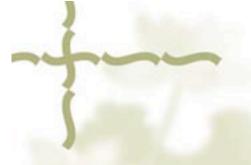
- §2-1 他励直流电动机的机械特性
- §2-2 典型的负载转矩特性
- §2-3 电力拖动系统的运行分析
- §2-4 他励直流电动机的起动
- §2-5 他励直流电动机的制动运行状态
- §2-6 他励直流电动机的转速调节



本章教学基本要求

- 1. 掌握他励直流电动机的机械特性,能绘制固有机械特性曲线和人为机械特性曲线;
- 2. 掌握他励直流电动机的串电阻启动方法,并能设计与计算启动电阻;
 - 3. 掌握他励直流电动机的电动与制动;
- 4. 掌握他励直流电动机的电枢串电阻调速、调电压调速等方法;
 - 5. 熟悉调速方法与负载性质的匹配问题。



他励直流电通照拖动系统的起动、制动、调速运行基本规律。

表征电动机运行状态的两个主要物理量是转速n和电磁转矩T。电动机的机械特性就是研究电动机的转速n和电磁转矩T之间的关系,即n=f (T)。

直流电动机的固有机械特性

固有机械特性是指电动机的工作电压、励磁磁通为额定值、电枢回路中没有串附加电阻时的机械特性。

• 直流电动机的人为机械特性

为了满足生产机械加工工艺的要求,例如起动、调速和制动等到各种工作状态的要求,还需要人为地改变电动机的参数,如电枢电压、电枢回路电阻和励磁磁通,相应得到的机械特性即是人为机械特性。

电动机的机械特性是指电动机的电磁转矩 7与转速 的关 系, 即 n = f(T)。

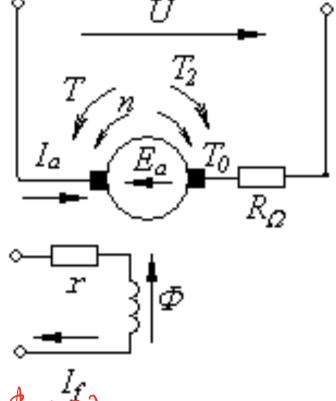
一、他励直流电动机机械特性的一般形式

曲
$$U = E_a + I_a (R_a + R_{\Omega})$$

$$E_a = C_e \Phi n$$
得 $n = \frac{U}{C_e \Phi} - \frac{R_a + R_{\Omega}}{C_e \Phi} I_a$

再由 $T = C_T \Phi I_a$

得
$$n = \frac{U}{C_e \Phi} - \frac{R_a + R_{\Omega}}{C_e C_T \Phi^2} T$$



$$n = \frac{U}{C_e \Phi} - \frac{R_a + R_\Omega}{C_e C_T \Phi^2} T = n_0 - \beta T = n_0 - \Delta n$$

 n_0 : 理想空载转速

$$n_0' = \frac{U}{C_e \Phi} - \frac{R_a + R_{\Omega}}{C_e C_T \Phi^2} T_0$$

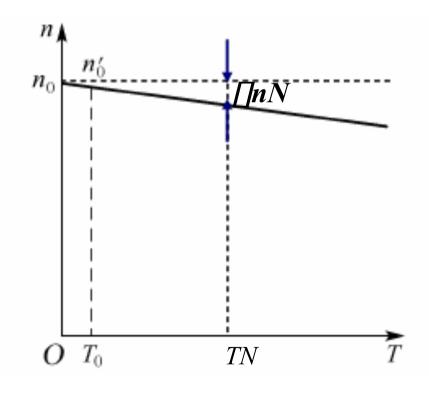
 n_0' : 实际空载转速

β : 机械特性的斜率

 Δn : 转速降

β 小的特性曲线称为**硬特性**

β 大的特性曲线称为**软特性**

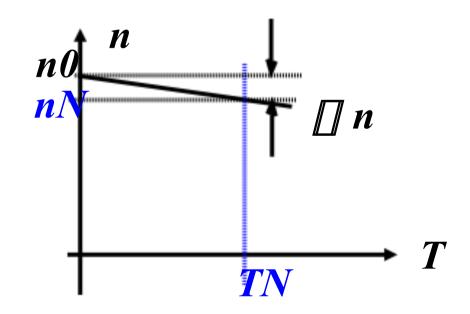


二、他励直流电动机的自然机械特性

当他励直流电动机端电压 U=UN, 磁通 $\Phi=\Phi N$, 电枢回路无外接电阻 $(R\Omega=0)$ 时的机械特性称为**自然机械特性,**又称**固有机械特性。**

$$n = \frac{U_N}{C_e \Phi_N} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi_N^2} T$$
$$= n_0 - \beta_N T$$

由于 $R\Omega$ = 0,他励直流电动机的自然机械特性属于硬特性。



三、他励直流电动机的人工机械特性

$$n = \frac{U}{C_e \Phi} - \frac{R_a + R_{\Omega}}{C_e C_T \Phi^2} T$$

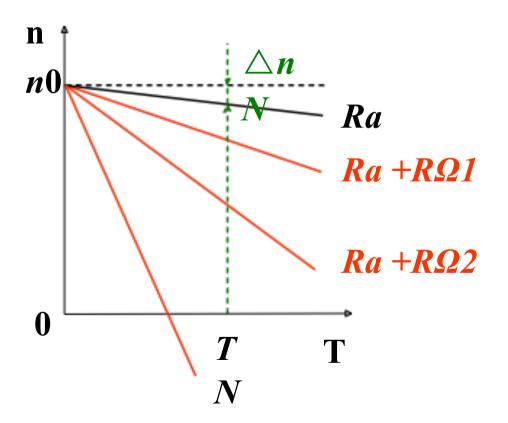
人为地改变 $U \setminus \Phi \setminus R_{\Omega}$ 中任意一个参量时,所得到的机械特性,称为**人工(或人为)机械特性**。

三种人工机械特性:

- 1、电枢回路串电阻的人工机械特性;
- 2、降低供电电压的人工机械特性;
- 3、减弱磁通的人工机械特性。

1、电枢回路串电阻的人工机械特性

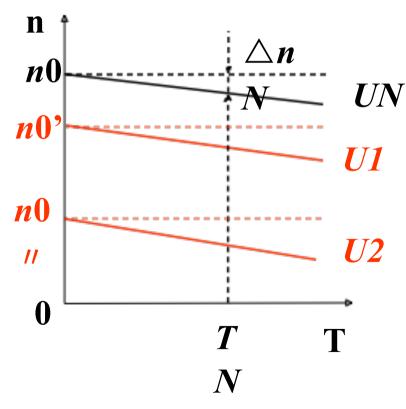
$$n = \frac{U_{\scriptscriptstyle N}}{C_{\scriptscriptstyle e}\Phi_{\scriptscriptstyle N}} - \frac{R_{\scriptscriptstyle a} + R_{\scriptscriptstyle \Omega}}{C_{\scriptscriptstyle e}C_{\scriptscriptstyle T}\Phi_{\scriptscriptstyle N}^{\ \ 2}}T = n_{\scriptscriptstyle 0} - \beta T$$



- (1) 理想空载转速与 自然机械特性的理想 空载转速相同。
- (2) 斜率 *P>PN*,机械特性变软。

2、降低供电电压的人工机械特性

$$n = \frac{U}{C_e \Phi_N} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi_N^2} T = n_0' - \beta' T$$



- (1) 理想空载转速比自然机械特性的理想空载转速低。
- (2) 斜率 $e^{\gamma}=eN$,机械特性与自然机械特性平行。



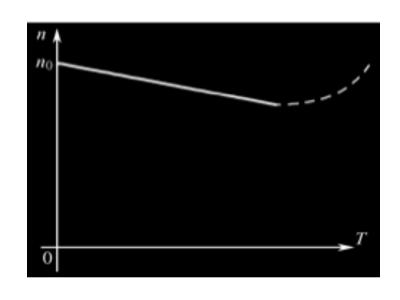
3、减弱磁通的人工机械特性

$$n = \frac{U_N}{C_e \Phi} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi^2} T = n_0^{"} - \beta "T$$

- n00, φN 0 N
- (1) 理想空载转速比自然特性的理想空载转速高。
- (2) 斜率 ℓ "> ℓ N,机械特性比自然特性软。
- (3) 电机在正常情况下运行时, 减弱磁通, 转速增加。

机械特性的补充

1、电动机负载运行时将 出现电枢反应,电枢反应的去 磁作用使每极气隙磁通明显减 少,使机械特性曲线出现上 翘。因此,在制造大容量直流 电动机时,往往在主磁极上增 加一稳定绕组,以补偿电枢反



应的去磁矩和转速都为正,特性曲线在座标第一象限,认为正向电动状态。若转矩和转速都为负,特性曲线在座标第三象限,认为反向电动状态。

四、机械特性的绘制

他励直流电动机具有直线规律的机械特性,不论是自然机械特性,还是人工机械特性,绘制的时候只要知道两点就可以了。

在设计时,往往根据电动机铭牌数据、产品目录或实测数据来计算机械特性。对计算有用的数据一般是PN、UN、IN 和 nN。

1.自然机械特性的绘制

他励直流电动机的自然机械特性可以方便地由理想空载点

(0, n0)和额定工作点(TN, nN)决定。

其中
$$n_0 = \frac{U_N}{C_e \Phi_N}$$

$$C_e \Phi_N = \frac{U_N - I_N R_a}{n_N}$$

Ra两种方法求得

实测 (伏安法)

估算
$$R_a = (\frac{1}{2} \sim \frac{2}{3}) \frac{U_N I_N - P_N}{I_N^2}$$

$$T_N = C_T \Phi_N I_N = 9.55 C_e \Phi_N I_N$$

2.人工机械特性的绘制

各种人工机械特性的计算较为简单,只要把相应的 参数代入相应的人工机械特性方程式即可。

一般由理想空载点(0, n0)和额定转矩所对应的工作点(TN, n)来确定直线。

例2-1 一台他励直流电动机,其额定数据PN=

40KW, UN = 220V, IN = 210A, nN = 750r/min。 求:

- (1) 自然机械特性;
- (2) $R\Omega=0.4\Omega$ 时的人工机械特性;
- (3) U=110V时的人工机械特性;
- (4) $\Phi=0.8\Phi$ N时的人工机械特性。

角星
$$R_a = \frac{1}{2} \left(\frac{U_N I_N - P_N}{I_N^2} \right) = \frac{1}{2} \left(\frac{220 \times 210 - 40000}{210^2} \right) = 0.07 \Omega$$

主/多网角

$$C_e \Phi_{_N} = \frac{U_{_N} - I_{_N} R_{_a}}{n_{_N}} = \frac{220 - 210 \times 0.07}{750} = 0.2737$$

$$C_T \Phi_N = 9.55 C_e \Phi_N = 9.55 \times 0.2737 = 2.6138$$

$$T_N = C_T \Phi_N I_N = 2.6178 \times 210 = 548.9$$

(1) 自然
$$n = \frac{U_N}{C_e \Phi_N} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi_N^2} T = \frac{220}{0.2737} - \frac{0.07}{0.2737 \times 2.6138} T = 804 - 0.0978 T$$

两点: (0, 804), (548.9, 750)

(2) 串电阻
$$n = \frac{U_N}{C_e \Phi_N} - \frac{R_a + R_{\Omega}}{C_e C_T \Phi_N^2} T = \frac{220}{0.2737} - \frac{0.07 + 0.4}{0.2737 \times 2.6138} T = 804 - 0.657T$$

两点: (0, 804), (548.9, 443)

(3) 降压

$$n = \frac{U}{C_e \Phi_N} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi_N^2} T = 402 - 0.0978T$$

两点: (0, 402), (548.9, 348)

(4) 弱磁

$$n = \frac{U_N}{C_e \Phi} - \frac{R_a}{C_e C_T \Phi^2} T = 1005 - 0.1529T$$

两点: (0, 1005), (548.9, 921)

