制成的线圈,这些线圈是组成电枢绕组的基本单元,故称为绕组元件。一个元件有两个有效边,其中一个有效边嵌放在某个槽的上层(称为上元件边),另一个有效边嵌放在另一个槽的下层(称为下元件边),元件的首末端分别接于两个换向片上,如图1-12所示。元件在铁芯槽内的部分称为有效部分,槽外两端仅起连接作用,称为端节部分。

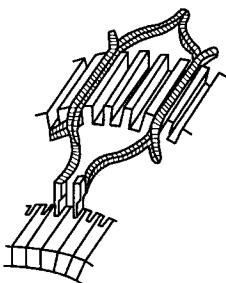


图 1-12 线圈与换向器

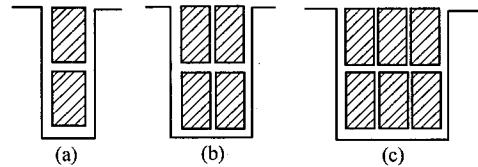


图 1-13 实槽与虚槽

(a) $u=1$ ; (b) $u=2$ ; (c) $u=3$

##### 3. 元件数 $S$ 、换向片数 $K$ 、虚槽数 $Z_u$ 之间的关系

每个元件均有首末两端,而每个换向片总是焊接着一个元件的末端和另一个元件的首端,因此,元件数与换向片数相等,即

$$S = K \quad (1-5)$$

若每一个实槽内嵌放上、下两个有效边，则称为一个单元槽或一个虚槽。但有些电机，一个实槽内上、下层常并列嵌放多个元件边，如图 1-13 所示。这时，电枢总的虚槽数为

$$Z_u = uZ \quad (1-6)$$

式中  $Z$ ——电枢铁芯实槽数；

$u$ ——一个实槽内所包含的虚槽数。

于是，可得  $S$ 、 $K$ 、 $Z_u$  的关系为

$$S = K = Z_u = uZ \quad (1-7)$$

#### 4. 极距 $\tau$

电枢表面圆周上相邻两主磁极之间的距离，以长度表示为

$$\tau = \frac{\pi D_a}{2p} \quad (1-8)$$

以虚槽表示为

$$\tau = \frac{Z_u}{2p} \quad (1-9)$$

式中  $D_a$ ——电枢外径；

$p$ ——主磁极对数。

#### 5. 绕组的形式和节距

##### (1) 绕组的基本形式

直流电机的电枢绕组最基本的有单迭绕组和单波绕组两大类，图 1-14 所示为单迭绕组的连接规律示意图。由图可见，单迭绕组的相邻绕组元件在电枢表面仅差一个槽，单个绕组元件的首端和末端之间相邻一个换向片。例如图中第一绕组元件从 N 极出发，绕到相邻的 S 极，通过换向器与 N 极下的第二绕组元件串联，直到所有的绕组元件都串联起来为止。

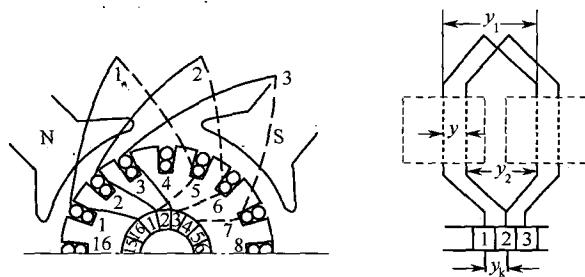


图 1-14 单迭绕组连接规律示意图

图 1-15 所示为单波绕组的连接规律示意图。由图可见，单波绕组的相邻绕组元件相隔约为二个极距，第二绕组元件与第一绕组元件处在相同极性的两个磁极下，单个绕组元件的首端

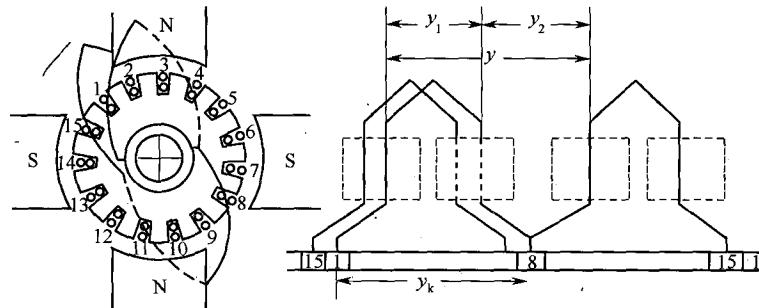


图 1-15 单波绕组连接规律示意图

与末端相隔约为两个极距。若电机有  $p$  对磁极，则连接  $p$  个元件后才回到出发元件的邻近，并相隔一个槽，以便第二周继续绕下去，直到所有的绕组元件都串联起来为止。

### (2) 绕组的节距

各种绕组在电枢和换向器上的连接规律，由绕组的节距来确定。直流电机的节距有线圈节距(又称第一节距) $y_1$ 、合成节距 $y$ 、换向器节距 $y_k$ 和后节距(又称第二节距) $y_2$ 。

#### ① 线圈节距 $y_1$

线圈节距 $y_1$ 是指同元件两有效边在电枢表面所跨过的距离(参见图 1-14)，一般以虚槽数表示。

$$y_1 = \frac{Z_u}{2p} \pm \epsilon = \text{整数} \quad (1-10)$$

式中， $\epsilon$ 是用来把 $y_1$ 凑成整数的一个小数。当 $\epsilon=0$ 时， $y_1=\tau$ ，为整距绕组；当 $\epsilon$ 取“-”号时， $y_1<\tau$ ，为短距绕组；当 $\epsilon$ 取“+”号时， $y_1>\tau$ ，为长距绕组。整距绕组可获得最大感应电动势，短距和长距绕组感应电动势略小。由于短距绕组比长距绕组能节省端部材料，同时短距绕组对换向有利，所以一般采用短距绕组。

#### ② 合成节距 $y$

合成节距 $y$ 是指相连接的两个绕组元件的对应边在电枢表面所跨过的距离(参见图 1-14)。

#### ③ 换向器节距 $y_k$

换向器节距 $y_k$ 是指同一个绕组元件首末端所连接两换向片之间在换向器表面所跨过的距离(参见图 1-14)。以合成节距表示：

$$y_k = y \quad (1-11)$$

#### ④ 后节距 $y_2$

后节距 $y_2$ 是指相串联的两元件中，第一元件的下层有效边与所连接的第二元件的上层有效边之间在电枢表面所跨过的距离(参见图 1-14)。其值取决于 $y_1$ 和 $y$ ，并与绕组的类型有关。

$$\text{单迭绕组} \qquad \qquad \qquad y_2 = y_1 - y \quad (1-12)$$

$$\text{单波绕组} \qquad \qquad \qquad y_2 = y - y_1 \quad (1-13)$$

## 二、单迭绕组

单迭绕组的同一元件首末两端分别与相邻两换向片相接，第一只元件的末端与第二只元件的首端接在同一换向片上。两只相互串联的元件总是后一只紧迭在前一只上面，故称为迭绕组。其特征为

$$y = y_k = \pm 1 \quad (1-14)$$

式中，取“+”为右行绕组，取“-”为左行绕组，左行绕组端部交叉，一般不予采用。

为进一步分析单迭绕组的连接方法和特点，现以 $Z=S=K=16, 2p=4$ 为例，绕制一单迭右行绕组。

### 1. 计算节距

$$y_1 = \frac{Z}{2p} \pm \epsilon = \frac{16}{4} \pm 0 = 4, \text{为整距绕组};$$

$$y = y_k = 1, \text{为单迭右行绕组};$$

$$y_2 = y_1 - y = 4 - 1 = 3$$