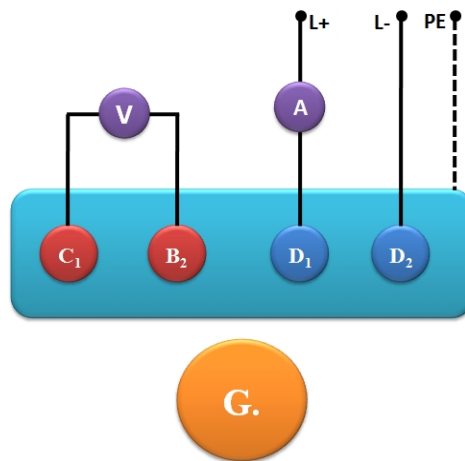


منبع در 5 پله از صفر تا مقدار نامی تغییر دهید و در هر مرحله ولتاژ دو سر آرمیچر (B_2 و C_1) را یادداشت کنید. در نهایت با استفاده از مقادیر بدست آمده منحنی ولتاژ بر حسب جریان تحریک را رسم کنید. مقادیر به دست آمده به در جدول زیر ثبت شده است:

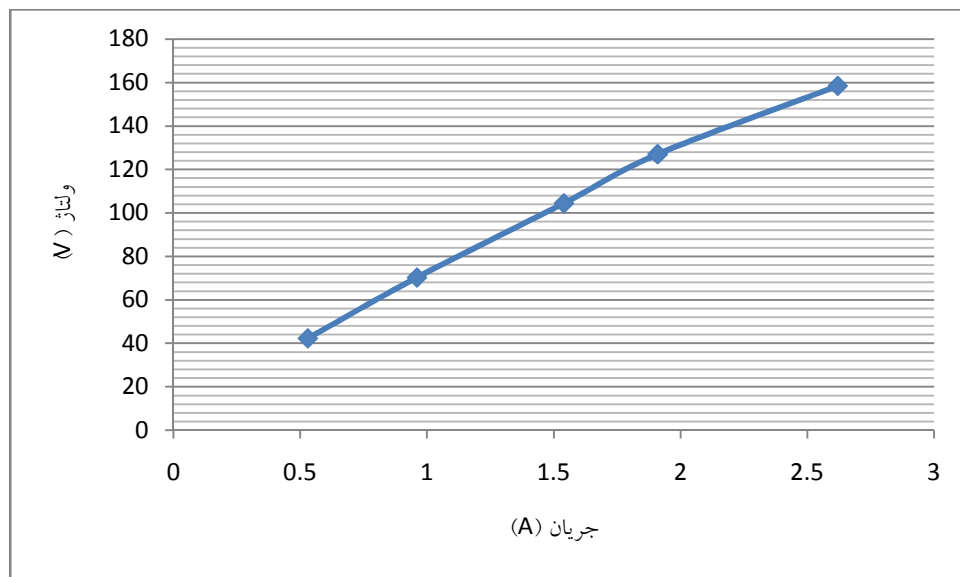
جدول 2

V(V)	42.28	70.26	104.44	127.02	158.45
I(A)	0.53	0.96	1.54	1.91	2.62



شکل 2: مدار آزمایش منحنی مغناطیس شوندرگی

منحنی مغناطیس شوندرگی به شکل زیر است:



ماسک موتور را عوض کرده و ماسک موتور DC شنت را بر روی ترمینال‌های موتور قرار دهید. در این حالت پایانه‌های سیم‌پیچی تفریک موتور E_1, E_2 خواهد بود و پایانه‌های سیم‌پیچ آرمیچر A_1, A_2 می‌باشد. به منظور جبران نمودن عکس‌العمل آرمیچر دو سیم‌پیچ کمکی با آن سری شده است و می‌توان دو سر C_1, B_2 را به عنوان دو سر آرمیچر داشت. مجدداً مقادیر نامی موتور را از روی ماسک بفخوانید و در جدول زیر یادداشت کنید.

جدول 3

ولتاژ	جریان	توان	سرعت	ولتاژ	جریان
تفریک	تفریک	تفریک	تفریک	تفریک	تفریک
220V	2.22A	0.37KW	2330rpm	220V	0.2A

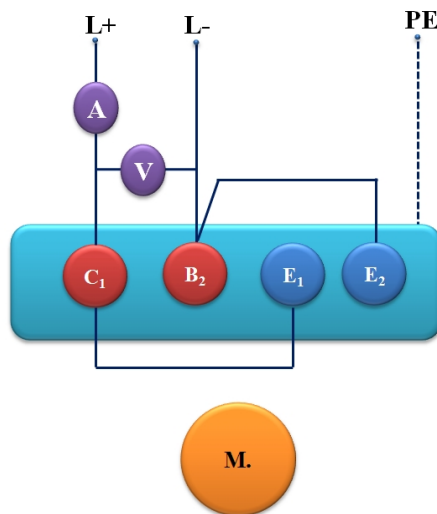
در این قسمت نیز توجه کنید که در هر مرحله از انجام آزمایش چنانچه سرعت موتور از حد مجاز افزایش پیدا کرد، منبع تغذیه و واحد کنترل سرو را خاموش نمایید.

الف) مشفصه باباری

موتور را به صورت زیر سیم‌بندی کنید. مثبت منبع تغذیه را به مثبت آمپر متر، سر منفی آمپر متر را به C_1 ، B_2 را به سر منفی منبع تغذیه ببرید. سیم‌پیچ تفریک را با مدار آرمیچر موازی نمایید، یعنی E_1 را به C_1 و

E_2 را به B_2 وصل کنید. یک ولت متر نیز با دو سر منبع تغذیه مانند قسمت قبل موازی شود. با استفاده از

یک سیم، زمین موتور را نیز به فیش زمین منبع تغذیه وصل نمایید.



شکل 3: اتصال موتور در حالت شنت

و ابعاد کنترل را روشن، نرم افزار را اجرا کنید. در این جا نیز مانند قبل موتور را با ولتاژ پایین راه اندازی نموده و

ولتاژ را تا رسیدن به ولتاژ نامی افزایش دهید سپس مد کنترل کنترل اتوماتیک سرعت را از سرعت

نامی تا 90 درصد آن، تنظیم کنید و مشخصه ی گشتاور خروجی، توان و جریان ورودی و نیز توان خروجی بر

حسب سرعت موتور رسم نمایید.