



асинхронної машини. Швидкість ротора регулюється зміною амплітуди й фази вихідної напруги ПЧ.

На рис. 2 показана блок-схема безконтактної асинхронізованої машини (БАСМ): 1 – OEM; 2 – допоміжна електрична машина (ДЕМ); 3 – управляюча машина (УМ); 4 – обертовий ПЧ; 5 – блок сигналів управління (БСУ); 6 – датчики струму ротора; 7 – АР; 8 – обертова частина. Обмотка ротора АМ через ПЧ приєднана до обмоток ротора збудника. Сигнали управління тиристорами ПЧ подаються з виходу БСУ, входи якого підключені до обмоток ротора УМ та до датчиків струму ротора OEM. До АР підключені обмотка збудження ДЕМ, статорні обмотки УМ та виходи датчиків частоти обертання, струмів, напруг та інше.

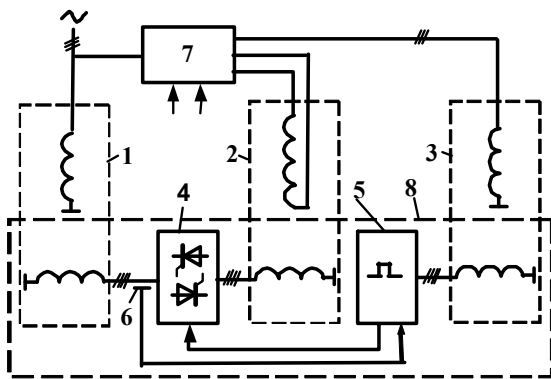


Рис. 2 – Блок-схема БАСМ

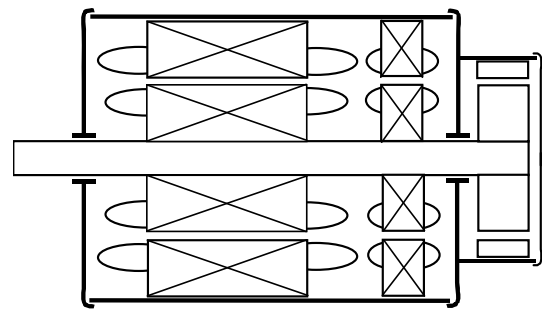


Рис. 3 – Конструкція БАСМ

На рис. 3 показана конструкція БАСМ. Основна та допоміжна електричні машини розташовані в одному корпусі. Перетворювач частоти та управляючі машини розташовані в торцевій частині агрегату.