

Fil + Radio

Objekttyp: **Group**

Zeitschrift: **Pionier : Zeitschrift für die Übermittlungstruppen**

Band (Jahr): **27 (1954)**

Heft 6

PDF erstellt am: **26.04.2024**

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Cours d'électrotechnique

(Suite)

3° Le Collecteur

C'est un ensemble de lames en cuivre séparées les unes des autres par un isolant (généralement du mica), le tout monté sur l'axe de l'induit (voir Φ fig. 128).

Chacune des lames de cuivre est reliée à une spire ou à un groupe de spires.

Les deux balais frottent alors sur ces lames de cuivre et on recueille ainsi entre les frotteurs, ou balais, un courant de sens continu, puisque, au fur et à mesure que les spires, respectivement les lames du collecteur tournent, elles sont remplacées par d'autres, en nombre équivalent.

Rappelons que le bobinage de l'anneau est long et compliqué, c'est la raison pour laquelle on utilise aujourd'hui le bobinage en tambour.

4° Précisions sur les paramètres influant sur les caractéristiques des dynamos

- La tension recueillie aux bornes de la dynamo est essentiellement proportionnelle :
 - à la vitesse de rotation de l'induit,
 - au flux qui sort d'un pôle,
 - au nombre de spires.

- L'intensité dépend essentiellement :
 - de la résistance du circuit extérieur subsidiairement,
 - du diamètre des fils bobinés sur l'induit.

On distingue trois types principaux de dynamo, à savoir :

- Dynamo à électro-aimants (inducteurs) parcourus par le courant débité par la machine elle-même, appelée dynamo à excitation série (fig. 131)

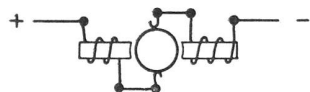


fig. 131

- Dynamo à électro-aimants (inducteurs) connectés aux bornes de la dynamo, donc en parallèle sur la machine, d'où son nom de

Dynamo à excitation shunt (fig. 132)

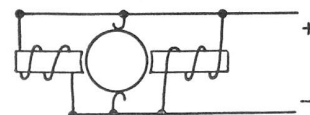


fig. 132

- Dynamo compound, c'est-à-dire système hybride entre les deux cités plus haut, mais dont le principe majeur est tout de même l'excitation shunt.

Dans tous les cas cités plus haut, l'excitation de la machine débute grâce au magnétisme rémanent des inducteurs. Ce fait permet le démarrage de la machine, puis l'excitation au moyen de son propre courant, d'où le nom d'auto-excitation, en opposition aux inducteurs à aimant permanent (magnéto) ou à alimentation séparée (pratiquement plus utilisés).

On se reportera pour de plus amples renseignements à la littérature spécialisée.

5° Moteurs à courant continu

La dynamo est une machine réversible. En d'autres termes, nous avons vu que si nous faisons tourner l'induit de la dynamo au moyen d'un moteur mécanique, il fournit du courant continu. Si nous envoyons maintenant du courant continu dans l'induit, celui-ci se mettra à tourner en fournissant sur son axe une puissance mécanique utilisable, au moyen d'une poulie et d'une transmission, pour entraîner une autre machine.

a) **Préambule.** Avant l'étude élémentaire du fonctionnement du moteur à continu, nous devons faire connaissance avec une nouvelle loi de l'électro-magnétisme, la loi Laplace.

Règle générale :

Un fil, parcouru par un courant qui est placé dans un champ magnétique, est soumis à une force mécanique qui tend à le déplacer.

Règle spécifique :

Lorsqu'une spire (ou un cadre formé de plusieurs spires) est parcourue par un courant et placée dans un champ magnétique, elle est soumise à une force mécanique qui tend à l'orienter dans une position telle qu'elle soit traversée, par sa face sud, par le flux maximum (fig. 133).

Cette règle peut être simplifiée de la façon suivante :

Une spire parcourue par un courant et placée dans un champ magnétique, se déplacera de telle sorte à prendre une position laissant pénétrer le maximum de flux par sa face «sud».

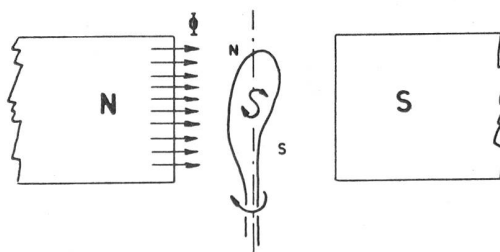


fig. 133

La spire de la fig. 133 sera donc soumise à une force mécanique agissant dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que sa face sud soit parallèle à la face du pôle nord de l'aimant, c'est-à-dire que cette face soit traversée par le maximum de flux de cet aimant.

b) **Théorie élémentaire du moteur à courant continu.** Nous avons vu plus haut que la dynamo était réversible.

Nous avons également étudié la loi de Laplace. Voyons maintenant ce qui se passe lorsque nous enverrons du courant continu dans l'induit de la dynamo. Rappelons que cet induit est constitué par une succession de spires bobinées sur un anneau (ou un cylindre) (fig. 134).

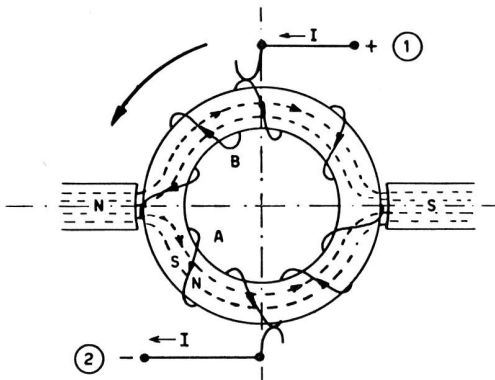


fig. 134
+ borne 1
- borne 2

L'induit sera parcouru par un courant venant d'une source extérieure.

Donc, chaque spire de l'inducteur captera une certaine partie du flux des inducteurs, selon sa position.

— Voyons la spire A. Elle est soumise à une force mécanique — selon la loi de Laplace — elle se déplacera pour capter le flux maximum rentrant par sa face sud. Donc la spire se déplacera vers le bas.

— Quant à la spire B, indépendamment du fait qu'elle cherchera à capter le maximum de flux par sa face sud, on peut encore constater qu'elle ne peut se déplacer vers le haut (à droite), car son flux propre s'opposerait au flux inducteur, tandis qu'en tournant à gauche et en arrivant sur l'horizontale, son flux sera maximum.

On voit ainsi que l'induit tourne en sens inverse des aiguilles d'une montre.

Les inducts présentés aux fig. 128 et 134 étant les mêmes, on voit:

— **Que l'induit d'une dynamo, utilisée comme moteur, tourne dans le sens inverse de sa rotation lorsqu'elle est utilisée comme dynamo.**

— On peut changer le sens de rotation d'un moteur continu en changeant le sens du courant dans l'induit (fig. 135), ou en changeant le sens de la polarité des inducteurs (fig. 136).

— Par contre, si l'on change le sens du courant dans l'induit et la polarité des inducteurs, le moteur tournera à nouveau dans le sens de l'origine (fig. 137).

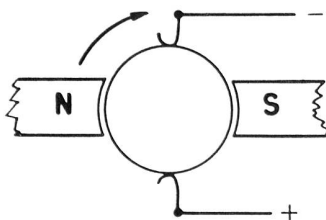


fig. 135

Pratiquement, on inverse généralement le sens du courant dans l'inducteur au moyen d'un inverseur bipolaire.

c) **La puissance du moteur.** La puissance d'un moteur continu dépend:

- de la puissance du champ inducteur,
- de l'intensité du courant dans l'inducteur,
- de la longueur du fil de l'induit, c'est-à-dire du nombre de spires.

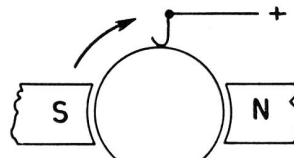


fig. 136

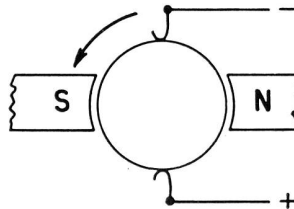


fig. 137

L'excitation des inducteurs des moteurs est la même que celle des dynamos; nous aurons donc trois catégories de moteurs:

- moteur à excitation série,
- moteur à excitation parallèle (Shunt),
- moteur à excitation compound.

d) **Démarrage des moteurs.** D'après la construction de l'induit on se rend compte que sa résistance propre, ou résistance interne, est très faible. En effet, il est bobiné en fil de cuivre relativement gros, et de plus les deux moitiés de l'induit sont en parallèle.

L'ordre de grandeur de la résistance d'un induit est de moins d'un Ohm. Donc, si l'on envoie brusquement du courant dans l'inducteur, ce courant, dit de démarrage, prendra une valeur énorme.

Supposons la résistance interne de l'induit égale à 0,1 Ω , la tension appliquée de 110 V; nous aurons un courant de démarrage de

$$\frac{110}{0,1} = 1100 \text{ A}$$

C'est pourquoi on met en série au moment du démarrage dans le circuit d'alimentation du moteur, une résistance appelée

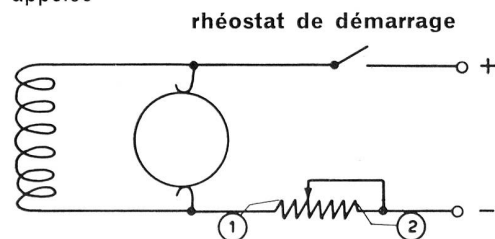


fig. 138
1 Marche
2 Démarrage

Démarrons le moteur, en tournant le rhéostat, l'induit commence à tourner et sa vitesse augmente. On sait qu'à ce moment il se produira dans les spires de l'induit un courant d'induction, car le flux magnétique dans les spires est à ce moment variable.

Ce courant induit aura un sens inverse à celui du secteur. On appellera ce courant **force contre-électromotrice** ou E. Celle-ci est proportionnelle:

- 1° à la vitesse de rotation n en tours par seconde,
- 2° au nombre de spires de l'induit: N,
- 3° au flux magnétique entrant en jeu: Φ ,

soit:

$$E = \frac{N \cdot n \cdot \Phi}{10^8}$$

La force contre-électromotrice E augmente donc avec la vitesse du moteur. En marche normale, la formule ci-dessus montre que le courant I de celle-ci peut être plus faible que le courant de démarrage.