

מנוע חד מופעי שני כיווני סיבוב

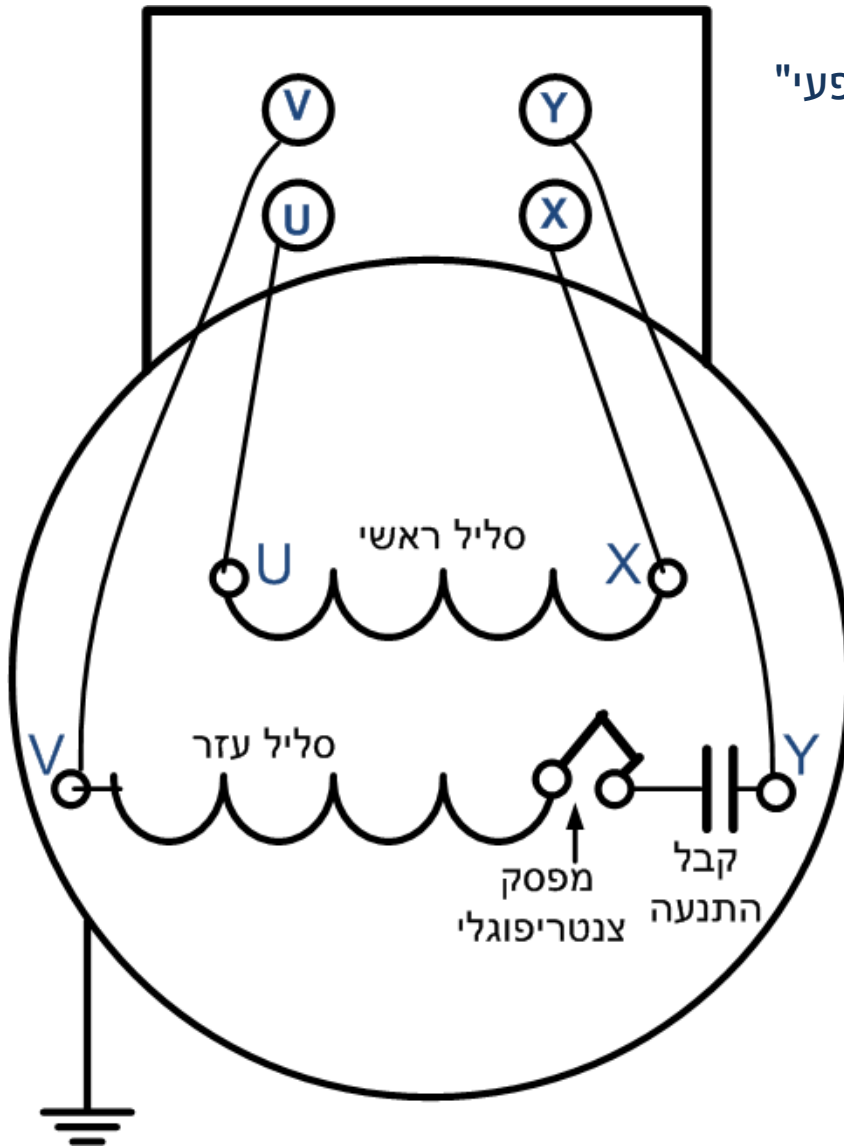
מנוע חד מופעי עם שני כיווני סיבוב = "מנוע דו מופעי"

סליל עבודה: יוצר שדה מגנטי
שגורם לעוגן (רוטור) להסתובב.

סליל עזר: קובע את כיוון הסיבוב.

קבל התנעה: יוצר הפרש מופע של 90° והתוצאה היא מתח בסליל העזר שגורם לסיבוב בכיוון מסוים.

מפסק צנטריפוגלי: כשהמנוע מגיע ל 70% מהמהירות הנומינלית סליל העזר מתנתק. (כי הכיוון כבר נקבע)

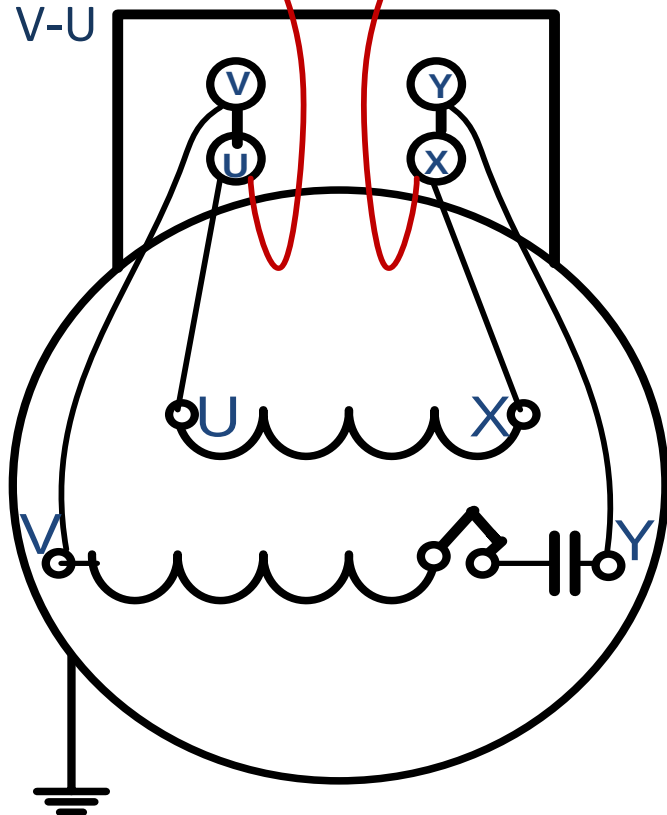


חיבור מנוע חד מופע: ימין/שמאל

שמאל



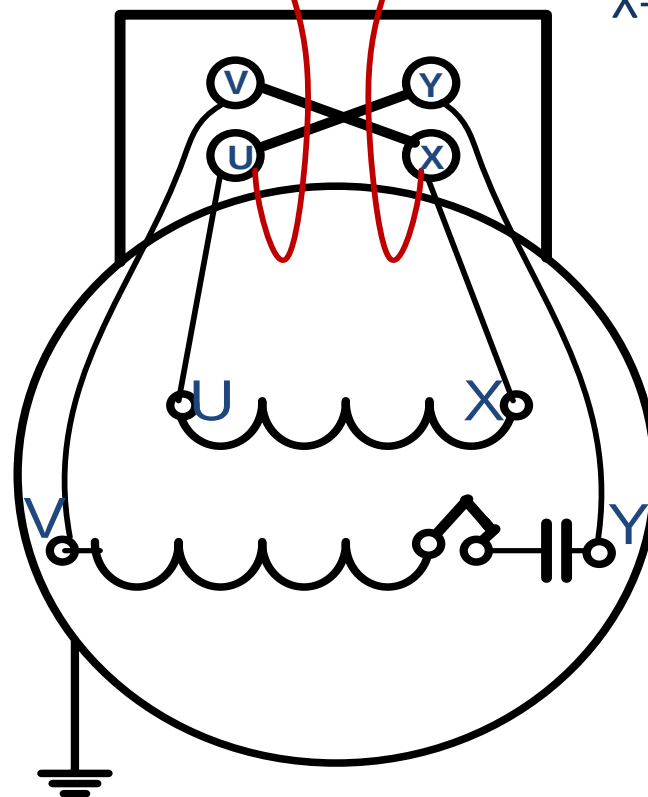
סיבוב שמאלה
חיבור ישר:
X-Y V-U



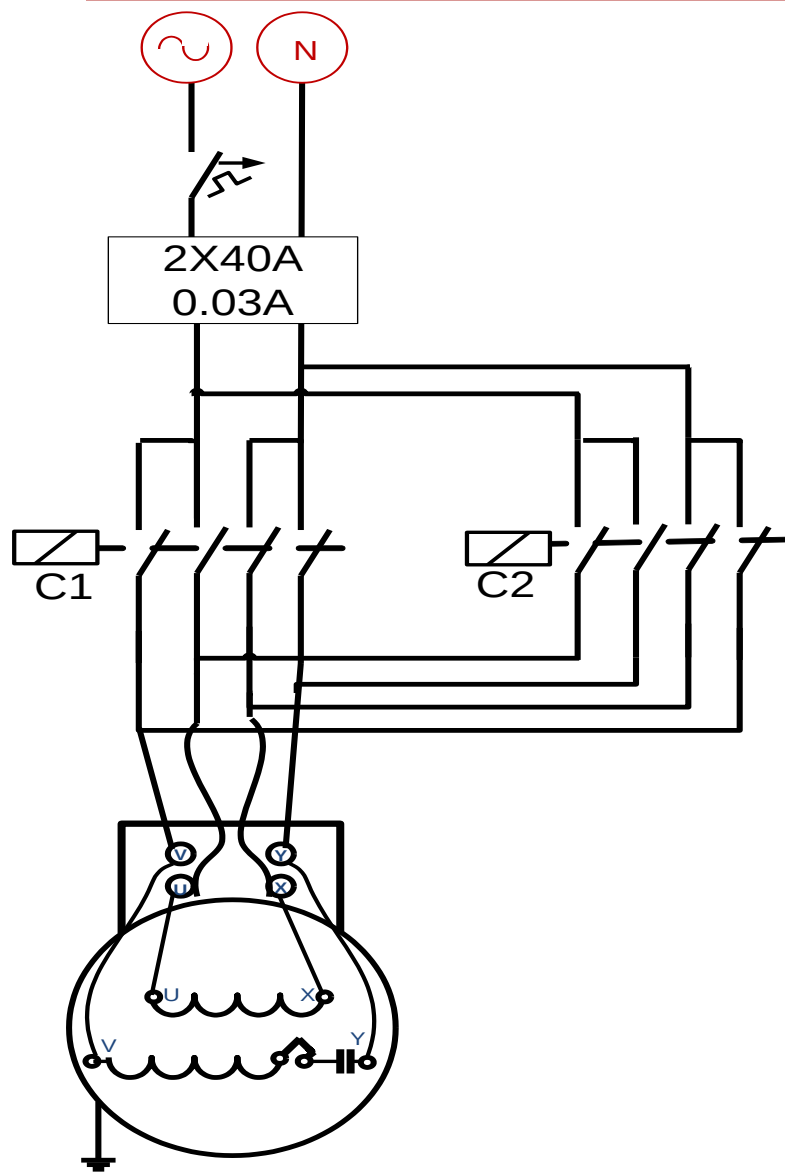
ימין



סיבוב ימינה
חיבור בהצלבה:
X-V Y-U



מעגל פיקוד מנוע חד מופעי



מגען C1 : סיבוב שמאלה
מגען C2 : סיבוב ימינה

(1) העתק את המעגל וסמן בשני צבעים את מסלול הזרם במקרה אחד שפועל C1 ובמקרה השני שפועל C2
(2) הסבר כיצד החיבורים שתוארו קודם מתממשים
(3) מטלה:

שרטט דיאגרמת סולם לתכנית בקר שתבצע 3 מחזורים של פעולות בסדר הבא:
סיבוב ימינה ל 30 שניות
הפסקה ל 15 שניות
סיבוב שמאלה ל 30 שניות
הפסקה ל 15 שניות.