

<b>Zeitschrift:</b>	Bulletin des Schweizerischen Elektrotechnischen Vereins, des Verbandes Schweizerischer Elektrizitätsunternehmen = Bulletin de l'Association suisse des électriciens, de l'Association des entreprises électriques suisses
<b>Herausgeber:</b>	Schweizerischer Elektrotechnischer Verein ; Verband Schweizerischer Elektrizitätsunternehmen
<b>Band:</b>	79 (1988)
<b>Heft:</b>	23
<b>Artikel:</b>	Dreiphasen-Reluktanzmotoren mit ausgefrästen Käfigläufern
<b>Autor:</b>	Palit, B. B.
<b>DOI:</b>	<a href="https://doi.org/10.5169/seals-904119">https://doi.org/10.5169/seals-904119</a>

### Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

### Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

### Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

**Download PDF:** 09.02.2026

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

# Dreiphasen-Reluktanzmotoren mit ausgefrästen Käfigläufern

B. B. Palit

**In Käfigläufer von 25 Dreiphasen-Asynchronmaschinen gleicher Grösse wurden Reluktanznuten verschiedener Breite und Tiefe eingefräst. Durch umfangreiche Versuche wurde der Einfluss der geometrischen Grössen der Reluktanznuten auf die Reaktanzen, das Drehmoment, den Kippwinkel, den Ständerstrom, die Aufnahmeleistung, den Leistungsfaktor und den Wirkungsgrad systematisch ermittelt. Die Resultate werden vorgestellt.**

**Dans la cage de 25 machines asynchrones triphasées de même taille on a fraisé des rainures de réluctance de différentes largeurs et profondeurs. Au moyen d'essais systématiques on a déterminé l'influence des grandeurs géométriques de ces rainures sur les réactances, le couple, l'angle de décrochage, le courant statorique, le facteur de puissance et le rendement. Les résultats sont présentés.**

Dieser Aufsatz ist Herrn Prof. André Dutoit, dem ehemaligen Vorsteher des Instituts für Elektrische Maschinen der ETH Zürich, zu seinem 75. Geburtstag gewidmet.

## Adresse des Autors

Dr. Basanta B. Palit, Ingenieurschule beider Basel, Abteilung Elektrotechnik, Gründenstrasse 40, 4132 Muttenz.

## 1. Einleitung

Der dreiphasige synchrone Reluktanzmotor ist eine Maschine, die im Ständer gleich wie ein Asynchronmotor aufgebaut ist, deren Läufer jedoch ausgeprägte Pole aufweist und entweder keine Wicklungen oder eine Käfigwicklung zum Anlauf trägt, die jedoch im stationären Betrieb stromlos ist. Aus konstruktiver Sicht sind also synchrone Reluktanzmotoren den Asynchronmotoren ähnlich; sie werden praktisch aus diesen gewonnen, indem man den Ständer beibehält und nur den Läufer auswechselt. Dieser kann

- als Massivläufer durch Herausfräsen von Reluktanznuten aus einem zylindrischen Läufer gewonnen werden oder
- als Blechpaket aufgebaut sein, das zusätzlich einen Käfig zur Dämpfung von Pendelungen bzw. zum asynchronen Anlauf erhält. Ein derartiger Läufer lässt sich herstellen, indem man entweder aus einem vorhandenen Kurzschlussläufer eines Asynchronmotors Teile herausfräst oder ihn aus entsprechend geformten Blechen aufschichtet und anschliessend den erforderlichen Käfig einbaut [1].

Der vorliegende Aufsatz befasst sich zuerst mit der Umgestaltung der bestehenden Dreiphasen-Asynchronmotoren durch das Einfräsen der Reluktanznuten in den Käfigläufern. Anschliessend wird von einer systematischen Untersuchung der Betriebs-eigenschaften dieser Reluktanzmotoren bei Veränderung der Breite und Tiefe der Reluktanznuten berichtet.

## 2. Theorie

Die Betriebseigenschaften des mit Mehrphasenwechselstrom gespeisten Reluktanzmotors können analytisch mit der Zweiachsentheorie untersucht

werden, analog zur konventionellen Synchronmaschine. Im Gegensatz zu Maschinen grösserer Leistungen erreicht jedoch der ohmsche Spannungsabfall bei Motoren kleiner Leistungen Werte im Bereich von einigen Prozessen der Klemmenspannung. Der Einfluss des Widerstandes der Statorstränge auf die Kennlinien der Maschine kann deshalb nicht vernachlässigt werden.

Ohne Berücksichtigung der Ständer-eisenverluste und Läuferreibungsverluste lautet die Gleichung des Ständerstrangstromes  $I_1$ :

$$I_1 = \frac{U_1}{R_1^2 + X_d X_q} \left[ \left\{ R_1 - \frac{1}{2} (X_d - X_q) \sin 2 \vartheta \right\} - j \left\{ X_q + (X_d - X_q) \sin^2 \vartheta \right\} \right] \quad (1)$$

und die Gleichung des Drehmomentes  $M$ :

$$M = \frac{3p U_1^2 (X_d - X_q)}{2 \omega_1 (R_1^2 + X_d X_q)^2} \cdot$$

$$[(R_1^2 - X_d X_q) \sin 2 \vartheta + (X_d + X_q) \cdot R_1 \cos 2 \vartheta - (X_d - X_q) R_1]$$

$U_1$  Ständerstrangspannung

$R_1$  Ohmscher Widerstand eines Ständerstranges

$X_d$  Synchrone Längsreaktanz eines Ständerstranges

$X_q$  Synchrone Querreaktanz eines Ständerstranges

$\vartheta$  Lastwinkel

$\omega_1$  Netzkreisfrequenz

$p$  Polpaarzahl

Aus dieser Gleichung folgt für den Kippwinkel, d.h. für den zum Kippmoment gehörenden Lastwinkel:

$$\vartheta_K = \frac{1}{2} \arctan \left[ \frac{R_1^2 - X_d X_q}{R_1(X_d + X_q)} \right] \quad (3)$$

Da  $R_1 \ll X_d$  ist, kann der Widerstand in Gleichung (2) vernachlässigt werden, um den Einfluss von  $X_d$  und  $X_q$  auf Drehmoment und Leistungsfaktor überschaubar zu machen. Man erhält:

$$M = -\frac{3p U_1^2}{2 \omega_1} \left( \frac{X_d - X_q}{X_d X_q} \right) \sin 2\vartheta \quad (4)$$

Für einen konstanten Lastwinkel  $\vartheta$  ist also

$$M = K_1 \left( \frac{1}{X_q} - \frac{1}{X_d} \right) \quad (5)$$

mit der Suszeptanz  $(1/X_q - 1/X_d)$ .

Durch Verbreiterung und Vertiefung der Reluktanznuten nehmen  $X_q$  und  $X_d$  ab. Nimmt dabei die Suszeptanz zu, so steigt das Drehmoment, auch dann, wenn dabei sowohl  $X_d$  als auch  $X_q$  selbst abnehmen.

Das Gesagte gilt auch für den Leistungsfaktor  $\cos \varphi_1$  bei wachsender Suszeptanz. Die aufgenommene Wirkleistung unter Berücksichtigung der Gleichung (1) lautet bei  $R_1 = 0$ :

$$P_1 = -\frac{3 U_1^2}{2} \left( \frac{1}{X_q} - \frac{1}{X_d} \right) \sin 2\vartheta \\ = 3 U_1 I_1 \cos \varphi_1 \quad (6)$$

Für konstanten Strom  $I_1$  ist also

$$\cos \varphi_1 = K_2 \left( \frac{1}{X_q} - \frac{1}{X_d} \right) \quad (7)$$

### 3. Versuchsvorbereitung

Für die Untersuchung standen 26 gleiche Käfigläufer-Asynchronmaschinen zur Verfügung (Fig. 1 und 2), mit folgenden Nenndaten gemäß Herstellerschild:

380 V, Stern, 1,3 A, 1380 U/min, 50 Hz.

Ferner wurden folgende Konstruktionsdaten festgestellt:

Bohrungsdurchmesser	80 mm
Rotordurchmesser	79,3 mm
Geometrischer Luftspalt	0,35 mm
Anzahl Rotorstäbe	30

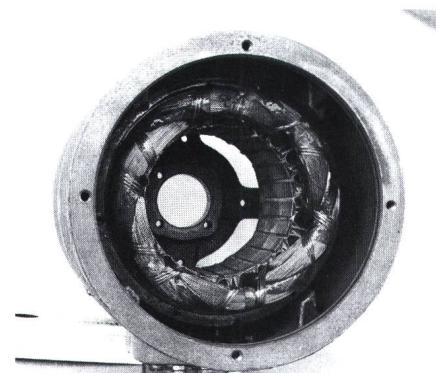
Für die Versuche mit den Reluktanzmotoren wurden bei jedem ur-

sprünglich runden Läufer entsprechend der Polzahl vier schräge Reluktanznuten parallel zu den Läuferstäben eingefräst. Die 25 ausgefrästen Läufer wurden in 5 Serien (A, B, C, D, E) mit dem Polbedeckungsfaktor  $b_p/\tau_p = 0,75, 0,65, 0,55, 0,45$  und  $0,35$  eingeteilt, wobei die Polbreite  $b_p = (\tau_p - b_N)$ , Polteilung minus Breite der Reluktanznuten ist (Fig. 3). Bei jeder Serie wurden wiederum fünf verschiedene Tiefen der Reluktanznuten so gewählt, dass sich Luftspaltverhältnisse  $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 6, 8, 10, 12$  und  $14$  ergaben. Dabei bedeuten:

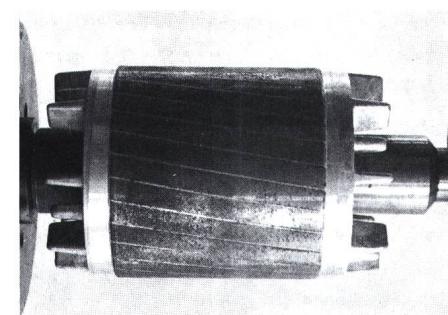
$\delta_{\min}$  = minimaler Luftspalt (im Polbereich) = geometrischer Luftspalt  $\delta_g$

$\delta_{\max}$  = maximaler Luftspalt (im Pollückenbereich) =  $\delta_g + h_N$  (Tiefe der Reluktanznuten).

In Tabelle I sind die geometrischen Daten der einzelnen Prüflinge übersichtlich zusammengestellt.



Figur 1 Ständer der Asynchron- und Reluktanzmaschine



Figur 2 Läufer der Asynchronmaschine vor dem Einfräsen der Reluktanznuten

### 4. Versuchsdurchführung und -auswertung

**Ersatzkreiselemente:** Durch Gleichstrommessung sowie Leerlauf- und Kurzschlussversuche wurden die Ersatzkreiselemente der Käfigläufer-Asynchronmaschine ermittelt. Es sind:

$$R_1 = 8,9 \Omega, \quad R_{2'} = 12,56 \Omega$$

$$X_{\sigma 1} = 13,58 \Omega, \quad X_{\sigma 2'} = 13,58 \Omega$$

$$X_h = 231 \Omega, \quad R_{Fe} = 2391 \Omega$$

$R_1$  Statorstrangwiderstand

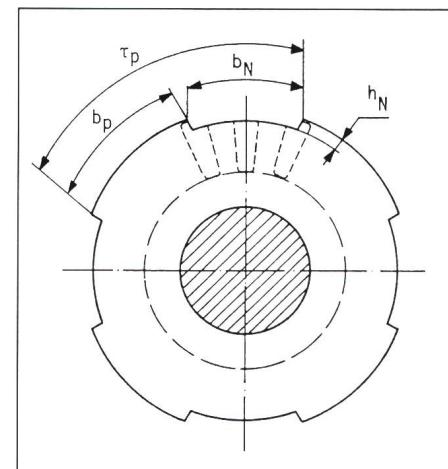
$R_{2'}$  Rotorstrangwiderstand (auf Stator bezogen)

$X_{\sigma 1}$  Streureaktanz eines Statorstranges

$X_{\sigma 2'}$  Streureaktanz eines Rotorstranges (auf Stator bezogen)

$X_h$  Hauptreaktanz

$R_{Fe}$  Eisenverlustwiderstand



Figur 3 Blechschnitt eines ausgefrästen Läufers

weiligen Stromortskurve nach der Beziehung

$$X_d = U_1/I_{\min} \text{ und } X_q = U_1/I_{\max} \text{ ermittelt}$$

Die für das Drehmoment und für den Leistungsfaktor ausschlaggebende Suszeptanz ist in Figur 4 in Abhängigkeit der Polbedeckung sowie des Ver-

$b_N$ (mm) Breite der Reluktanznuten	Serie	Tiefe der Reluktanznuten $h_N$ (mm)					$b_p/\tau_p$ Polbedeckung
		2,1	2,8	3,5	4,2	4,9	
15,6	A	A1	A2	A3	A4	A5	0,75
21,8	B	B1	B2	B3	B4	B5	0,65
28,0	C	C1	C2	C3	C4	C5	0,55
34,3	D	D1	D2	D3	D4	D5	0,45
40,5	E	E1	E2	E3	E4	E5	0,35
$\delta_{\min} = 0,35$ mm		$\delta_{\max}/\delta_{\min}$					$\tau_p = 62,3$ mm
		6	8	10	12	14	

Tabelle I Serienbezeichnungen und geometrische Größen der Reluktanznuten von 25 Läufern

hältnisses  $\delta_{\max}/\delta_{\min}$  in dreidimensionaler Darstellung für die Serien B, C, D und E zu sehen. Sie wächst sowohl mit zunehmender Tiefe als auch mit zunehmender Breite der Reluktanznuten und erreicht ihr Maximum bei der hier untersuchten breitesten und tiefsten Reluktanznut.

#### 4.2 Drehmoment

Die Reluktanzmotoren wurden mechanisch mit einer Wirbelstrombremse

belastet. Das Wellenmoment  $M_w$  und der Lastwinkel  $\vartheta$  konnten abgelesen werden. Es wurde festgestellt, dass innerhalb einer Serie, d.h. bei konstanter Polbreite (bzw. Breite der Reluktanznut), das Wellenmoment mit zunehmender Tiefe der Reluktanznut schwach ansteigt (Fig. 5). Umgekehrt, d.h. durch Verändern der Breite bei konstanter Tiefe der Reluktanznuten, ergeben sich jedoch stärkere Sprünge in Drehmomentwerten. Figur 6 zeigt

genauer, dass die Reluktanzmotoren bei kleiner werdender Polbreite ein höheres Drehmoment entwickeln. Die Kurven sind jeweils nur so weit aufgetragen, als sie gemessen werden konnten. Das Kippen trat immer bei einem Lastwinkel auf, der kleiner als der theoretische Kippwinkel war.

Figur 7 stellt den Einfluss der Polbreite auf den nach Gleichung (3) berechneten Kippwinkel  $\vartheta_K$  für eine bestimmte Tiefe der Reluktanznuten dar. Der grösste Unterschied im Kippwinkel zwischen der Serie A und E beschränkt sich auf etwa  $5^\circ$ . Der Kippwinkel nimmt bei wachsender Polbreite zu. Die Läufervariante E5, welche das grösste Drehmoment erreicht (Fig. 5), ist deutlich jene mit der breitesten und tiefsten Reluktanznut. Bei dieser Variante mit  $b_p/\tau_p = 0,35$  und  $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 14$  erreicht das maximale Wellenmoment 2,15 Nm. Zum Vergleich beträgt das Nennwellenmoment des Asynchronmotors bei  $U_1 = 150$  V nur 1,85 Nm. Das hier erreichte maximale Drehmoment ist somit grösser als das Nennmoment des Asynchronmotors.

Das kleinste Moment liefert die Läufervariante A1 mit kleinster Breite und Tiefe der Reluktanznut. Bei dieser Variante mit  $b_p/\tau_p = 0,75$  und  $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 6$  erhielt man ein grösstes Wellenmoment von 0,25 Nm. Das Verhältnis der beiden maximalen Reluktanzmomente beträgt also 8,6.

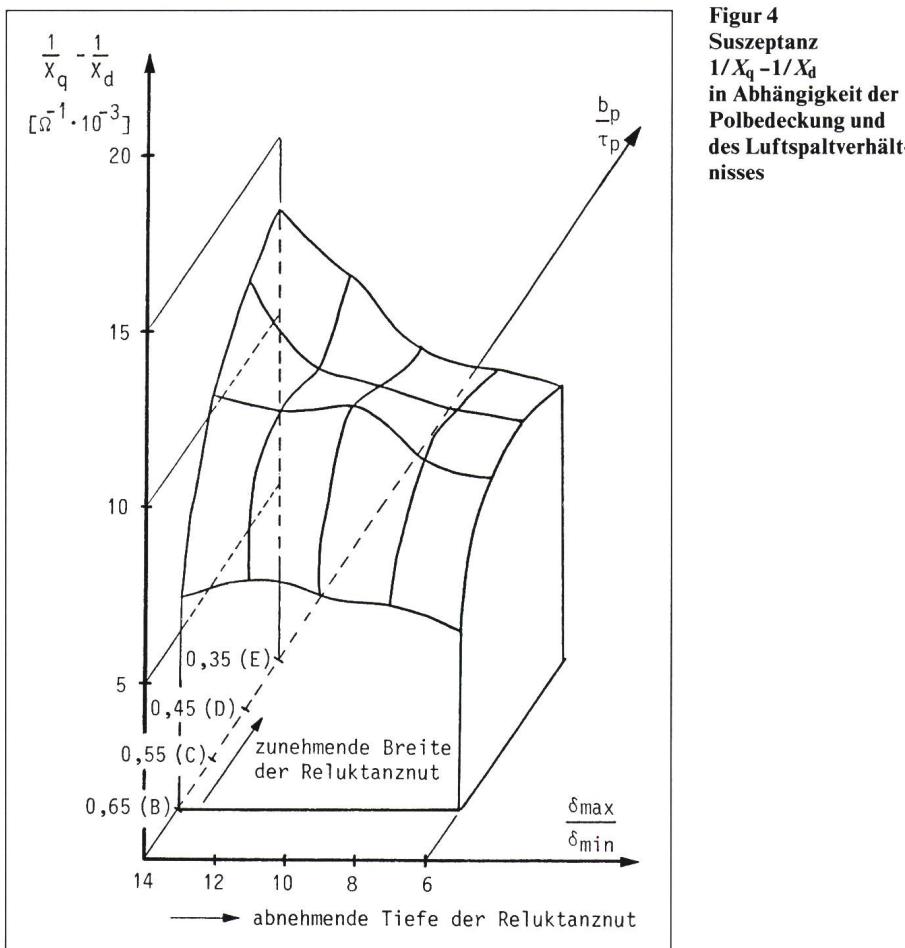
#### 4.3 Ständerstrom

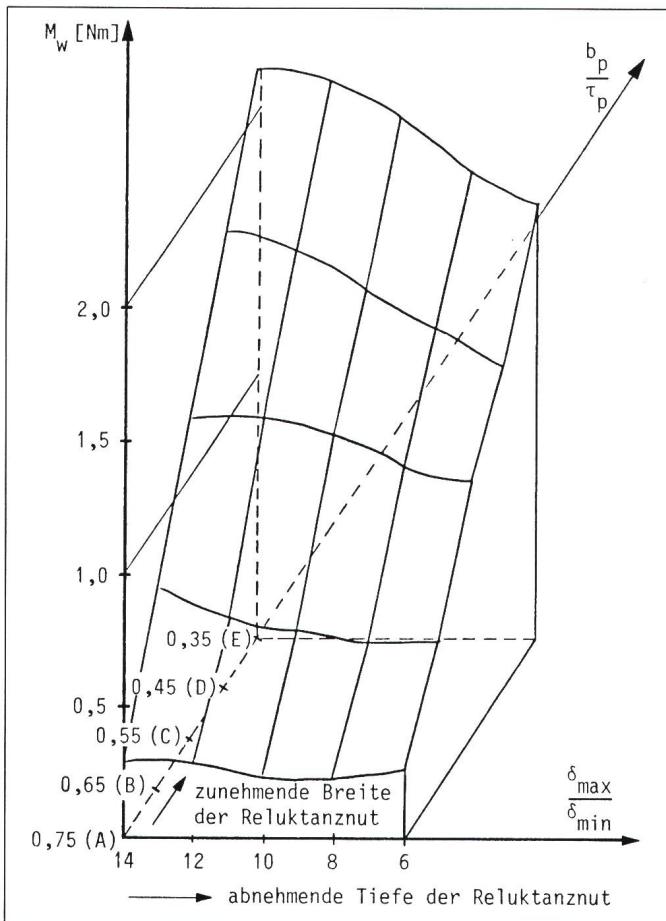
Der Ständerstrom in Abhängigkeit des Lastwinkels beim Luftspaltverhältnis  $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10$  geht aus Figur 8 hervor. Man sieht, dass selbst im Leerlauf erhebliche Differenzen zwischen den Stromwerten der fünf Serien auftreten. Je grösser die Breite der Reluktanznut, desto grösser ist der Leerlaufstrom. Dies ist darauf zurückzuführen, dass die Stranginduktivität des Reluktanzmotors kleiner wird, wenn weniger Eisen im Rotor vorhanden ist.

Bei der Variante E3 beträgt der grösste gemessene Ständerstrom 1,95 A (Fig. 8). Zum Vergleich fließt ein Ständerstrom von 1,1 A im Asynchronmotor bei Nenschlupf und  $U_1 = 150$  V.

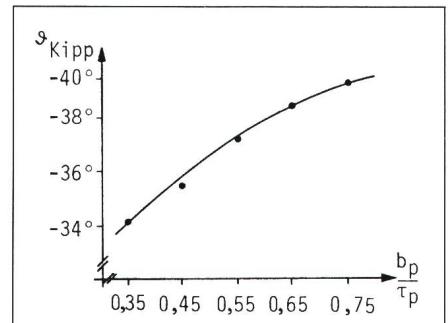
#### 4.4 Aufgenommene Wirkleistung

Die vom Netz aufgenommene Wirkleistung wurde nach der Dreiwattmetermethode gemessen. Durch den grösseren Ständerstrom im Reluktanzmotor werden grössere Kupferverluste verursacht. Figur 9 zeigt die Leistungs-

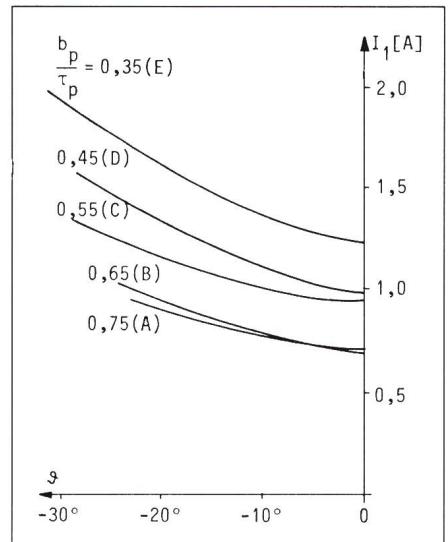




**Figur 5**  
Maximal gemessenes Wellenmoment in Abhängigkeit der Polbedeckung und des Luftspaltverhältnisses



**Figur 7** Kippwinkel in Abhängigkeit der Polbedeckung  
 $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 12; h_N = 4,2 \text{ mm}$



**Figur 8** Ständerstromkennlinien  
 $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10; h_N = 3,5 \text{ mm}$

kennlinie der fünf Serien für  $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10$ . Es ist ersichtlich, dass jene Motoren, welche höheren Ständerstrom vom Netz beziehen, ebenfalls grössere Wirkleistung aufnehmen.

Die Leistungskurven verlaufen ansonsten ähnlich wie die Drehmoment-

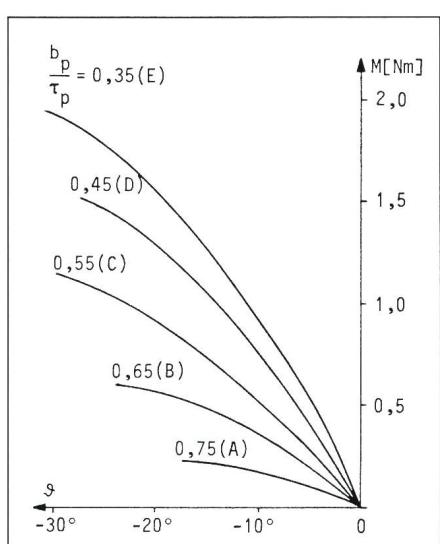
kurven (Fig. 6), denn die vom Netz aufgenommene Wirkleistung  $P_1$  abzüglich aller Verluste ist dem Wellenmoment proportional, da die Drehzahl konstant gleich der synchronen Drehzahl bleibt. Es gilt:

$$M_W = \frac{P_w}{\Omega_1} = \frac{P_1 - P_v}{2 \pi n_1} \quad (8)$$

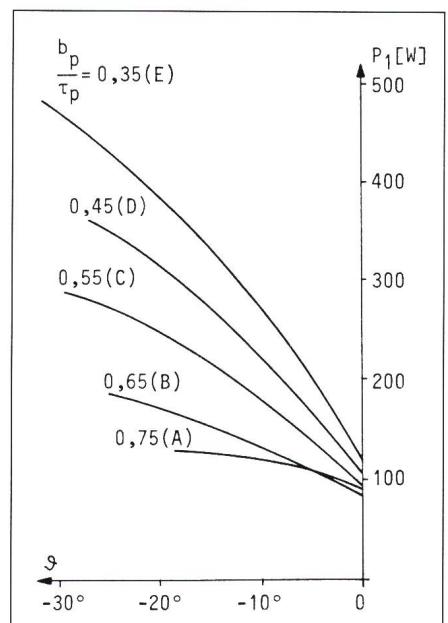
$P_w$  Wellenleistung  
 $P_v$  Verlustleistung  
 $\Omega_1$  Mechanische Winkelgeschwindigkeit  
 $n_1$  Synchrondrehzahl

## 4.5 Leistungsfaktor

Der Leistungsfaktor wurde aus der vom Netz aufgenommenen Wirkleistung und dem gemessenen Ständerstrom ermittelt. Die Reluktanzmotoren mit breiteren Reluktanznuten weisen wohl einen grösseren Blindstromanteil im Leerlauf auf, erreichen aber bei Belastung durch ihre höhere Abgabeleistung an der Welle einen besseren  $\cos \varphi_1$  als jene mit schmäleren Reluktanznuten (Fig. 10). Gemäss Gleichung (7) soll ja auch  $\cos \varphi_1$  mit wach-



**Figur 6** Drehmomentkennlinien  
Tiefe der Reluktanznut  
 $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10; h_N = 3,5 \text{ mm}$



**Figur 9** Leistungskennlinien  
 $\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10; h_N = 3,5 \text{ mm}$

sender Grösse der Suszeptanz zunehmen. Figur 10 bestätigt damit die Kurvenverläufe der Figur 4. Der Unterschied im Leistungsfaktor zwischen den Kurven für die Serien D und E ist auffallend gering.

#### 4.6 Vergleich mit dem ursprünglichen Asynchronmotor

Das Wellenmoment des diesbezüglich besten Motors E5 erreicht ein Maximum von 2,15 Nm, während das berechnete Kippmoment des Asynchronmotors bei gleicher Strangspannung 5,35 Nm beträgt. Ein Vergleich des Drehmoments bei Nennstrom (vgl. Abschnitt 4.2) ist nicht sehr sinnvoll, weil der Reluktanzmotor E5 durch seinen hohen Blindstromanteil bereits im Leerlauf bei  $U_1 = 150$  V nahezu den Nennstrom 1,3 A des Asynchronmotors bei Nennspannung 220 V bezieht.

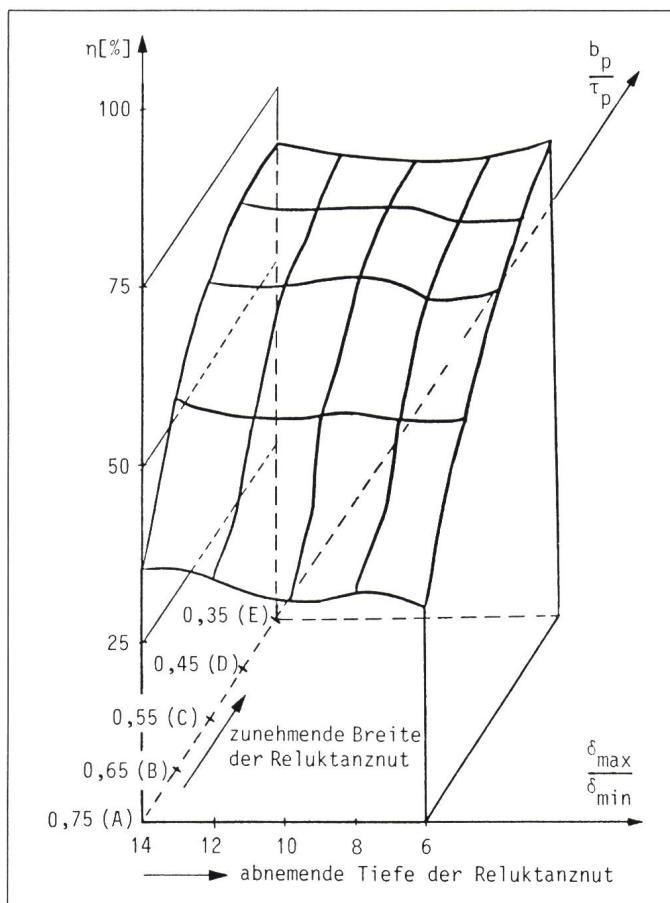
Ein sinnvoller Vergleich kann jedoch bei einer Überlast, z.B. bei  $I_1 = 1,6$  A, vorgenommen werden. Bei diesem Strom und  $U_1 = 150$  V weist der Asynchronmotor mit 3,1 Nm knapp das doppelte Drehmoment des Reluktanzmotors E5 auf, denn dieser Reluktanzmotor erzeugt entsprechend nur ein Wellenmoment von 1,52 Nm.

Die aufgenommene Wirkleistung beträgt dabei

für den Asynchronmotor 650 W  
für den Reluktanzmotor E5 380 W

Der Leistungsfaktor  $\cos \varphi_1$  bei  $I_1 = 1,6$  A ist mit 0,57 beim Reluktanzmo-

**Figur 11**  
Wirkung der Reluktanzmotoren bei verschiedenen grossen Reluktanznuten



tor E5 bedeutend schlechter als jener von 0,85 des Asynchronmotors.

Der Wirkungsgrad ist beim maximal gemessenen Wellendrehmoment in beiden Fällen fast gleich. Er beträgt beim Reluktanzmotor E5 66,7% (Fig. 11) und beim Asynchronmotor bei gleicher Spannung 69%.

rungen ergeben würden. Vielmehr ist anzunehmen, dass sich sowohl bei der Tiefe als auch bei der Breite der Reluktanznuten ein Optimum einstellen wird.

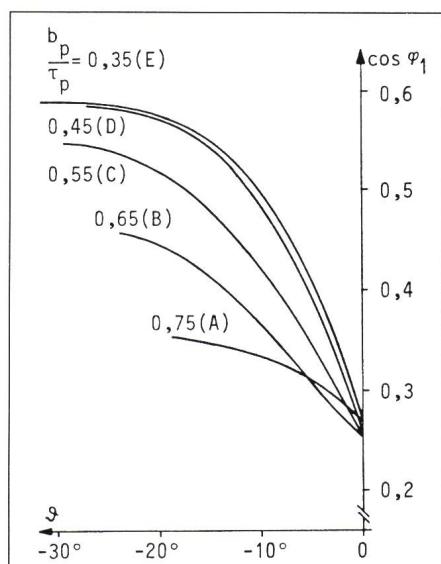
Anderseits ist auch zu bemerken, dass nicht nur der Belastungsstrom durch das grössere Drehmoment, sondern auch der Leerlaufstrom mit wachsender Pollücke zunimmt. Dies würde bei Motoren mit noch grösserer Breite der Reluktanznuten selbst bei der reduzierten Strangspannung von 150 V zu strommässiger Überlastung der Statorwicklung führen.

Aus dieser Sicht gesehen, besitzt der Motor E5 bereits recht brauchbare Eigenschaften und könnte auch praktisch eingesetzt werden. Es muss jedoch berücksichtigt werden, dass dieser Motor durch seinen netsynchronen Lauf drehmomentmässig nur noch zur Hälfte ausgenutzt werden kann.

#### 5. Schlussfolgerungen

Die Versuche und Ergebnisse erlauben die klare Feststellung, dass der Motor mit den breitesten und tiefsten Reluktanznuten im Läufer die besten Resultate liefert. Dies gilt sowohl für das Drehmoment wie auch für den Leistungsfaktor und den Wirkungsgrad. Allgemein kann gesagt werden, dass durch das Vertiefen der Reluktanznuten eine stetige Verbesserung dieser Grössen in kleinem Mass erzielt werden konnte, während ein Verbreitern der Reluktanznuten grössere und ebenfalls stetige Verbesserungen bewirkt.

Es darf nun nicht angenommen werden, dass weitere Vergrösserungen der Reluktanznuten laufende Verbesserungen



**Figur 10** Leistungsfaktor in Abhängigkeit des Lastwinkels

$$\delta_{\max}/\delta_{\min} = 10; h_N = 3,5 \text{ mm}$$

#### Literatur

- [1] D. F. Lázároiu und S. Slaiher: Elektrische Maschinen kleiner Leistung. Berlin, VEB Verlag Technik, 1976.