

BÀI 4: MÔ PHỎNG ĐỘNG CƠ MỘT CHIỀU

I. Báo cáo thí nghiệm: Mô phỏng động cơ một chiều kích từ độc lập.

MSSV	Họ và tên	Nhóm	Tổ	Ngày thí nghiệm	Ghi chú

1. Thông số động cơ

Thông số	P_{dm}	n_{dm}	U_{dm}	R_r	L_r	J
Bộ thông số:	HP	RPM	V	Ω	mH	kg.m ²

2. Các đáp ứng tốc độ, dòng điện, moment của động cơ một chiều kích từ độc lập theo thời gian (20s), với moment tải ở 0s-0%, 10s-100%, khi:

- Điện áp và từ thông định mức.

cuu duong than cong . com

❖ Nhận xét:

.....

.....

.....

- Điện áp định mức, từ thông bằng 50% định mức.

❖ Nhận xét:

.....

.....

.....

- Điện áp bằng 50% định mức, từ thông định mức.

❖ Nhận xét:

.....

.....

.....

- Điện áp bằng -50% định mức, từ thông định mức.

❖ Nhận xét:

.....

.....

.....

- cuu duong than cong . com
- Điện áp và từ thông định mức, moment theo chiều ngược.

cuu duong than cong . com

❖ Nhận xét:

.....

.....

.....

- Điện áp bằng -50% định mức, từ thông định mức, moment theo chiều ngược.

❖ Nhận xét:

[cuu duong than cong . com](#)

3. Vẽ, giải thích và nhận xét các đặc tuyến của động cơ một chiều kích từ độc lập

$$\omega = f(M_{dt}) \quad \text{với } M_{dt} = [-M_{dm}, M_{dm}].$$

- **Đặc tính cơ khi làm việc với nguồn điện áp không đổi, từ thông thay đổi (100%, 75%, 50%).**

.....

.....

.....

4. Bài học nhận được qua bài thí nghiệm

- Điểm mạnh của động cơ một chiều kích từ độc lập

-
-
-
- Điểm yếu của động cơ một chiều kích từ độc lập

-
-
-
- Các khuyến cáo khi sử dụng của động cơ một chiều kích từ độc lập