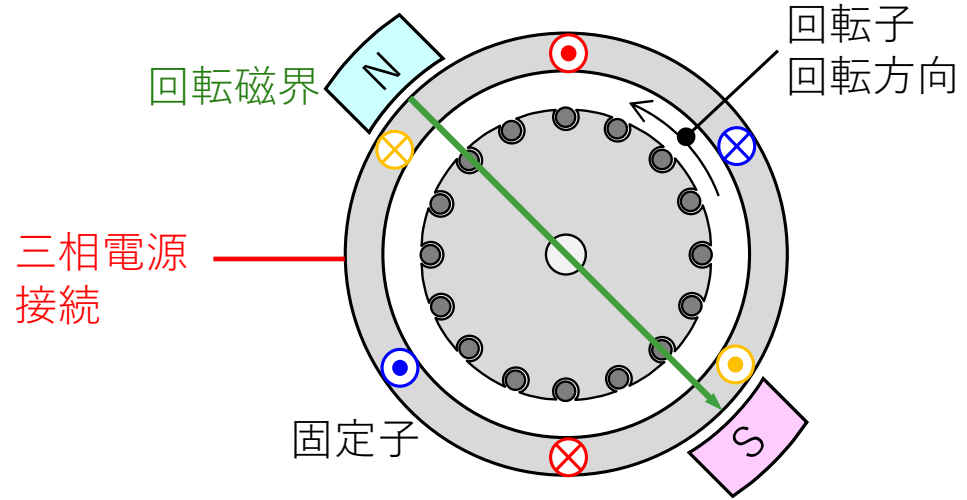
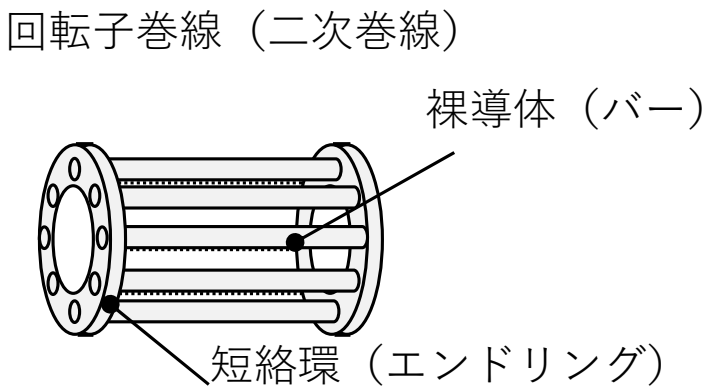
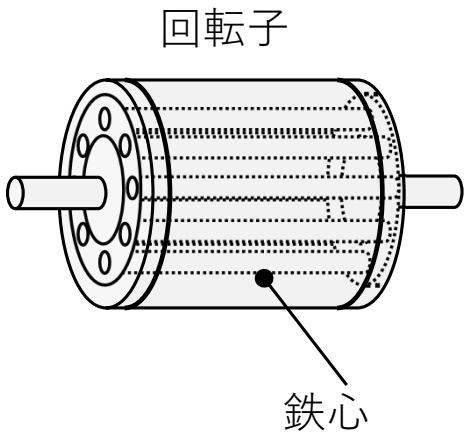
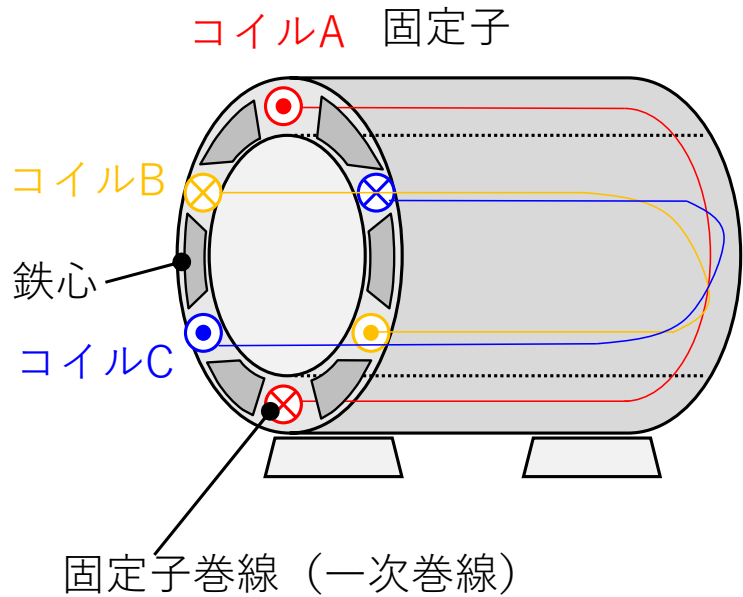
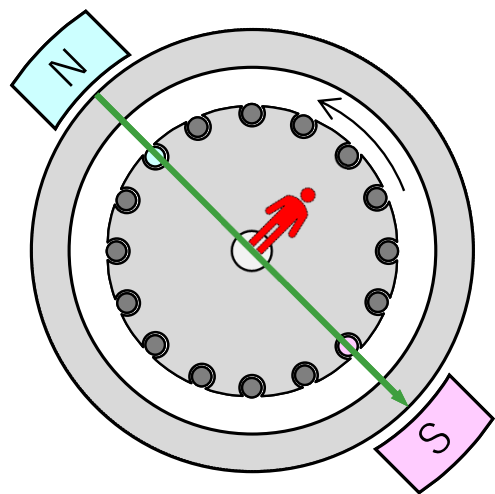


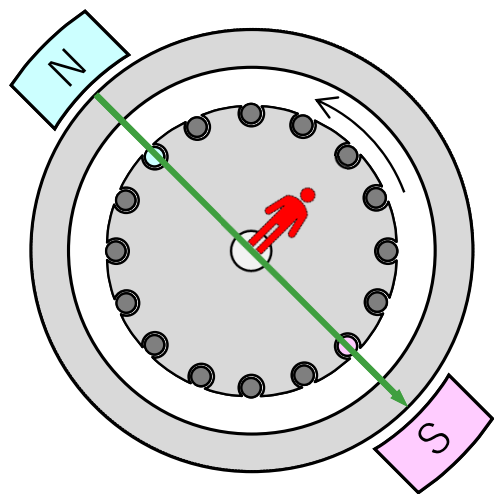
誘導機 (1) - 1 《誘導電動機の構造と動作原理》



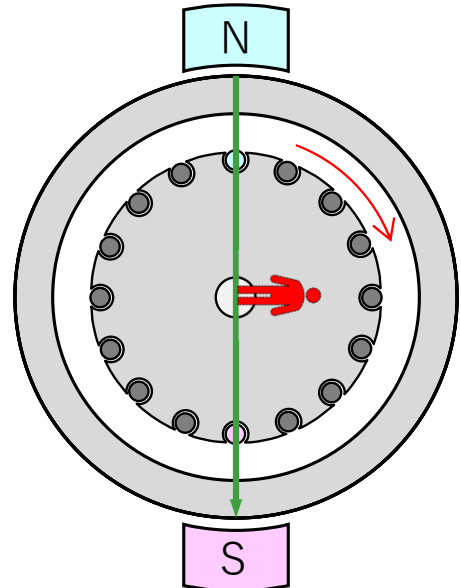
誘導機 (1) - 2 《誘導電動機の構造と動作原理》



$N_s = N$



$N_s > N$

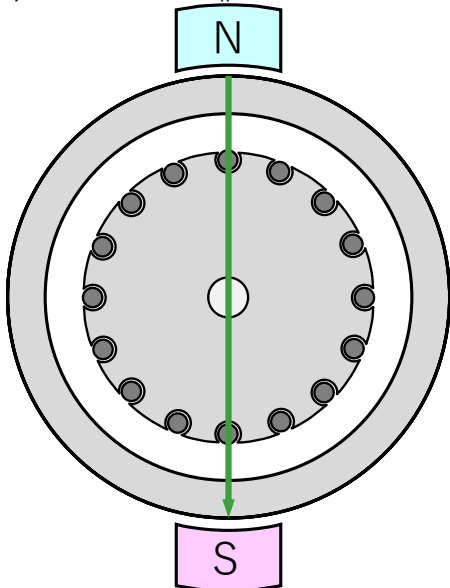


回転子の相対回転速度[rpm] :  $N_s - N$

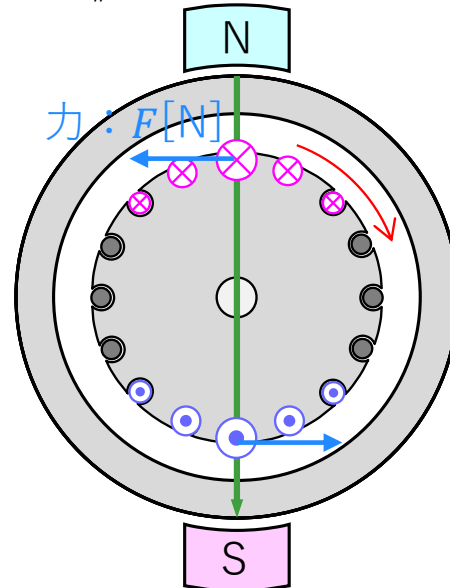
回転磁界の回転速度[rpm] :  $N_s$

回転子の回転速度[rpm] :  $N$

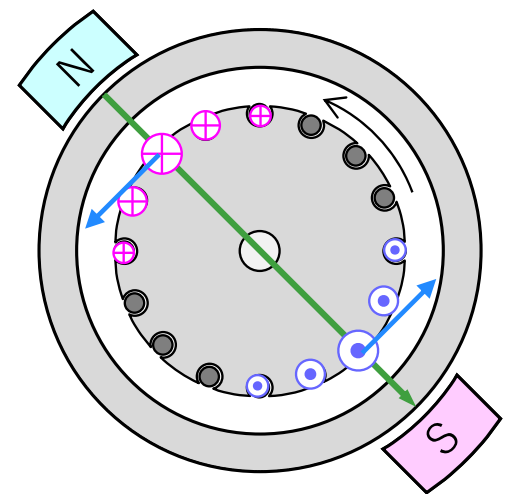
誘導機 (1) - 3 《誘導電動機の構造と動作原理》



$N_s = N$



$N_s > N$



$N_s > N$

同期速度

回転磁界の回転速度[rpm] :  $N_s = \frac{120f}{p}$   
 (周波数[Hz] :  $f$ 、極数[極]: $p$ )

回転子の回転速度[rpm] :  $N$

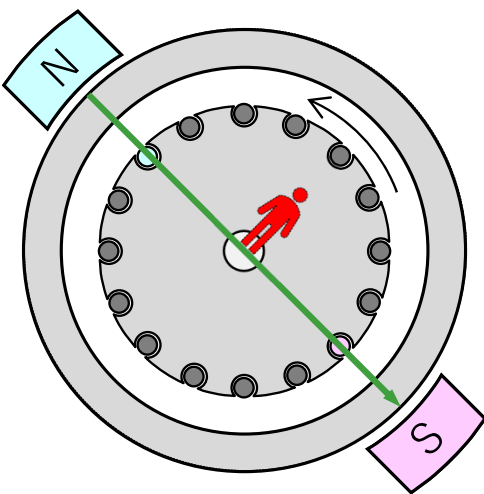
回転子の相対回転速度[rpm] :  $N_s - N$

同期速度と相対回転速度の比  $s$  を「すべり」と言う。

$s = \frac{N_s - N}{N_s}$

※電動機するとき、 $0 < s < 1$

誘導機 (1) -4 《誘導電動機の構造と動作原理》



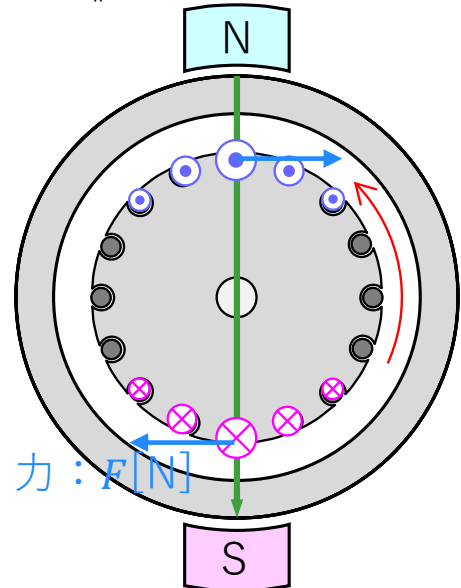
$N_s < N$

同期速度

回転磁界の回転速度[rpm] :  $N_s = \frac{120f}{p}$   
 (周波数[Hz] :  $f$ 、極数[極]: $p$ )

回転子の回転速度[rpm] :  $N$

回転子の相対回転速度[rpm] :  $N_s - N$

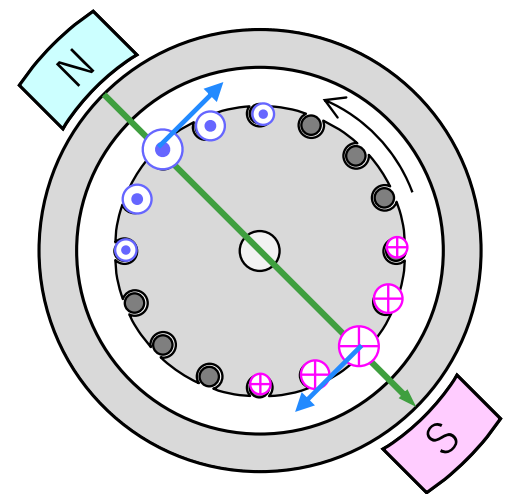


$N_s < N$

同期速度と相対回転速度の比  $s$  を「すべり」と言う。

$s = \frac{N_s - N}{N_s}$

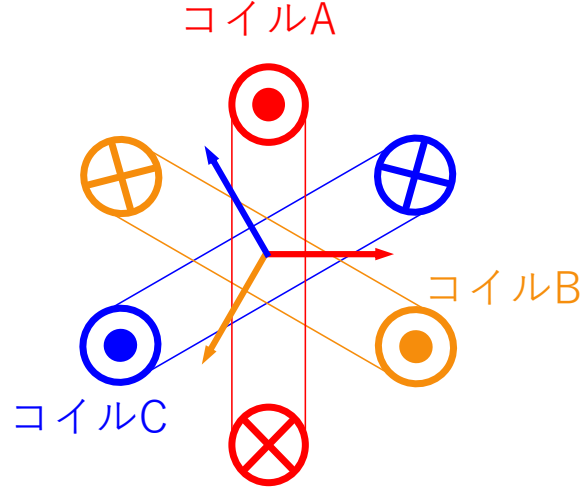
※発電機するとき、 $s < 0$



$N_s < N$

誘導機 (2)

《回転磁界の原理》



- コイルAによる磁界
- コイルBによる磁界
- コイルCによる磁界
- 合成磁界

