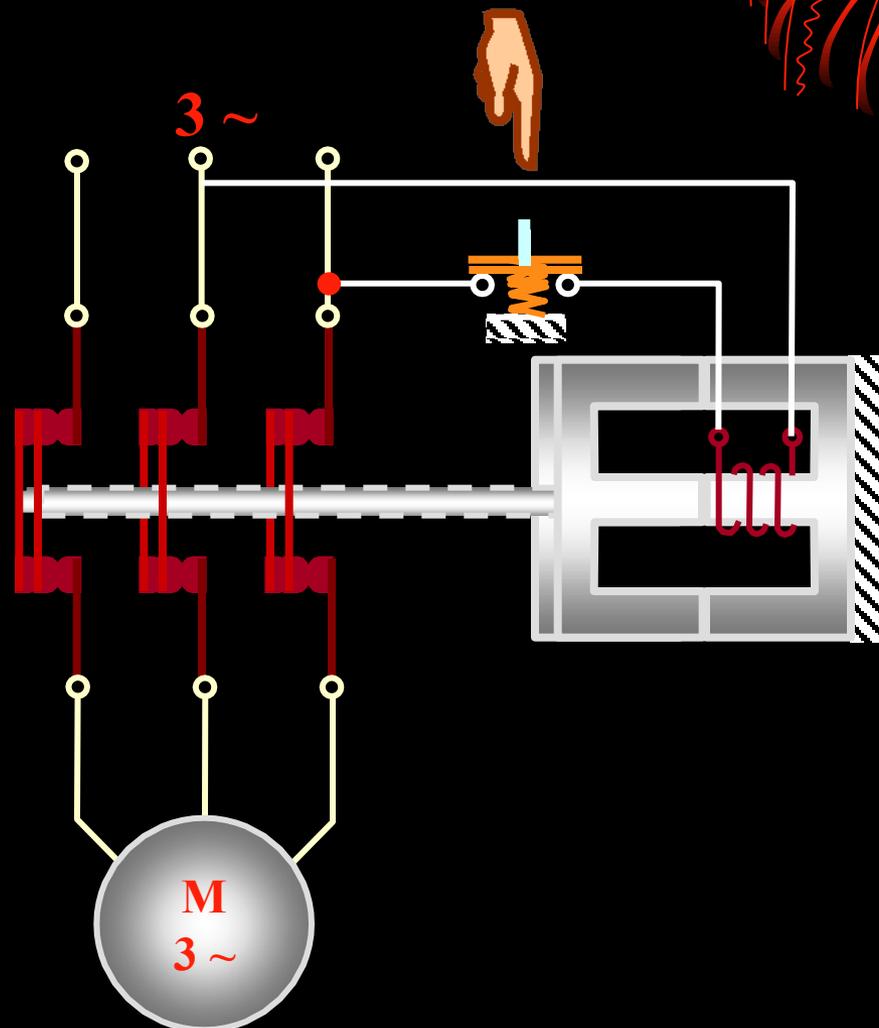
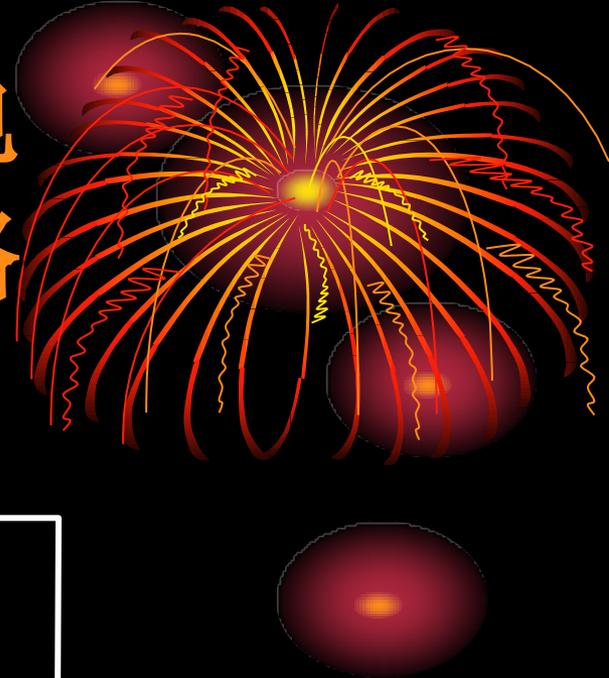


异步电动机正反转控制电路



异步电动机正反转控制电路

- 6.1 实验目的
- 6.2 电动机的正反转控制原理
- 6.3 实验设备
- 6.4 实验内容
- 6.5 实验思考题
- 6.6 下次实验预习要点

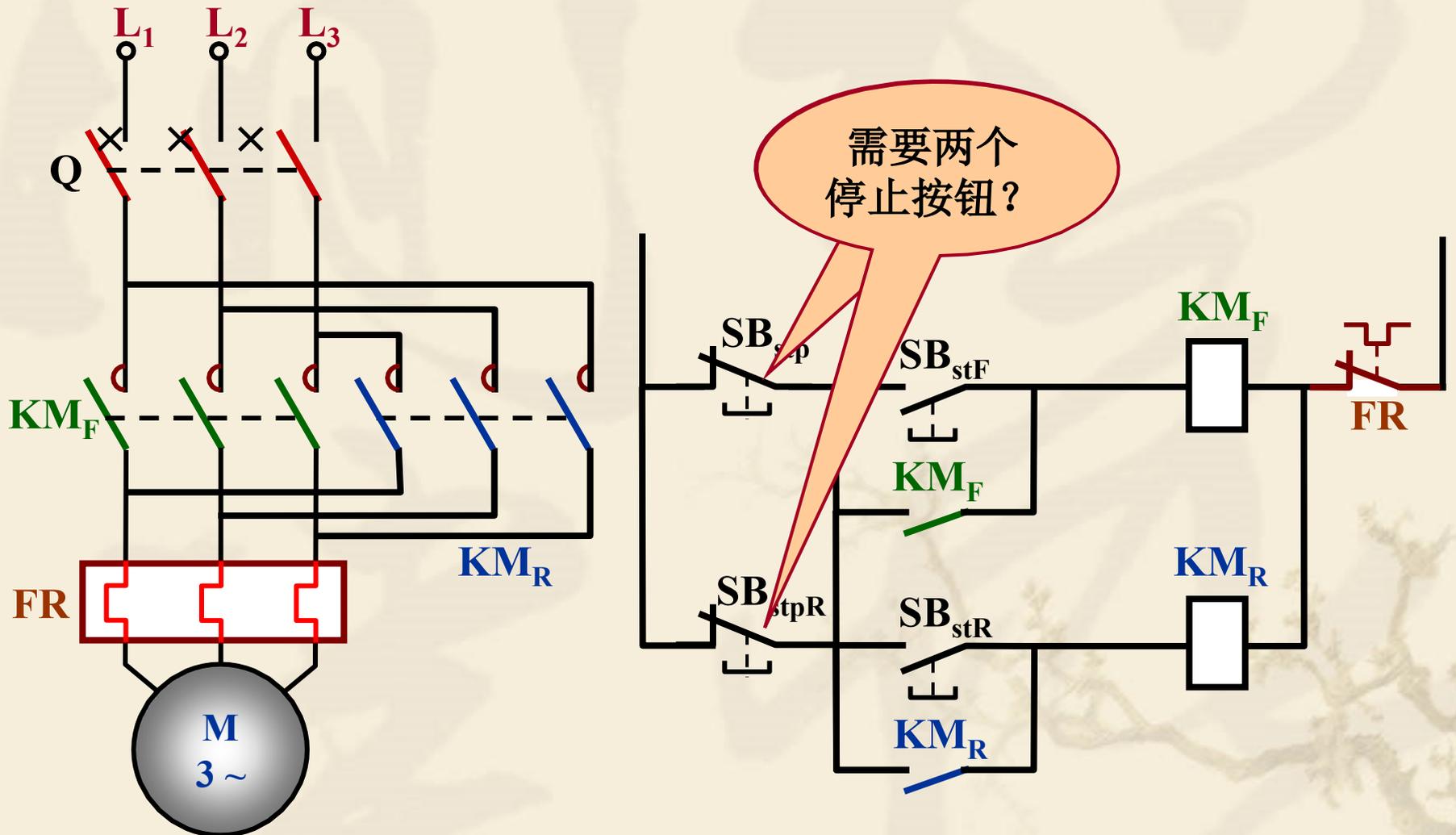


1 实验目的

1. 通过对三相鼠笼式异步电动机正反转控制线路的安装接线，掌握由电气原理图接成实际操作电路的方法。
2. 加深对电气控制系统各种保护、自锁、互锁等环节的理解。
3. 学会分析、排除继电器--接触控制线路故障的方法。

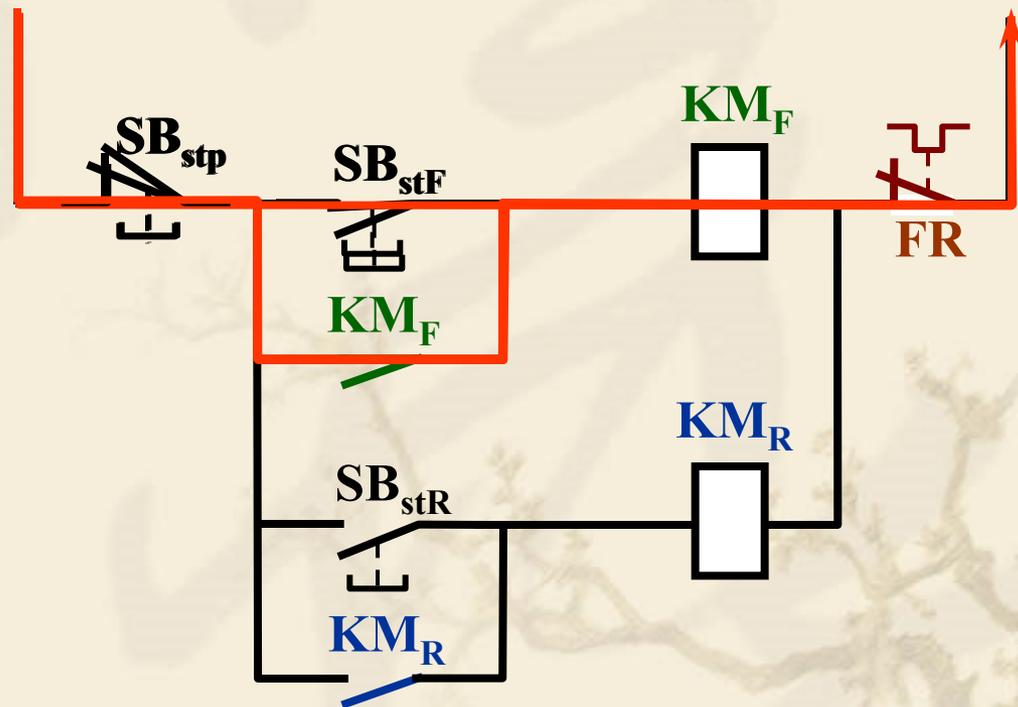
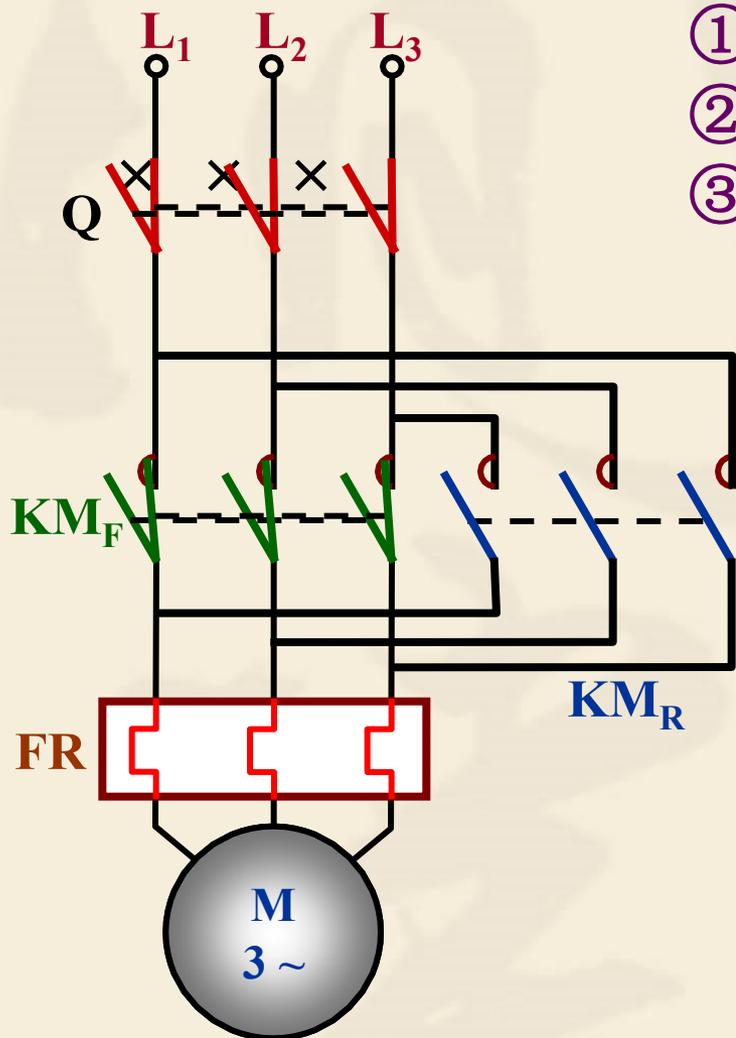


2 电动机的正反转控制原理



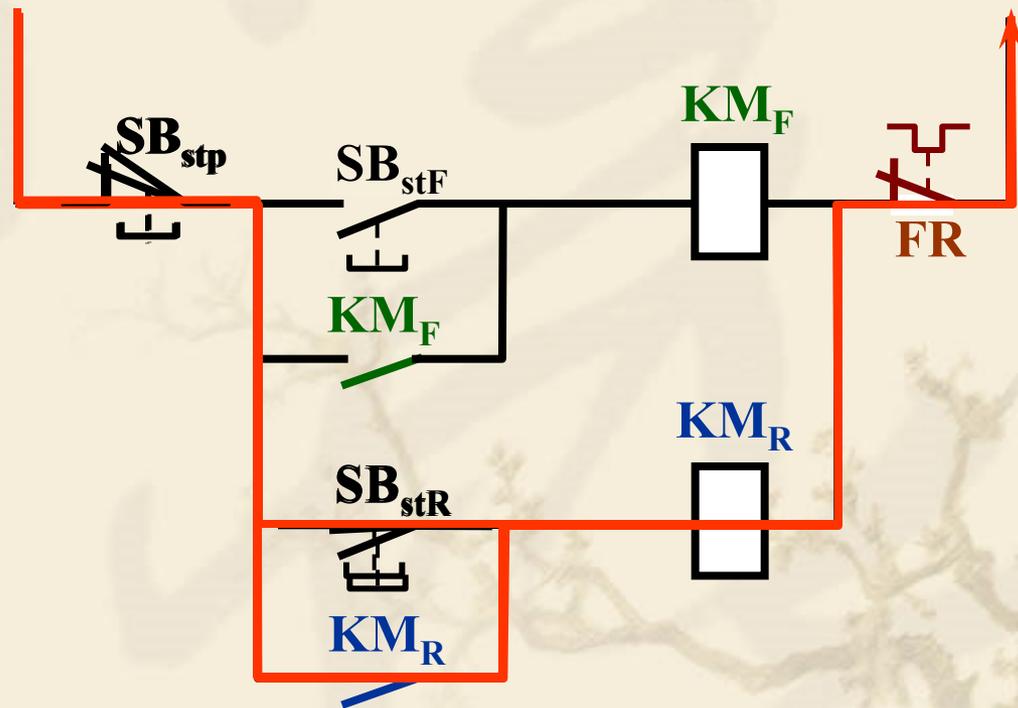
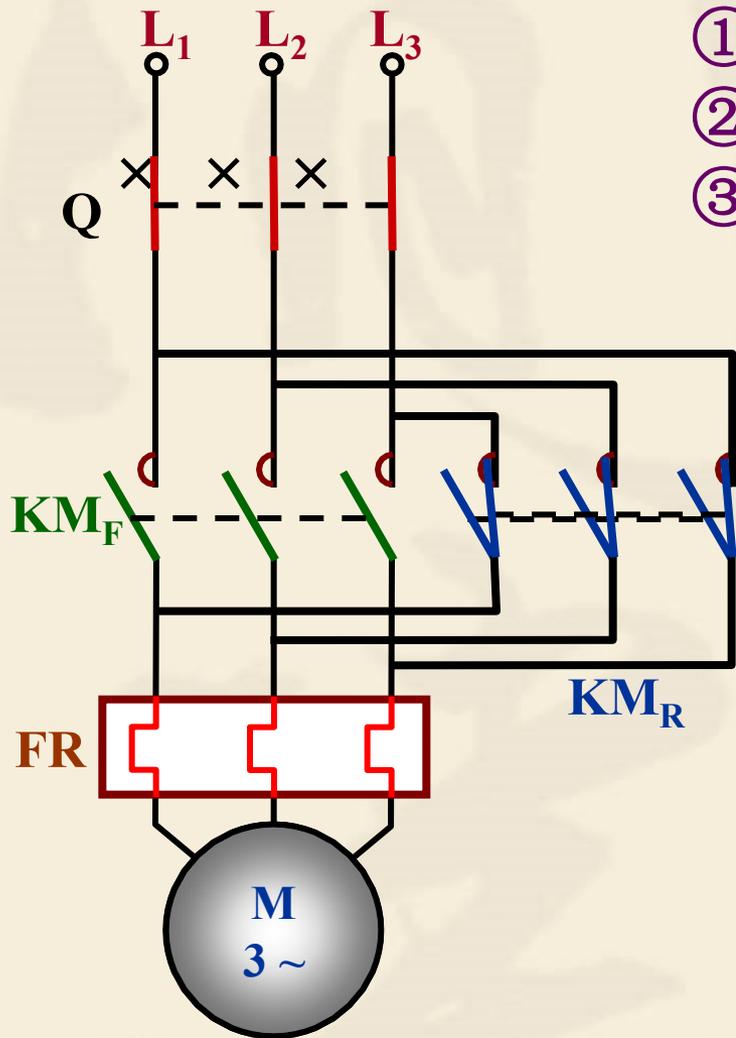
操作步骤:

- ① 合闸。
- ② 正转起动。
- ③ 正转停止。

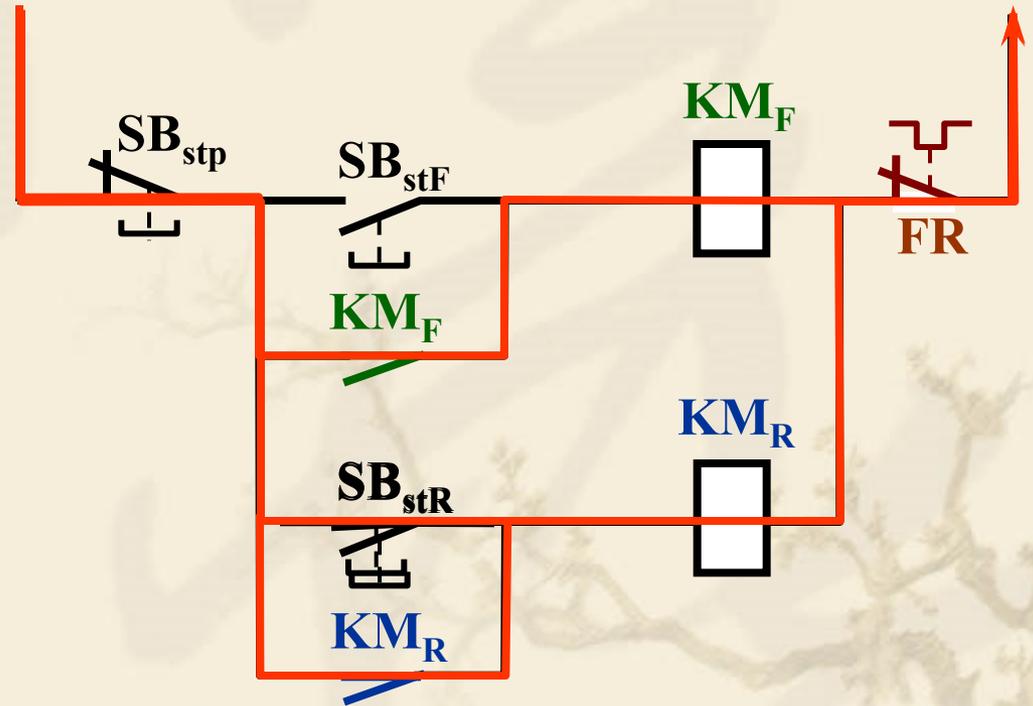
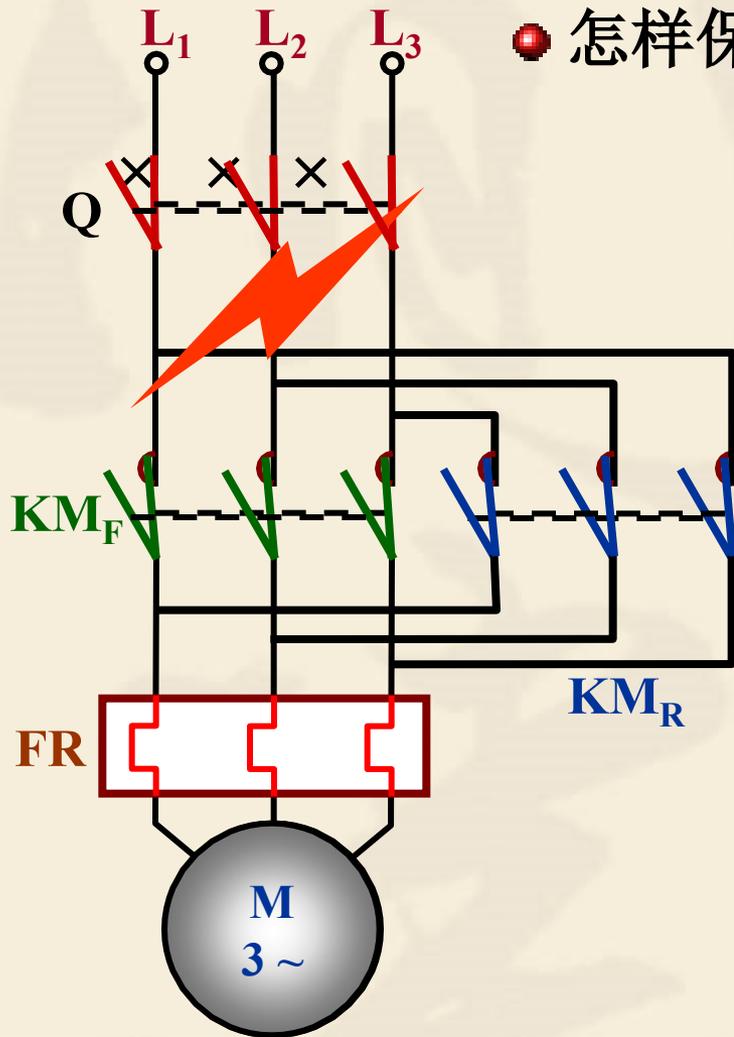


操作步骤:

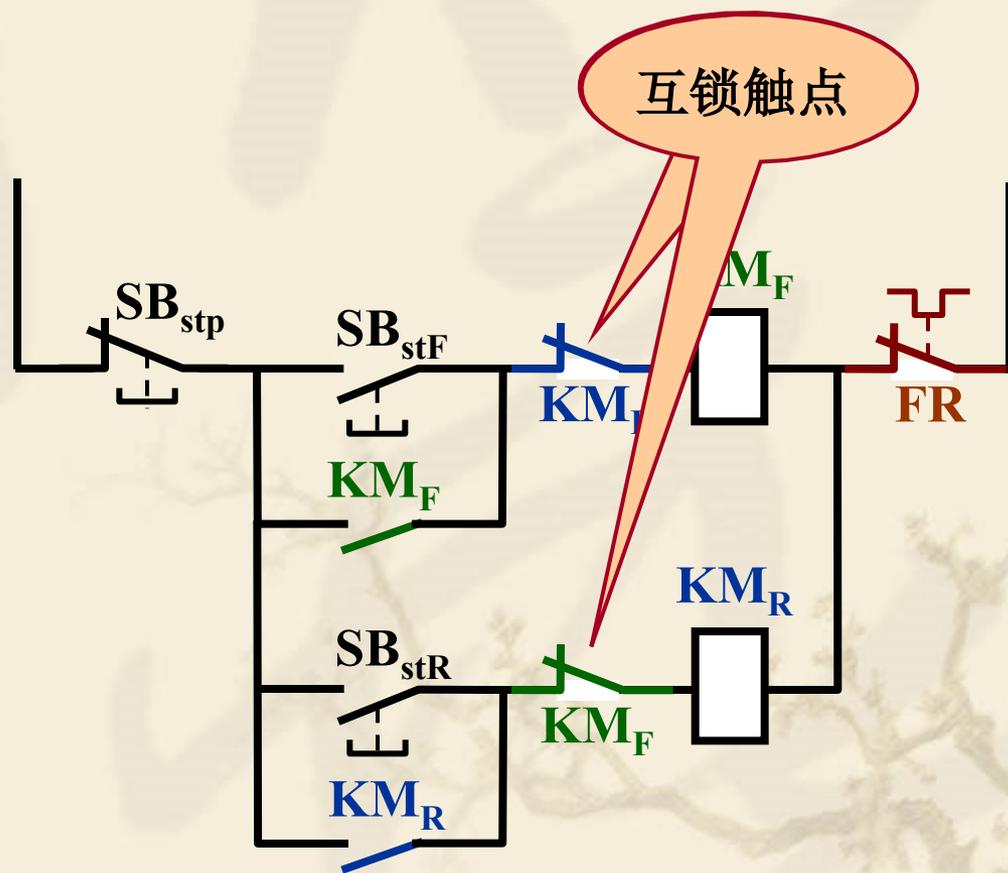
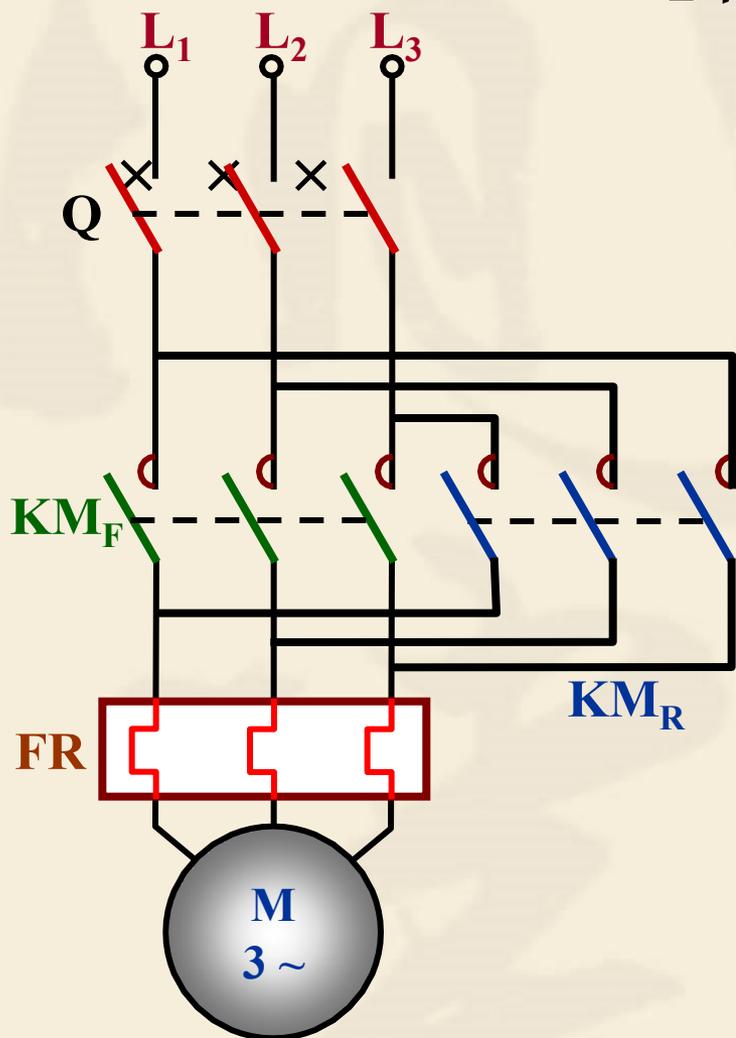
- ① 合闸。
- ② 正转起动。
- ③ 正转停止。
- ④ 反转起动。
- ⑤ 反转停止。



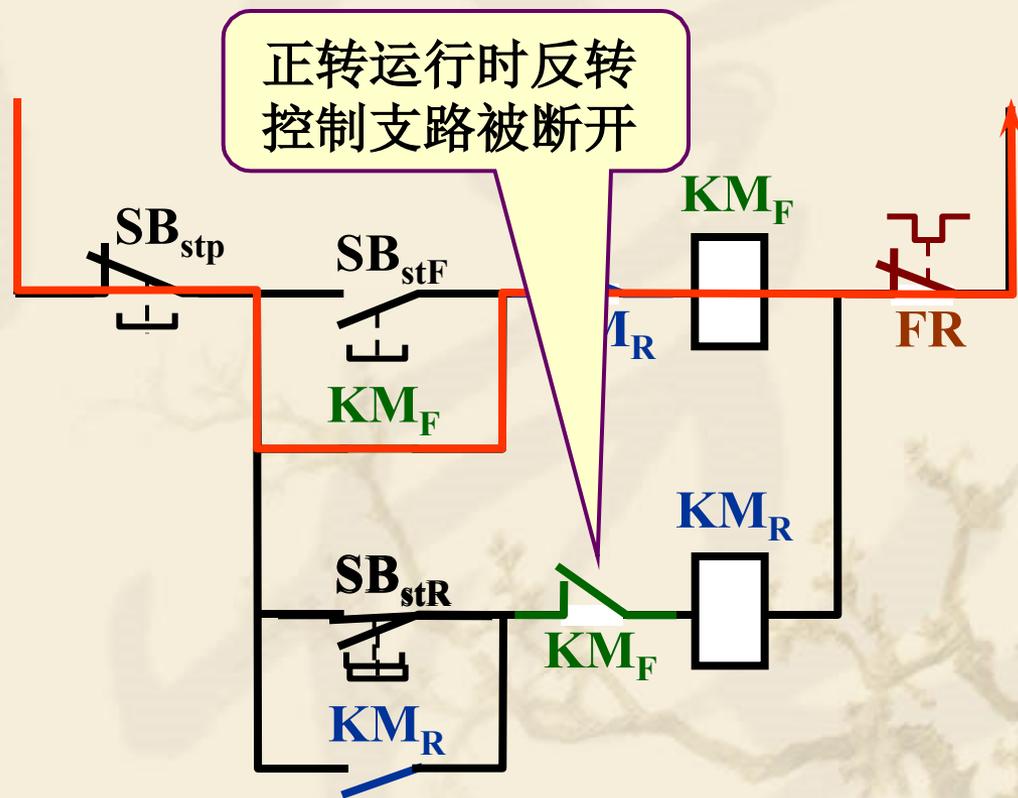
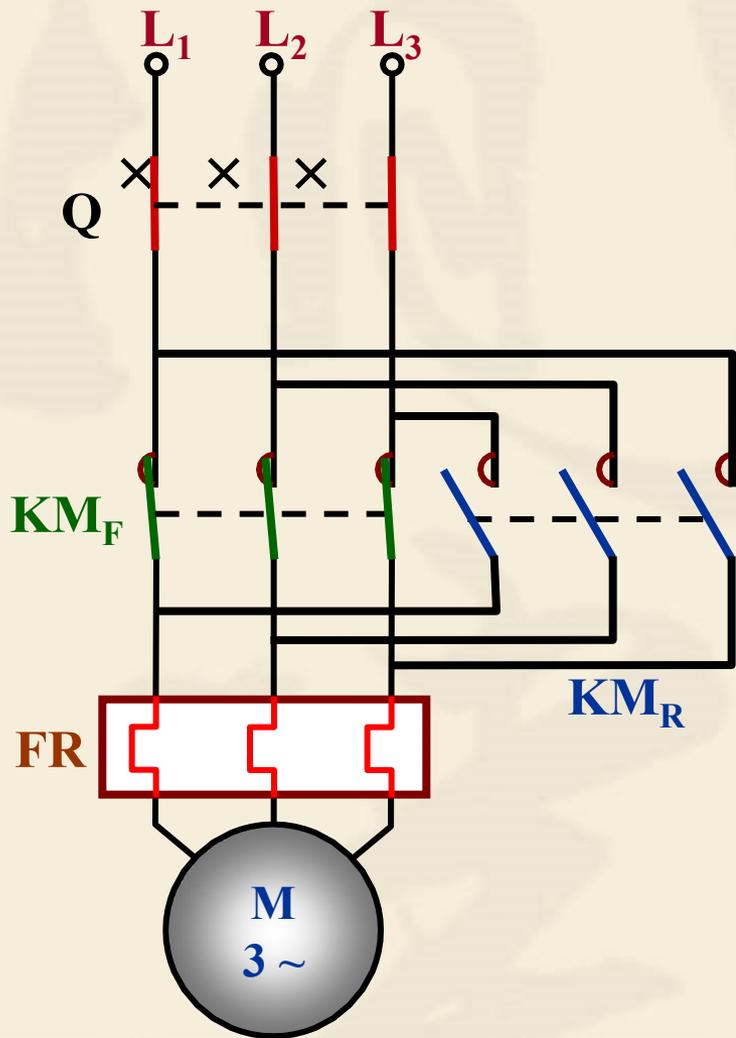
- 正转运行时反转起动，会发生什么情况？
- 怎样保证错误操作系统不动作？



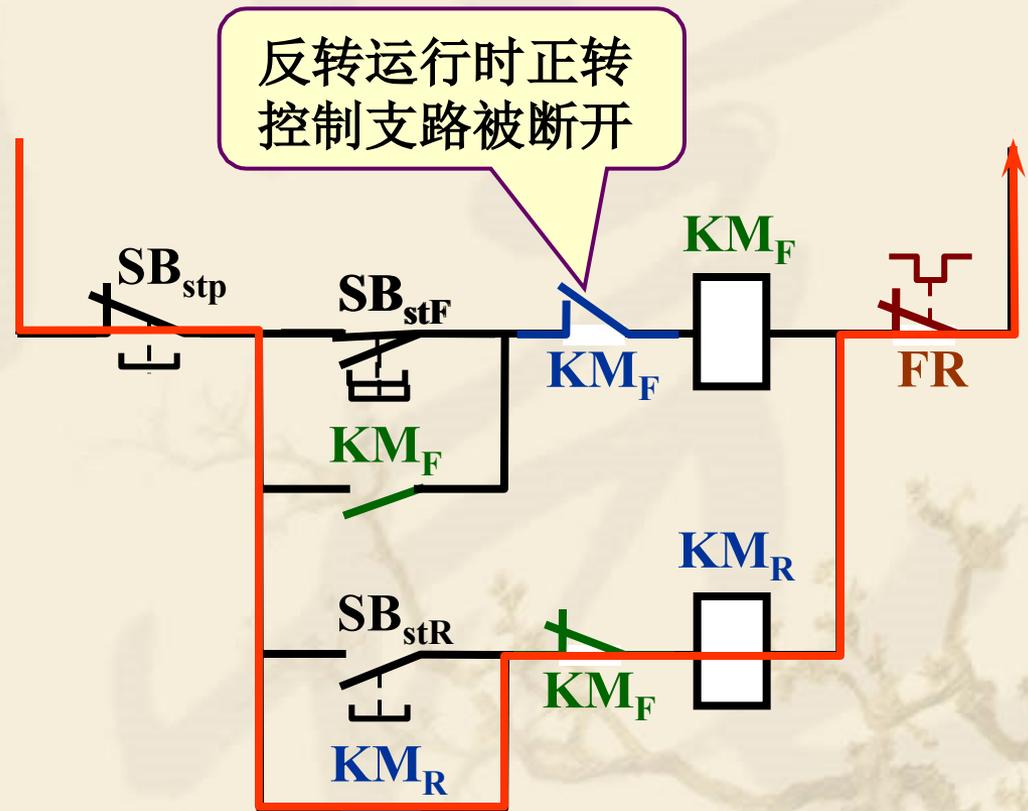
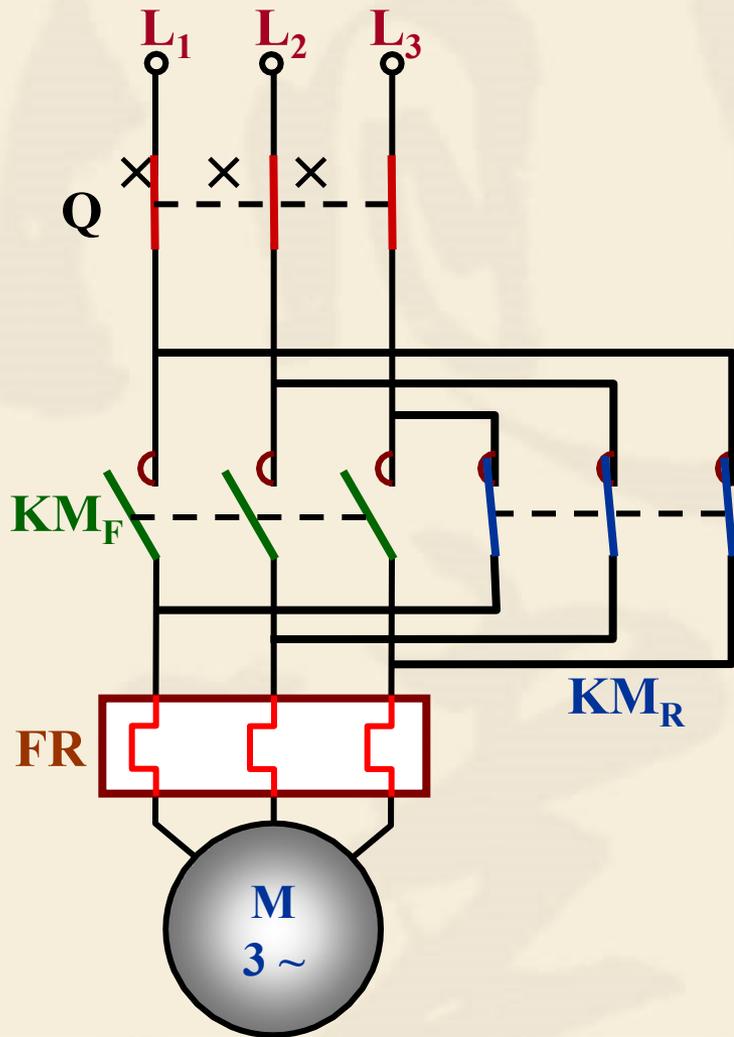
● 怎样保证错误操作系统不动作？
—— 互锁！



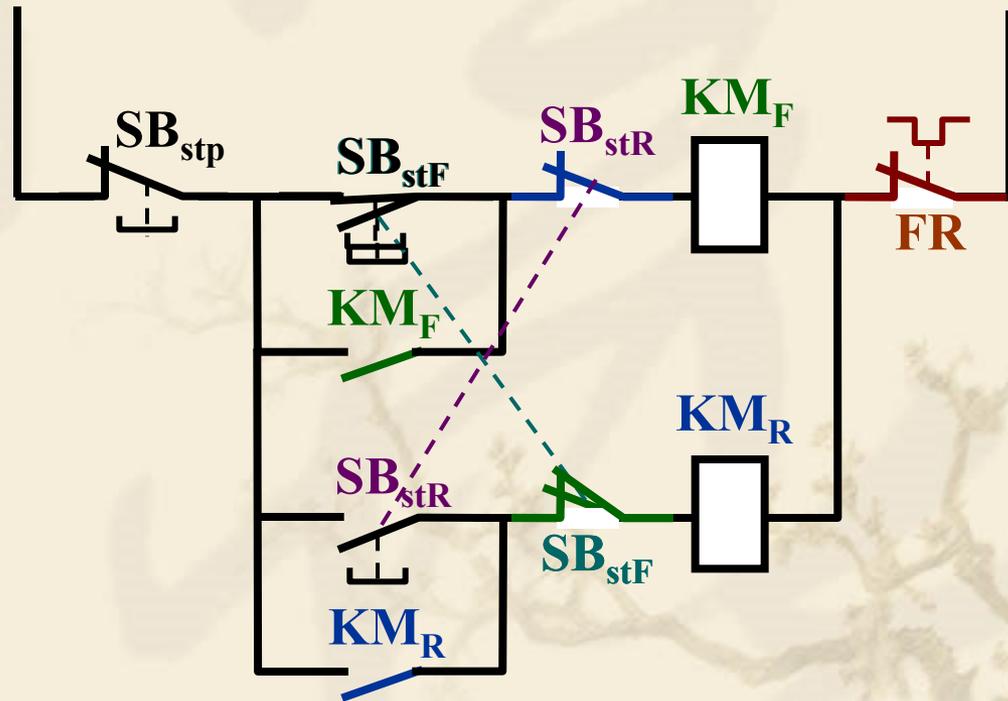
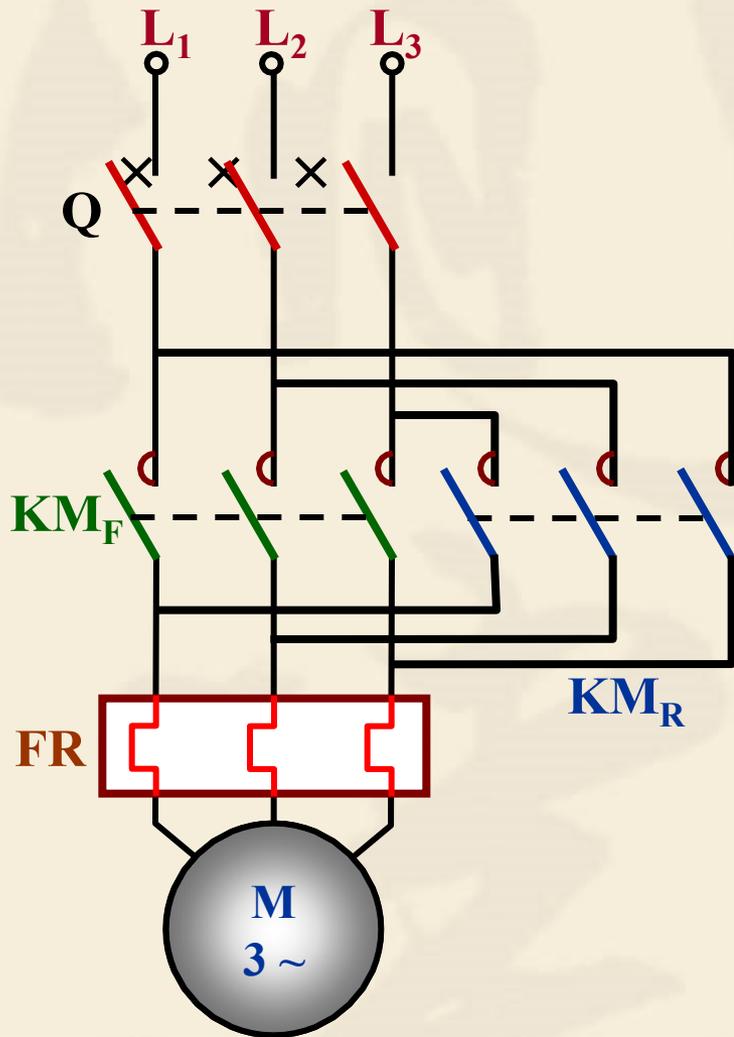
● 怎样保证错误操作系统不动作？
—— 互锁！



● 怎样保证错误操作系统不动作？
—— 互锁！



● 机械互锁电路



以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/538120137101006071>