

# 感應電動機文輯

(第三集)

王羣祐主編

科學技術出版社

PDG

# 目 錄

|                                  |                |     |
|----------------------------------|----------------|-----|
| ✓三相換向式電動機·····                   | 史 鍾 奇·····     | 1   |
| 珂矢秦珂感應電動機圖及其應用·····              | 錢 理·····       | 12  |
| 電動機新產品製造中的幾點体会·····              | 陳 常 興·····     | 18  |
| 繞製電動機綫圈簡述·····                   | 陳 常 興·····     | 20  |
| 感應電動機轉子的動平衡·····                 | 尹 桐 文·····     | 25  |
| 矽鋼片絕緣處理·····                     | 姜 承 謨·····     | 34  |
| 電動機的浸漆與烘培·····                   | 陳 常 興·····     | 39  |
| 交流電動機的絕緣試驗·····                  | 樊 元 武·····     | 45  |
| 感應電動機舊壳繞新綫的簡捷計算法·····            | 蔣 鴻 金·····     | 50  |
| 蘇聯的電機絕緣等級介紹·····                 | 趙 鉄 藩·····     | 56  |
| 絕緣漆·····                         | 祝 宗 壽·····     | 59  |
| ✓電動機的銘牌·····                     | 王 羣 祐·····     | 65  |
| ✓辨別起端和末端·····                    | 李 慧 生·····     | 73  |
| ✓再談“辨別起端和末端”·····                | 賈 仲 · 楊光宗····· | 75  |
| 起動自耦變壓器及起動抗器之選擇·····             | 陳 敦 錫·····     | 80  |
| 用圖解法計算捲綫型電動機的起動電阻·····           | 金 乃 文·····     | 84  |
| ✓怎樣使 500 伏感應電動機能用在 380 伏電源上····· | 楊 福 生·····     | 88  |
| ✓談水泵用的電動機·····                   | 文 ·····        | 96  |
| 礦井水泵和捲揚機的馬達容量·····               | 宋 宝 愷·····     | 104 |
| 水泵的自動工作·····                     | 韋 世 英·····     | 108 |
| 再談電動水泵的自動工作·····                 | 安繼成 · 孫火壽····· | 111 |
| 備用泵浦自動工作的裝置·····                 | 葉 新 材·····     | 115 |
| ✓電動機的自起動問題·····                  | 李 昌 齡·····     | 117 |
| 礦井排水用電動機預熱的新方法·····              | 宋 執 濂·····     | 124 |
| ✓提高金屬加工机床電動機的功率因數·····           | 胡 汝 鼎·····     | 128 |
| 滑環型電動機的同步運行·····                 | 刘乾業 · 趙為信····· | 130 |
| 三相 Y 接電動機一相斷路的保安裝置·····          | 潘里平 · 洪思沂····· | 133 |
| 電機漏電自動斷電裝置·····                  | 高 遐 齡·····     | 139 |

# 三相換向式電動機

史 鍾 奇

感應電動機在工業方面的應用很廣，不過其速率約近恒定，對於某種用途殊感不便。普通所用變速方法，不外下列幾種：(1)變換磁極數；(2)變更頻率；(3)插入電阻於轉子電路中（即滑環式電動機）及(4)串級法。前兩法需要附屬設備（已詳電世界月刊三卷九期感應電動機之速率控制一文），第四法需用兩只電動機，此三者之速率變更範圍均屬有限。第三法雖可使速率連續變動，但因插入電阻而轉子電阻的功率損失增加，效率乃隨速率之降落而減少，顯然不甚經濟。要使得速率可以廣泛地作連續之變動，只有引入電壓於轉子一法。

## 電壓變更速率之原理

感應電動機在担荷負載時，其轉軸上受有反轉矩，欲使電動機能勝任此負載，其轉子所生之轉矩必須能克服此反轉矩。欲產生此需要之轉矩，其轉子必須有相當之感應電勢以產生適足之電流（轉矩與轉子電流及磁通成比例，在感應電動機中磁通約近恒定，所以轉矩隨轉子電流為轉移）。因此在負載加重時，電動機轉子之速率必須降低，即轉差率加大，方能以較大之相對速率割切旋轉磁場而產生適當之應電勢。

反之，如負載不變而變更其速率，則轉子應電勢也隨之變更。若減低其轉子速率，則轉子與磁場間之相對速率加大，應電勢變大而轉子電流變大，其產生之轉矩將超過負載所施之反轉矩。反之，若昇高其速率，則產生之轉矩將不足应付負載。所以在負載恒定時，唯有引入一電壓於轉子內，以輔助或抵消其應電勢，然

後速率才能變更。

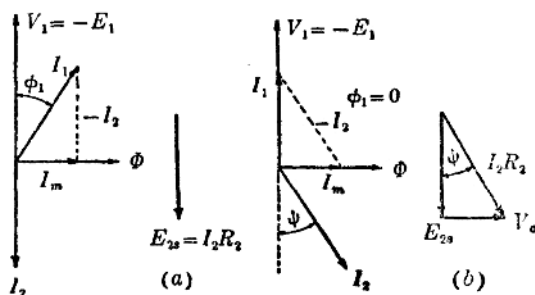
若引入之電壓與轉子應電勢為同相而互相輔助，則欲產生與某值反轉矩相當之電流，其轉子本身所需之應電勢可以減少。就是說轉子與磁場間的相對速率可以降低，即轉子可以較快的速率而運轉。外加的電壓愈大，轉子的速率也愈大，就是轉差率愈小。如果外加電壓與轉子電動勢相等，則轉差率為零，感應電動機可以在有負載時以同步速率而旋轉。再進一步，如果外加電壓大於轉子應電勢，則轉差率為負值，轉子的速率可大於同步速率，而仍作電動機的運用。

反之，如外加電壓與轉子應電勢反相，則轉子內的淨電壓被減少，為維持負載時所需之轉矩，其轉子應電勢必須加大，方能於克服外加電壓之餘產生適量之轉子電流。就是說轉子必須以更大的相互速率割切磁力綫，其速率必須降低，而轉差率變大。外加反相電壓愈大，其速率愈低。

所以說，我們可利用一個與轉子應電勢同相或反相的電壓，引入轉子內，使電動機之速率在同步速率之上下任意變動。當然，這外加電壓的頻率必須和轉子本身的頻率相等，這就是所以要換向器的道理，後面當加解釋。

### 外加電壓可以調整功率因數

上面已經解釋，變更外加電壓之值，可以調節感應電動機的速率，同時如變更外加電壓的相位，也可以調整電動機的功率因數。功率因數由定子電流  $I_1$  與定子電壓  $V_1$  間之相角  $\phi_1$  決定之，如圖一(a)， $E_{2s}$  為轉子的應電勢，假定轉差率很

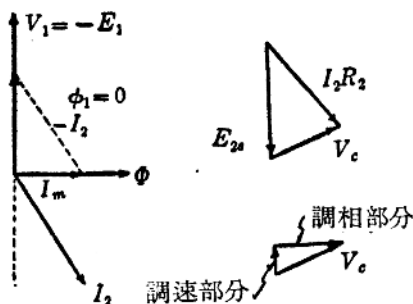


圖一 引入電壓相位與功率因數之關係

小，轉子只有電阻  $R_2$ ，轉子電流  $I_2$  與電阻  $R_2$  之乘積即  $E_{2r}$ ，即  $I_2 = E_{2r}/R_2$  且與  $E_{2r}$  同相。再假定定子繞組與轉子繞組圈數相等，並略去定子的電阻及磁漏等不計，定子應電勢  $E_1$  和電源施於定子的電壓  $V_1$  相反而相等，即  $V_1 = -E_1$ ， $V_1$  也和  $E_{2r}$  及  $I_2$  相反，如圖一(a)。但因為定子電流  $I_1$ ，一部分克服轉子電流的效应，一部分供給勵磁電流  $I_m$ ，即  $I_1$  為  $I_m$  及  $-I_2$  的矢量和，在圖一(a)中較  $V_1$  落後  $\varphi_1$  角度。功率因數為  $\cos \varphi_1$ 。

如果外加一電壓  $V_c$  於轉子內，而  $V_c$  較轉子應電勢  $E_{2r}$  超前  $90^\circ$ ，此二者之矢量和為轉子總電勢，仍等於  $I_2 R_2$ ，不過現在的  $I_2 R_2$  較  $E_{2r}$  相差  $- \psi$  角度，如圖一(b)。若  $V_c$  之值選擇適當，則  $I_2$  的有功部分和  $E_{2r}$  同相的仍和圖一(a)相同，使能担任同樣的負載。而  $I_2$  現在多了一個和  $E_{2r}$  相差  $90^\circ$  的無功部分，確能和勵磁電流  $I_m$  相抵消。以  $I_m$  和  $-I_2$  求得之矢量和得  $I_1$ ，可以和  $V_1$  同相，而  $\varphi_1 = 0$ ，即功率因數為 1。如果加大  $V_c$  之值，則  $I_2$  的無功部分也加大，其  $-I_2$  和  $I_m$  之矢量和可以較  $V_1$  超前，而得超前的功率因數。

但是實際上引入轉子的電壓，並非和轉子電勢  $E_{2r}$  確實超前  $90^\circ$  的。如超前的角度大於  $90^\circ$ ，則  $V_c$  可分析為兩部：一部和  $E_{2r}$  相差  $90^\circ$  發生調相的作用；另一部和  $E_{2r}$  反相發生調速作用，見圖二。若超前的角度小於  $90^\circ$ ，則其調速部分和  $E_{2r}$  同相。

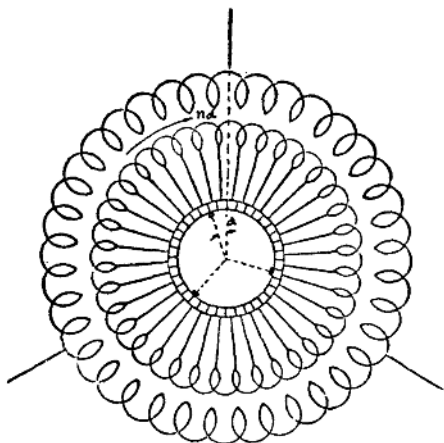


圖二 引入電壓之變速與調相部分之分析

### 為什麼要用換向器？

三相換向電動機的定子繞組和普通電動機的三相繞組相同，其轉子具有一直流電機的繞組及換向器，在換向器上有三套電刷，每兩鄰刷之位置互成  $120^\circ$  電的角度。若為二極電動機有三組電刷，每兩刷互成  $120^\circ$  機械角度；四極電動機

有六組電刷，每兩刷互成  $60^\circ$  機械角度；餘類推。其大概佈置見圖三：該圖示二極機之情形，外圈爲定子繞組，引出三綫接至電源，內圈爲轉子繞組，最內圈爲換向器，三黑小塊爲電刷。



圖三 換向器與電刷之一般連接方式

器，三黑小塊爲電刷。

在直流發電機中，磁場靜定不動，電樞導體因旋轉而割切磁力綫產生交流電勢，經換向器與電刷之換向作用，在電刷端出現者爲直流電壓，其值視電樞之轉速及電刷位置爲定。如果將電刷也旋轉起來，這情形就不同了，因爲當某一電樞導體由 N 極旋轉至 S 極下時，與其相接之換向片並不能由正刷區移至負刷區，所以在

電刷上出現的是交流電壓。此交流電壓之頻率視電刷旋轉之速率而定，與電樞旋轉之速率無關。如果電刷轉速和電樞轉速相等，其頻率與電樞之頻率相等。

在感應電動機中，磁場是以同步速率  $n_s$  旋轉着的，如果電刷靜定不動，其作用相當於磁場靜定不動而電刷以同步速率旋轉着。所以在電刷間出現的是交流電勢，其頻率和定子頻率  $f_1$  相等，與轉子的轉速無關。但是當轉子以速率  $n$  旋轉時，轉子以  $n_s - n$  的相對速率割切磁場的磁力綫，轉子導體內應電勢的頻率爲

$$f_2 = \frac{n_s - n}{n_s} f_1 = s f_1,$$

其  $s$  爲轉差率。

由上所述可見，在多相換向式電動機電刷端的交流電壓頻率和定子同，可以和定子繞組同時接在同一電源上，與轉子之速率無關。而換向器之作用，就是將電源或定子的頻率  $f_1$ ，轉變爲轉子的頻率  $s f_1$  輸入轉子，以便轉子繞組可自電源輸入與其本身相同頻率之電壓，以資調相與調速。

### 三相串联换向电动机

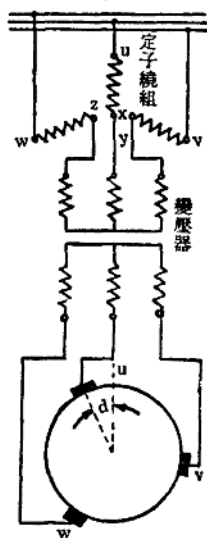
三相换向式电动机中，其引入轉子电压的方法，分串联与并联两种。在串联式电动机中，其定子绕组係一普通三相绕组，各相之一端接於电源，另一端或直接或经过一中间变压器接於换向器之电刷上，如图四所示，其定子与轉子係串联的。变压器之作用在降低电压以利换向。

电刷的位置是可以變更的，變更其位置即可控制轉子之速率。如图示，定子磁场的轴在  $U$  处，电刷之轴和該轴成一角度  $\alpha$ 。在电动机內之总磁通势，为定子磁通势与轉子磁通势之总和，而轉子磁通势之轴随电刷之轴为轉移，所以总磁通势也随电刷之轴为轉移。

总磁通势产生旋轉磁场，在定子绕组中产生一感应电势，在轉子內也感应一电势，此二者合成之电压与外施原电压相平衡（阻抗降略去不计）。因为总磁通是由电刷轴的角度  $\alpha$  及电流决定的，若负载及电刷位置不变，则定子感应电势亦为恒定，此时轉子速率即自行变化，致所生轉子感应电势適足达到电压平衡而後止。在同步速率时，轉子感应电势为零；在其他速率时，此感应电势之值决定速率在同步之上或同步之下之程度，其方向则决定速度在同步之上抑同步之下。所以移动电刷之位置，即可任意变动轉子之速度。

其速率除随电刷位置而变动外，尚与电流有关。在轻载时电流小，磁通量也小，轉子需产生高电压以保持电压平衡，故速率增加。反之，负载加重则速率减低，此种特性和直流电动机相同。

此机在低速时运用不甚稳定，所以普通可达到之速率比最大不过 3:1 左右。另一缺点即轉速随负载之增加而减低之串联特性。但是，如果在任何速率下欲轉矩不变，此机极为適用且亦价廉。此式电动机常用以轉動离心抽水机、吹风机及



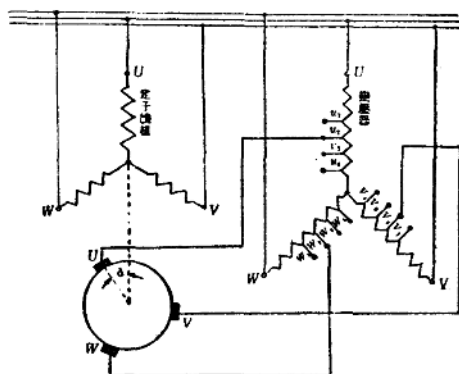
圖四 串联换向电动机之连接线路图

通風機等。

### 定子供電式並聯電動機

並聯換向式電動機的制式有兩種：一種以定子繞組作為原繞組，功率自定子輸入的，稱為定子供電式；另一種功率自轉子輸入稱為轉子供電式。

定子供電式換向電動機如圖五所示，定子接於電源，另自電源接出一變壓

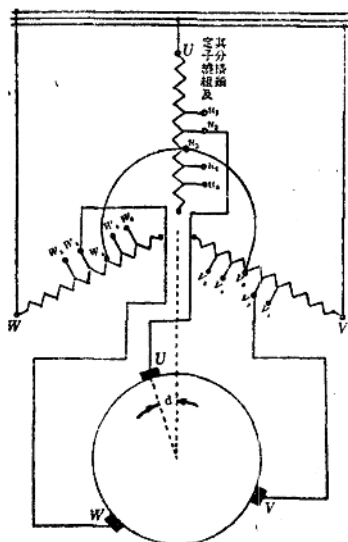


圖五 定子供電式並聯換向電動機之線路圖——用中間變壓器

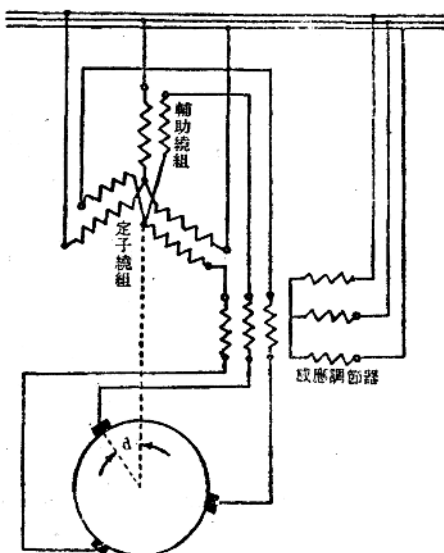
器，其副繞圈即經換向器及電刷接於轉子。電源頻率之電壓，經換向器之轉變，輸入一種和轉子頻率相等之電壓於轉子內，變更變壓器上之分接頭用以調節引入電壓，即可控制速率。不過其速率之變化非連續的而係分級的，其應用至為有限。

如果省去一套變壓器，而直接利用定子繞組作自耦式變壓器，其連接方法如圖六所示。

另一種連接方式，需用一套三相的感應調壓器（即副繞圈可以轉動的變壓器，用以變更輸出電壓的），其原繞圈接於電源，副繞圈接於換向器的電刷，此調壓器供給一部分的轉子電壓。另一部分電壓由定子上設置之輔助繞圈供給之，見圖七，此輔助繞圈在減少調壓器所需之容量。定子輔助繞圈供給之電壓與調壓器



圖六 定子供電式並聯換向電動機之接  
路圖——不用中間變壓器



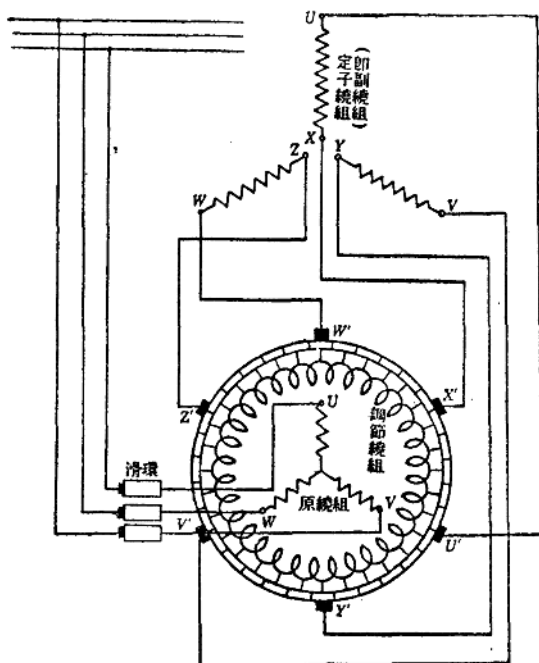
圖七 定子供電式並聯換向電動機之接  
路圖——用感應調壓器及輔助繞組

供給之電壓之矢量和，為經換向器供給於轉子之電壓，所以變更調壓器轉子之位置，即變更引入轉子之電壓，因此變更速率。不過在調整電壓時，引入電壓的相角也隨之而變，所以電刷的位置必須同時變換。用這種制度，速率可以連續地調節。

### 轉子供電式電動機

轉子供電式換向電動機，通常稱為許拉格變速電動機。

其定子鐵心及其繞組与普通感應電動機相似，但其三相並不接成Y形或三角形，其每相之兩端分接於換向器上的一對電刷。兩端三相電動機應有三對電刷，餘類推，每對電刷與鄰對電刷之位置互差 $120^\circ$ 電的角度，如圖八所示。此定子繞組並不由電源直接輸入功率，而係經轉子之轉移而輸入功率的，所以定子繞組實乃副繞組以轉子的繞組為原繞組，和普通感應電動機的情形相反。



圖八 轉子供電式並聯換向電動機之接線圖

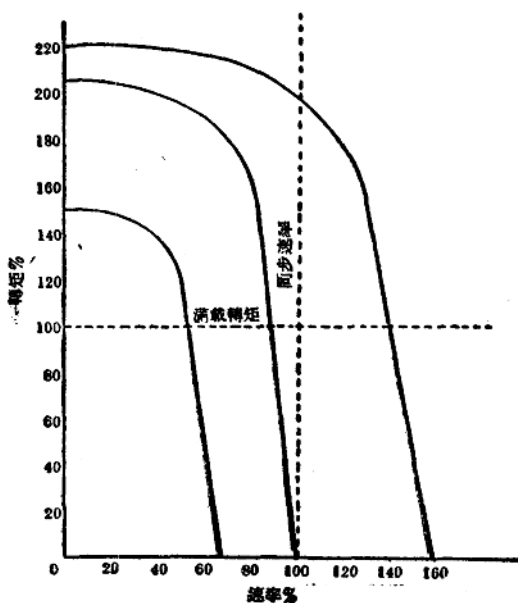
其轉子內有兩組繞組，一組經滑環及電刷接於電源，是為原繞組。另一組繞組接於換向器上，其作用在轉變轉子之頻率  $s f_1$  為電源之頻率  $f_1$  而供給於定子，同時供給副繞組以外加電壓，為變速及調相之需，通常稱為調節繞組。

變更每對電刷內兩刷之間隔，即可變更外加電壓之大小，用以調節速率。若每對內兩刷之位置在同一換向器片上，即將副繞組之每相綫圈捷接，外加電壓為零，此時該機之作用與普通鼠籠式感應電動機相似。每對內兩刷之距離愈大，則引入之電壓也愈大，速率也隨之作較大之變動。如將每對間兩刷之連接掉換，即反轉引入電壓之相位；如將每對電刷循同一方向移轉而保持相互距離不變，則引入電壓之相角隨之而變。所以變速及調相均可利用電刷之移動得之。為便利計每

对中電刷之一，如圖八中之  $U'$ 、 $V'$  及  $W'$  可裝於同一轉環上，其餘三刷  $X'$ 、 $Y'$  及  $Z'$  也裝於另一轉環上，可藉手輪移動任何一環或兩環之位置。如果再用小電機來推動手輪則電動機之速率可加以遙控。

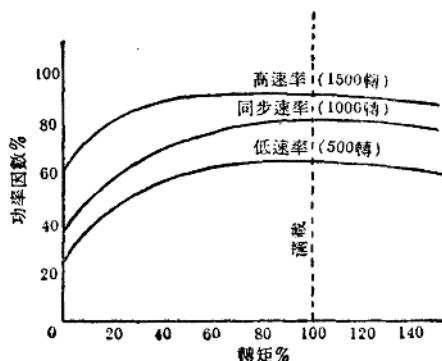
欲逆轉電動機之旋轉方向，可將電源引入綫中任何二綫掉換即可，与普通感應電動機同。通常為調整在某一重要速率下之功率因數，常將電刷偏向於一方，若令電動機循反方向轉動，則其功率因數及效率均較順向時為小，溫度也較高。所以作反方向時，僅可作短期之運用。

圖九示國產 7.5 馬力轉子供電式換向電動機之轉速與轉矩之關係，此曲綫下部約與垂直綫相近，表示由滿載（即 100% 轉矩）至空載（即 0% 轉矩）間之速率降落甚少。該機之設計適使最大轉矩發生於啟動之際，在最低速啟動時，其啟動轉矩約為滿載轉矩之二倍，毋需插入電阻於副繞組中。



圖九 7.5 馬力 220 伏 500~1500 分轉換向電動機之轉矩速率曲線

在低於同步速率時，換向器引入電壓是和副繞組中應電壓相反的，兩電壓之差產生副繞組中之電流，所以副電流可保持合理之值不致過大。再則反映於原電路中之磁通勢，為調節繞組與副繞組中兩磁通勢之差，若啓動時副電流為其滿載值之二倍，則原電流或僅為滿載值之一倍餘，所以也毋需特殊啓動設備，僅在電



圖十 7.5 馬力 220 伏 500~1500 分轉換向電動機之功率因數與負載曲線

刷轉輪上最低速位置時裝一連鎖裝置即可。有此連鎖裝置可在最低速時啓動，而無差錯。

圖十示 7.5 馬力電動機之功率因數與負載之關係，在最高速率滿載時功率因數為 1，在其他負載及低速時，其功率因數仍甚大，由半載以上，功率因數常在 60% 以上。至於效率亦佳，常在 80% 以上，以在同步速率及滿載時為最大。

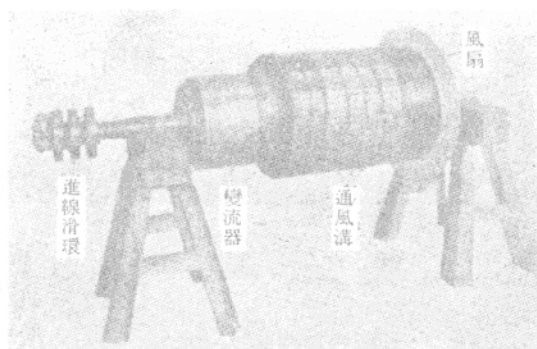
又此機之輸入與輸出功率是與速率成比例的，例如速率比若為 3:1，則在低速時之輸出為在高速時  $\frac{1}{3}$  的。因在普通運用範圍內，並聯機之磁通量及副電流均屬恒定，轉矩也屬恒定，輸出功率當然和速率成比例了。

### 轉子供電式電動機之優點

(1) 此式電動機之速率，可藉電刷之移動，作廣泛的變動，普通低速與高速之比為 1:3，最大可達 1:30，較滑環式的調速範圍為大。又控制速率時，僅須轉動電刷的手輪，甚為便利。

(2) 此機之速率變動，係用調節繞組之電壓經換向器引入副繞組內，不增加額外功率損失，其效率較滑環式的為高。

(3) 在移動電刷以變速時，調節繞組電壓的相角也自動隨着調整，在任何速率及負載下，其功率因數均較普通電動機為高。但因此調相關係，此機僅能循指



圖十一 換向電動機之轉子結構

定方向(即機座上箭頭指示的)運轉,若反向運轉,功率因數將減小而溫度升高。

(1) 啓動此機時,毋需啓動裝置,僅備一普通油開關即可。啓動時將電刷移至最低速位置,將開關拉上即可。且在最低速位置上有連鎖機構,只有在最低速時方能啓動,甚爲安全。

(原載電世界月刊 3 卷 10 期 324~428 頁)

# 珂矢秦珂感應電動機圓圖及其應用

踐 理

## 1. 略論圓圖的各種作法

感應電動機從圓圖中可以得出功率、損耗、效率、轉差、轉距等各種特性，並可用圖解法表示其變化的軌跡。圓圖的作法視簡略情況而不同。先說所謂準確圓圖的作法。根據準確等值電路，即 T 形電路寫出下列方程式：

$$I_1 = U_1 \frac{1}{Z_1 + \frac{1}{\frac{1}{Z_m} + \frac{1}{Z'_2}}}$$

式中所用符號均為普通所用，方程式中  $Z'_2$  為轉差率的函數。如將所有阻抗均以複數表示而加以演算，中間再略加簡略，最後得

$$I_1 = U_1 \frac{\dot{a} + \dot{b}s}{\dot{c} + \dot{d}s}$$

其中  $\dot{a}$ 、 $\dot{b}$ 、 $\dot{c}$ 、 $\dot{d}$  均為複數而  $s$  為轉差率。 $\dot{a}$ 、 $\dot{b}$ 、 $\dot{c}$  及  $\dot{d}$  均為電機參數所表示。此式可以証明為圓。從此方程式中我們可以得出三點：一為  $s=0$  時，即  $I_1 = U_1 \frac{\dot{a}}{\dot{c}}$ ；其次  $s=1$  時， $I_1 = U_1 \frac{\dot{a} + \dot{b}}{\dot{c} + \dot{d}}$ ，再其次為  $s=\infty$  時，即  $I_1 = U_1 \frac{\dot{b}}{\dot{d}}$ 。有此三點，圓即可決定。此方法頗為繁複，讀者如欲知其詳，可參看 Liwschitz 電機學附錄。

其次用圖解法作圓圖。先求  $Z'_2$  的軌跡。次求  $Y'_1 = \frac{1}{Z'_2}$  的軌跡。次求  $Y_m = \frac{1}{Z_m}$

及  $Y'_2$  兩者之和的軌跡。次求  $\frac{1}{Y_m + Y'_2}$  的軌跡。次求  $Z_1 + \frac{1}{Y_m + Y'_2}$  的軌跡，最後求  $Y = \frac{1}{Z_1 + \frac{1}{Y_m + Y'_2}}$  的軌跡。於是  $I_1 = U_1 Y$ 。此法亦是非常繁複，但道理非常簡單，容易了解。

最簡略的作法即是普通實驗室所用根據空載及制動實驗數據。將等值電路簡化為激磁電路與定子及轉子串聯電路相並聯，而不加校正。將空載時激磁電流在定子中銅耗、定子鐵耗及機械損失均併為不變損失。以空載時激磁電流在定子中銅耗與負載時負載電流在定子中銅耗合併起來作為定子中負載時銅耗。此為普通教本中所講述，茲不多加討論。惟須指出此種方法對於大電機尚無大誤，而對於小電機則不相宜。

## 2. 珂矢樂珂較準確圖圖的說明

珂矢樂珂較準確圖圖係根據下列等值電路：

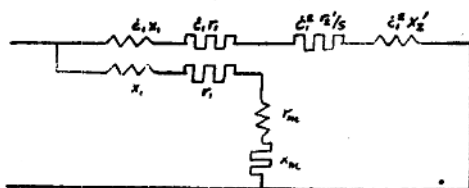


圖 一

圖中  $\dot{c}_1 = 1 + \frac{\dot{Z}_1}{\dot{Z}_m}$

$$\begin{aligned} \text{現在將 } \dot{c}_1 \text{ 略為簡化, } \dot{c}_1 &= 1 + \frac{\dot{Z}_1}{\dot{Z}_m} = 1 + \frac{r_1 + jx_1}{r_m + jx_m} \approx 1 + \frac{r_1 + jx_1}{jx_m} \\ &= \left(1 + \frac{x_1}{x_m}\right) - j \frac{r_1}{x_m} = c_1 (\cos \psi - j \sin \psi) = c_1 e^{-j\phi}. \end{aligned} \quad (1)$$

$$\text{式中 } c_1 = |\dot{c}_1| = \sqrt{\left(1 + \frac{x_1}{x_m}\right)^2 + \frac{r_1^2}{x_m^2}} \approx 1 + \frac{x_1}{x_m} = 1 + \tau_1. \quad (2)$$

設定子及轉子串聯電路的阻抗為  $Z_n$

$$Z_n = Z_1 \dot{c}_1 + Z_2' \dot{c}_1^2 = Z_1 c_1 e^{-j\psi} + Z_2' c_1^2 e^{-j2\psi} = e^{-j2\psi} (Z_1 c_1 e^{j\psi} + Z_2' c_1^2) \\ = e^{-j2\psi} \left[ (r_1 + jx_1) c_1 (\cos \psi + j \sin \psi) + \left( \frac{r_2'}{s} + jx_2' \right) c_1^2 \right] \quad (3)$$

$$\text{式中} \quad \left. \begin{aligned} \sin \psi &= \frac{r_1}{\sqrt{r_1^2 + (x_1 + x_m)^2}} \approx \frac{r_1}{x_1 + x_m} \\ \cos \psi &= \frac{x_1 + x_m}{\sqrt{r_1^2 + (x_1 + x_m)^2}} \approx 1 \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

其中  $r_1^2$  當與  $(x_1 + x_m)^2$  相比較時是被忽略了。

以(4)代入(3)，加以演算，

$$Z_n = e^{-j2\psi} \left\{ \left[ \left( r_1 - x_1 \frac{r_1}{x_1 + x_m} \right) c_1 + \frac{r_2'}{s} c_1^2 \right] + j \left( x_1 c_1 + x_2' c_1^2 + \frac{r_1}{x_1 + x_m} c_1 \right) \right\} \\ = e^{-j2\psi} \left[ \left( r_1 + \frac{r_2' c_1^2}{s} \right) + j \left( x_1 c_1 + x_2' c_1^2 + \frac{r_1^2}{x_m} \right) \right] \quad (5)$$

$$\text{由此} \quad -I_2' = \frac{U_1 e^{j2\psi}}{\left[ \left( r_1 + \frac{r_2' c_1^2}{s} \right) + j \left( x_1 c_1 + x_2' c_1^2 + \frac{r_1^2}{x_m} \right) \right]} \quad (6)$$

從式(6)我們可以看出珂矢奈珂圓圖與普通圓圖不同的地方，是把普通圓圖轉了一只角度  $2\psi$ 。圓的直徑在普通最簡略的圓圖中是  $\frac{U_1}{x_1 + x_2'}$ ，而珂矢奈珂圓圖的直

徑是  $\frac{U_1}{x_1 c_1 + x_2' c_1^2 + \frac{r_1^2}{x_m}}$ 。  $c_1$  總是大於 1，所以直徑是小了一些。

$$\text{所轉角度 } 2\psi = \tan^{-1} \frac{2r_1}{x_1 + x_m} = \tan^{-1} \frac{2I_0 r_1}{I_0 (x_1 + x_m)} = \tan^{-1} 2 \frac{I_0 r_1}{U_1}$$

式中  $U_1$  為相電壓， $I_0 r_1$  為空載時定子電阻壓降。由此可見珂矢奈珂圓圖對於小電機確有必要，因小電機中  $\frac{I_0 r_1}{U_1}$  不應該忽略。

以上為珂矢奈珂圓圖所根據的公式，惟照本文作者之意  $\frac{r_1^2}{x_m}$  當與  $(x_1 c_1 + x_2' c_1^2)$  相比較時，普通亦是可以忽略的。如將此項忽略，則：

$$-I'_2 = \frac{U_1 e^{j2\psi}}{\left[ \left( r_1 + \frac{r'_2 c_1^2}{s} \right) + j(x_1 c_1 + x'_2 c_1^2) \right]} \quad (7)$$

此項忽略亦即是令式(4)中使  $\sin \psi \approx 0$ 。試从式(3)中略去  $\sin \psi$ ，亦可得出式(7)。

### 3. 計算舉例

今試以 Виноградов 設計書中例題爲例作一比較。10 仟瓦，220/380 伏，1500 轉/分電動機，設計所得參數爲  $r_1 = 0.488$ ， $r'_2 = 0.425$ ， $x_1 = 1.1$ ， $x'_2 = 1.23$ ， $x_m = 39.5$  由此算出  $c_1 = 1.03$ 。

如照珂矢秦珂圓圖作法，圓圖直徑

$$D = \frac{220}{1.1 \cdot 1.03 + 1.23 \cdot (1.03)^2} = \frac{220}{2.434} = 91 \text{ 安。}$$

直徑應轉角計算如下  $\operatorname{tg} 2\psi = \frac{2 \cdot 0.488}{1.1 + 39.5} = \frac{0.976}{40.6} = 0.024$ ，

$$2\psi \approx 1.3^\circ$$

如照最簡略的圓圖作法計算，圓圖直徑爲：

$$D' = \frac{220}{1.1 + 1.23} = \frac{220}{2.33} = 95 \text{ 安，}$$

即相差約爲百分之四。電機愈小，差誤的百分數將愈大。

銅耗的圖解如下：

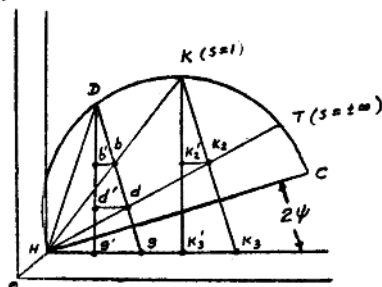


圖 二