

परिचय \Rightarrow

DC मशीन सामान्यतः वैद्युतिक यांत्रिक परिवर्तन हैं।

जो कि DC स्कोर पर कार्य करता है वैद्युतिक ऊर्जा को यांत्रिक ऊर्जा में परिवर्तित करने वाली मशीन DC मोटर कहलाती है।
 एवं यांत्रिक ऊर्जा को DC वैद्युतिक ऊर्जा में परिवर्तित करने वाली मशीन DC मशीन कहलाती है।

पूर्वपि वैद्युतिक मशीनों की सामान्य अवधारणा \Rightarrow

वैद्युतिक मशीन

सामान्यतः विद्युत चुम्बकीय प्रभाव पर आधारित होती है। जैसे -

विद्युत मोटर, एवं विद्युत जनित्र इत्यादि, एक वैद्युतिक मोटर

वैद्युतिक ऊर्जा को यांत्रिक ऊर्जा में जबकि एक वैद्युतिक

जनित्र यांत्रिक ऊर्जा को वैद्युतिक ऊर्जा में परिवर्तित करता

है। एक वैद्युतिक मशीन चालक भाग दो प्रकार के हो सकते हैं।

1) घूर्णीय भाग या रेखीय भाग :-

DC जनित्र का सिद्धान्त \Rightarrow

DC जनित्र या डापोड फ़ैरीडे के विद्युत चुम्बकीय प्रेरण सिद्धान्त पर आधारित है। इस सिद्धान्त के

अनुसार यदि किसी चालक को किसी चुम्बकीय क्षेत्र में

इस प्रकार गतिमान कराया जाए कि इसकी गति के चुम्बकीय

बल रेखाओं का द्वन्द्व हो तो उस चालक में विद्युत

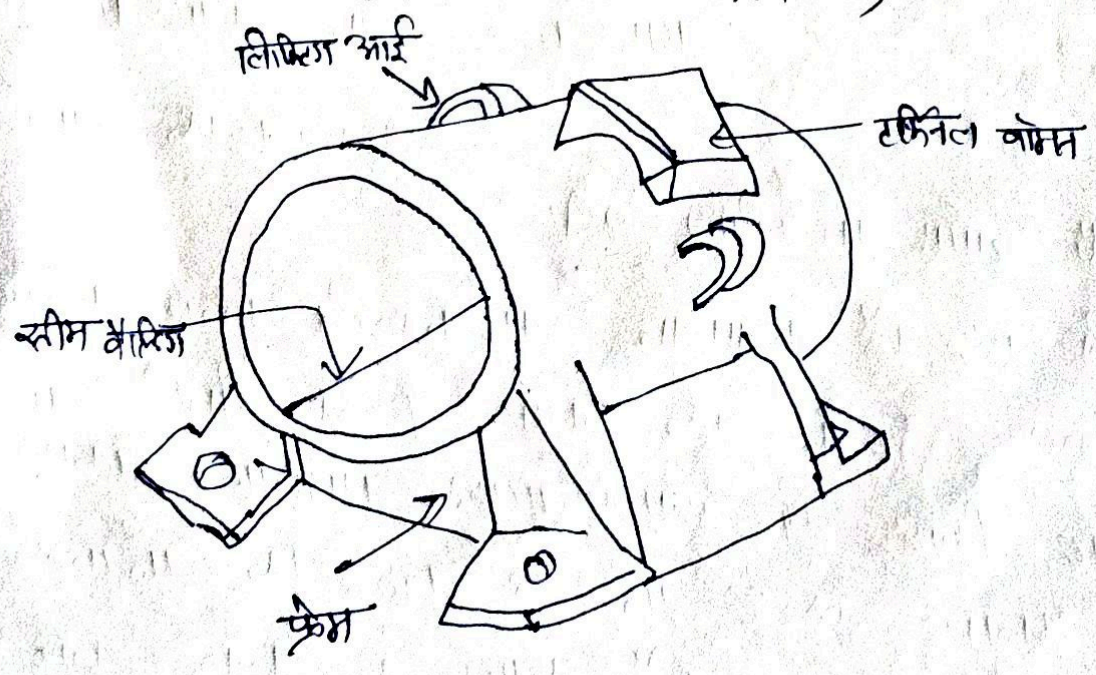
वाहक बल उत्पन्न हो जाता है।

यदि जनित्र द्वारा थॉडिक कर्पा से DC उत्पन्न की जाती है तो उसे DC जनित्र और यदि AC उत्पन्न की जाती है तो उसे अल्टरनेटर कहते हैं

DC जनित्र के भाग =>

DC जनित्र के मुख्य भाग होते हैं

1. **भौक** => जनित्र के वाह्य भाग को भौक या बांडी कहते हैं यह कार्ब आयरन अथवा कार्ब स्टील से बनायी जाती है दोहे जनित्र की बांडी दोहे जनित्र की बांडी प्रायः कार्ब आयरन से अथवा दोहे जनित्र की बांडी कार्ब आयरन से बनायी जाती है भौक या बांडी में साइड कवर फिट होते हैं उनमें वॉरिंग का स्थान बना होगा है जिसमें आर्मेचर की साफ्ट धूम से बांडी के ऊपर टर्मिनल वॉम्ब लगा होगा है जिसके अन्दर 3 पोल होते हैं बांडी के दोनो ओर दो साइड प्लेट होती हैं जो मशीन को पूरी तरह ढक देती हैं

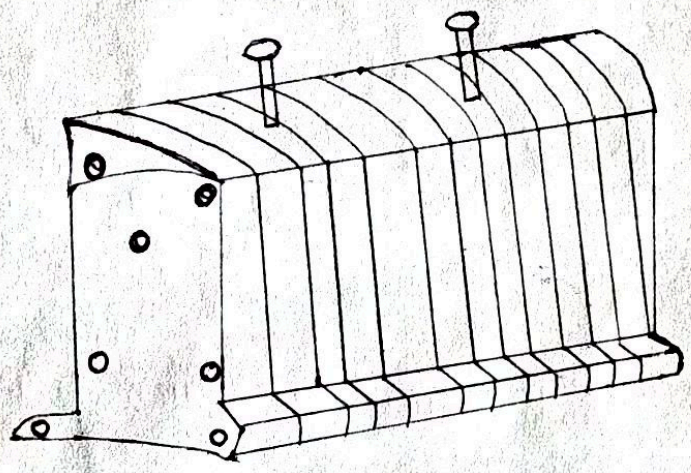


फील्ड कोल =>

छोटे आकार वाले उपकरणों में चुम्बकीय क्षेत्र स्थापित करने के खापी चुम्बक प्रयोग किये जाते हैं पुरूब बड़े आकार वाले उपकरणों तथा DC जनित्र में इस कार्य हेतु फील्ड कोल प्रयोग किये जाते हैं इसके मुख्य में कोल डू सोलिड पोल को आदि लगे होते हैं इन्हें बाँडी के अन्दर मुख्य पोल के रूप में बोल्ट की सहायता से कसा जाता है जे सिलिकॉन स्टील की मैग्नेटिसेट प्रेजेंट द्वारा बनाये जाते हैं फील्ड कोल दो प्रकार के होते हैं।

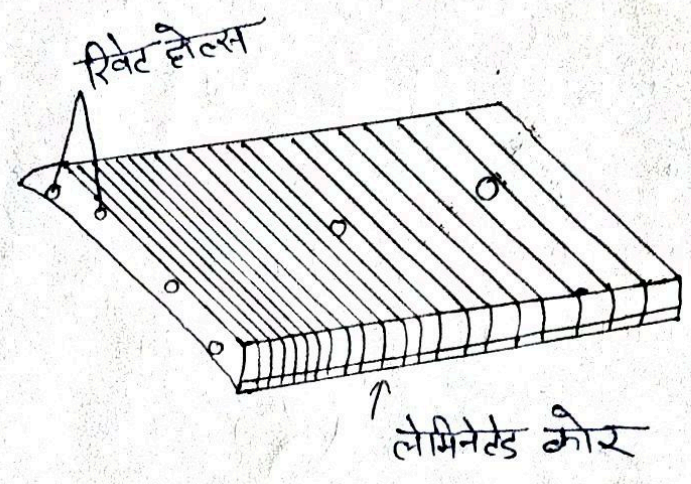
डू-स्तहित लेमिनेटिड पोल =>

इस प्रकार के पोल में पोल तथा पोल डू दोनो ही एक साथ लेमिनेटिड कार्ड स्टील तथा स्पेड स्टील के बनी होती हैं इन पर फील्ड वापरिंग स्थापित करके बोल्ट द्वारा कसा दिया जाता है।



मोल्डेड पोल ⇒

इस प्रकार के पोल थोक के साथ ही मोल्डिंग द्वारा बनाये जाते हैं जो प्रायः कास्ट आयरन से निर्मित होते हैं पोल के ऊपर पील वापरिंग एन लेमिनेट पोल धू पैनो द्वारा कस दिया जाता है।



* आर्मचर ⇒

मोटर का घूर्णन करने वाला भाग आर्मचर होता है। इसका आकार एक बेलनाकार ड्रम जैसा होता है जो शिलिकोन स्टील की पल्लियों को एक साथ मिलकर बनाया जाता है आर्मचर ड्रम में आर्मचर क्वापल स्थापित करने के लिए स्लॉट को दिए होते हैं।

स्लॉट मुख्यतः तीन प्रकार के होते हैं।

1. खुले स्लॉट

⇒ इन स्लॉट की चौड़ाई समान रहती है।

2. अर्ध कद स्लॉट

⇒ इस प्रकार के स्लॉट की चौड़ाई शीर्ष पर कम होती है।

3. कद स्लॉट

⇒ इस प्रकार के स्लॉट छिद्र के आकार के होते हैं इसमें नीचे ही आर्मचर क्वापल नहीं फसाई जाती है। अर्थात् इन छिद्रों में वाइकिंग करना होता है, आर्मचर पोल को लेमिनेट बनाया जाता है जिससे इसमें स्टैटरिस क्षति या लगी धारा क्षति का मत कम रहे।

आर्मेचर का मुख्य कार्य है। चुम्बक फलाम का दहन करके उसे स्थापित आर्मेचर वाइरिंग में बिछा बाधक वल उत्पन्न करना आर्मेचर को साफ्ट पर रूत दिया जाता है और साफ्ट को वाइरिंग की सहायता से वाडी में स्थापित कर दिया जाता है।

आर्मेचर वाइरिंग \Rightarrow DC जनित्र में निम्न दो प्रकार की आर्मेचर वाइरिंग प्रयोग की जाती है।

1. लैम्प वाइरिंग \Rightarrow जिस आर्मेचर वाइरिंग में क्वोपल्स के संपोजक सिरे एक-दूसरे पर चढ़े हुए रहते हैं वह लैम्प वाइरिंग कहलाती है। ये दो प्रकार की होती है।

1. सिमिलैम लैम्प वाइरिंग \Rightarrow इस वाइरिंग में क्रो के बीच समान्तर पपो की संख्या, पोल की संख्या के बराबर होती है। इस प्रकार इस वाइरिंग में कम्प्यूटेड पिच (PC) का मात 1 रखा जाता है।

2. मल्टीप्लैम लैम्प वाइरिंग \Rightarrow इस प्रकार की वाइरिंग में क्वोपल की संख्या, स्लॉट की संख्या की 2, 3, 4 गुनी होती है।

लेमिनेटेड कोर ⇒ लेमिनेटेड कोर को आर्कचर कोर भी कहा जाता है। इसका सम्पूर्ण दृश्य गोलकाट होता है। जिसमें वायु प्रवाह करने के लिए अनेक वायु छिद्र बनाए जाते हैं। इसके आतिरिक्त मध्य में शाफ्ट के लिए एक अन्य गोल छिद्र भी बना होता है।

इसी धारा दानी तथा भ्रवण धारा दानी को कम करने के लिए प्रत्येक लेमिनेटेड कोर पर एक इन्सुलेट होती है।

कम्प्यूटेर ⇒ यह भाकार में वृत्ताकार होता है जो हार्ड-डिस्क तांबे की मोटी पल्लियों को बॉकलैस्ट के आधार पर कम बनाया जाता है। पल्लियों के बीच में रिक्त स्थान होता है। जिसमें अत्यंत भ्रत दिया जाता है। कम्प्यूटेर को आर्कचर शाफ्ट पर स्थापित किया जाता है।

फील क्वॉपल ⇒

(7)

DC जॉइंट के स्टैट ग्राफ में प्रथम वाड़ी के आन्तरिक ग्राफ में लगे पोलस के ऊपर, लुप्ट इनेमल तार के द्वारा, उचित आकृति के फर्म में फील क्वॉपल फिर मी जाती है। फील क्वॉपल को शैके रखने का कार्य लेमिनेट पोल शु द्वारा किया जाता है।

शॉक प्लेट ⇒

एक दल्ले के आकार की एक प्लेट होती है जो फ्ल्ट एण्ड प्लेट के साथ वोल्टम द्वारा कमी होती है। शॉक प्लेट पर ब्रश दोलत फंसा दिए जाते हैं।

जॉइन्ट ⇒

जॉइंट की वाड़ी के दोनों ओर दो क्लर आपरन से बने ठक्कन लगाए जाते हैं। इनमें बिपरिंग लगी होती है और जॉइंट को ठंडा रखने के लिए कुद डिद्र भी होते हैं। इन्हें रण्ड प्लेट भी कहते हैं।

बिपरिंग ⇒

आर्मेचर शाफ्ट को बिपरिंग के द्वारा एक प्लेटम पर कमा जाता है। मशीनों में प्रायः दो प्रकार के बिपरिंग प्रयोग किये जाते हैं। बड़े जॉइंटों में बॉल बिपरिंग अथवा शैल बिपरिंग प्रयोग की जाती है।

फ्लेमिंग के दायें हाथ का नियम :- विद्युत चुम्बकीय प्रेरण के सिद्धान्त पर किसी चुम्बकीय क्षेत्र में गतिमान चालक में उत्पन्न होने वाले वि.वा.ब. की दिशा ज्ञात करने के लिए चालक में उत्पन्न फ्लेमिंग नामक वैशानिक ने एक नियम बनाया था, जो 'फ्लेमिंग के दायें हाथ का नियम' कहलाता है। इस नियम के अनुसार यदि दायें हाथ की प्रथम दो उँगलियाँ तथा अँगूठे को परस्पर समकोण बनाते हुए इस प्रकार फैलाया जाए कि अँगूठा चालक की गति दिशा एवं पहली अँगुली चुम्बकीय क्षेत्र की दिशा को प्रदर्शित करे, तो बीच की (दूसरी) अँगुली उस चालक में प्रेरित वि.वा.ब. की दिशा को प्रदर्शित करेगी।

डी.सी. जनित्र की कार्य प्रणाली :-

डी.सी. जनित्र जैरोड

के विद्युत चुम्बकीय प्रेरण सिद्धान्त पर आधारित है। जनित्र द्वारा उत्पन्न किया गया वि.वा.ब. उत्पावर्ती स्वभाव वाला होता है, क्योंकि चालक लूप के 180° घूमने के पश्चात् उसकी चुम्बकीय फलक्स द्देशन की दिशा बदल जाती है।

स्लिप-रिंग विधि :- इस विधि के आर्मेचर लूप को दो स्लिप-रिंग से जोड़ा जाता है इस लूप-खण्ड ab दक्षिणावर्त दिशा में घूर्णन करने के दौरान उत्तरी ध्रुव के समक्ष रहता है, तो उसमें फलैमिंग के नियमानुसार, उत्तरी ध्रुव के समीप रहने वाला धनात्मक (+) वि.वा.व. उत्पन्न होता है एवं दक्षिणी ध्रुव के समीप रहने पर उसमें ऋणात्मक (-) वि.वा.व. उत्पन्न होता है।

स्विच-रिंग विधि :- यदि दो स्लिप-रिंगों के स्थान पर, दो ब्रशों में विद्यमान केवल एक ही स्लिप-रिंग, स्विच-रिंग की वारंती प्रयोग की जाए, तो ब्रश A सदैव धनात्मक (+) और ब्रश B ऋणात्मक (-) रहेगा।
जब लूप-खण्ड ab वामावर्त दिशा में घूर्णन करता है और उत्तरी-ध्रुव के समीप रहता है तो उसमें धनात्मक (+) वि.वा.व. उत्पन्न होता है और ब्रश A पर धनात्मक (+) वि.वा.व. उपलब्ध होता है।

पाइभ मूवर के आधार पर :- पाइभ मूवर के आधार पर डी.सी. जानित्र मुख्यतः निम्न प्रकार के होते हैं।

(i) जल तरवाइन चालित जानित्र :- इस प्रकार के जानित्र में आर्मेचर के घुमाने के लिए तरवाइन प्रयोग की जाती है। तरवाइन, पंपों से युक्त एक बड़ा पहिया होता है, जिसे ऊंचाई से गिराया गया जल-पुपात से घुमाया जाता है।

(ii) वाष्प तरवाइन चालित जानित्र :- इस प्रकार के जानित्र में आर्मेचर के घुमाने के लिए जल-वाष्प तरवाइन प्रयोग की जाती है। जल-वाष्प बनाने के लिए कोयला, गन्ने की खोई आदि को ईंधन के रूप में प्रयोग किया जाता है। इस प्रकार के विद्युत उत्पादन केन्द्रों को उष्मीय विद्युत विजलीघर कहते हैं।

(iii) डीजल इंजन चालित जानित्र :- इस प्रकार के जानित्र को घुमाने के लिए उसे सीधे ही डीजल इंजन की शाफ्ट से जोड़ दिया जाता है। आजकल विद्युत आपूर्ति में कमी के कारण इस प्रकार इस प्रकार के छोटे-बड़े मशीनों का पुन्यजन धीरे-धीरे बढ़ रहा है।

आर्मेचर प्रतिक्रिया :- आर्मेचर द्वारा स्थापित चुम्बकीय क्षेत्र का, मुख्य चुम्बकीय-क्षेत्र (फील्ड) पर पड़ने वाला प्रभाव, आर्मेचर प्रतिक्रिया कहलाता है।

कम्प्यूटेशन :- डी.सी जनिष्ठ में जब एक ब्रश, दो कम्प्यूटर सैंगमैन्ट्स को स्पर्श करता है तो उन सैंगमैन्ट्स से जुड़ी क्वाँपल्स में धारा की दिशा परिवर्तित हो जाता है। अतः इस शार्ट- सर्किट से ~~पहले~~ पूर्व, इसके दौरान तथा इसके बाद विद्युत धारा प्रवाह की दिशा में होने वाला परिवर्तन, कम्प्यूटेशन कहलाता है।

कम्प्यूटेशन के प्रकार :- कम्प्यूटेशन के दो प्रकार होते हैं।

(i) स्मूथ कम्प्यूटेशन :- (Smooth commutation) जब आर्मेचर क्वाँपल्स में विद्युत धारा प्रवाह की धारा में परिवर्तन, तीव्रता से होता है, यह एक कम्प्यूटेशन तो वह स्मूथ कम्प्यूटेशन कहलाता है।

(ii) रफ कम्प्यूटेशन :- (Rough commutation) जब आर्मेचर क्वाँपल्स में विद्युत धारा प्रवाह की दिशा में परिवर्तन, तीव्रता से होता है तो यह रफ कम्प्यूटेशन कहलाता है। इस प्रकार के कम्प्यूटेशन से ब्रशों पर स्पाकिंग उत्पन्न हो जाती है।

डी.सी जनिष्ठों के दोष, कारण एवं निवारण

डी.सी जनिष्ठों के दोष, कारण एवं उनके निवारणों को निम्न तालिकाओं के द्वारा स्पष्ट किया गया है। तालिका जनिष्ठ द्वारा वि.वा.ब पैदा न करना

क.स.	कारण	निवारण
1.	घूर्णन दिशा का विपरीत होना	घूर्णन दिशा परिवर्तित करें
2.	अभिरीष्ट चुम्बकत्व संयोजित सम्भल हो जाना	ब्रूटरी अथवा डी.सी. स्रोत से कील पील्स को रिचार्ज।
3.	कील वाइरिंग के संयोजन गलत होना।	संयोजनों की जाँच करें और उन्हें करें।

4. ब्रशों का कम्पैशन को स्पर्श न करना - ब्रश होल्डर्स को साफ करें तबूब पत्ती की जाँच करें और ब्रशों का कम्पैटर पर स्पर्श मुनिशित करें

5. ब्रशों का MNA स्थिति में न होना ब्रशों को MNA स्थिति में करें

डी. सी. जनिष्ठों की नियमित देखभाल

- डी सी जनिष्ठों को खराब होने से बचाने के लिए उसकी नियमित देखभाल कानी चाहिए इसके लिए निम्नलिखित बिन्दुओं को ध्यान में रखना चाहिए
- (i) समय-समय पर जनिष्ठ को सफाई कानी चाहिए.
- (ii) जनिष्ठ में उपयुक्त ईंधन तेल को साफ रखें एवं आवश्यकतानुसार उसे बदलें।
- (iii) जनिष्ठ के भाग यदि चिक्ने या जन्दे हो गये हों, तो उन्हें पेट्रोल से साफ करें।
- (iv) जनिष्ठ के आवश्यक भागों को पैन्ट करें।
- (v) जनिष्ठ के उपयुक्त क्वाथल पर पानी न लगाने दे।

विद्युत धारा मोटर

परिचय \Rightarrow वैद्युतिक ऊर्जा को यांत्रिक ऊर्जा में परिवर्तित करने वाली मशीन मोटर कहलाती है। DC सप्लाइ से यांत्रिक ऊर्जा उत्पन्न करने वाली मशीन DC मोटर एवं AC सप्लाइ से यांत्रिक ऊर्जा उत्पन्न करने वाली मशीन AC मोटर कहलाती है।

DC मोटर की संरचना \Rightarrow

संरचना एक जैसी होती है। DC मोटर तथा DC जनित्र की ऊर्जा देकर DC जनित्र के रूप में तथा वैद्युतिक ऊर्जा देकर DC मोटर के रूप में प्रचलित किया जा सकता है।

DC मोटर का सिद्धान्त \Rightarrow

DC जनित्र में प्रेरित विद्युत क्षेत्र स्थापित करता है। आर्मेचर को उसकी ध्रुवाव दिशा के विपरीत दिशा में ध्रुवाव का प्रभाव करता है। यह प्रभाव विद्युत ध्रुवकीय विभाव कहलाता है। DC मोटर सभी विद्युत ध्रुवकीय विभाव के सिद्धान्त पर कार्य करती है।

DC मोटर की कार्यप्रणाली \Rightarrow

आर्मेचर - लूप का चालक A उत्तरी ध्रुव तथा चालक B दक्षिणी ध्रुव के प्रभाव में है। फ्लोकिंग के वाहक दाय का नियम के अनुसार \Rightarrow

जब तक लूप में विद्युत धारा प्रवाहित होती रहती है और वह चुम्बकीय क्षेत्र में विद्यमान रहता है तब तक आर्मेचर-लूप में उत्पन्न हुआ रोक लूप को वामावर्त दिशा में घुमाता रहता है तथा लूप वामावर्त दिशा में घूर्णन करने के प्रयास करता रहता है

DC मोटर में बैक E.M.F. \Rightarrow

DC मोटर का आर्मेचर

जैसे ही घूर्णन करना प्रारम्भ करता है वह फील्ड पोलों द्वारा स्थापित चुम्बकीय फ्लक्स का दहन करने लगता है। धारा के विद्युत चुम्बकीय प्रेरण नियम के अनुसार, आर्मेचर-लूपों में एक विद्युत वाहक बल प्रेरित हो जाता है। यह प्रेरित वि. वा. बल आर्मेचर पर आरोपित वि. वा. बल की विपरीत दिशा में कार्य करता है।

यह विशेषी वि. वा. व. या बैक E.M.F. कहलाता है। इस वि. वा. बल का मान लूपों के लिए प्रयोग की गई वि. वा. बल समीकरण से ही ज्ञात किया जा सकता है।

$$E_b = \frac{\phi Z N}{60} \times \frac{P}{A}$$

D.C मोटर के प्रकार :- D.C मोटर्स मुख्यतः निम्न प्रकार के होते हैं

1. D.C सीरीज मोटर

2. D.C शफ्ट मोटर

3. D.C कम्पाउण्ड मोटर

1. D.C सीरीज मोटर :- D.C सीरीज मोटर में फील्ड वाइंडिंग्स आर्मेचर के घेरी क्रम में पिछानुसार संयोजित होती हैं। इस मोटर में पूर्ण आर्मेचर - धारा फील्ड वाइंडिंग में से धौकट प्रवाहित होती है। इसलिये फील्ड वाइंडिंग को मोटे तार तथा कम लपेटों वाला बनाया जाता है। चित्र के अनुसार आर्मेचर व सीरीज फील्ड दोनों घेरी क्रम में संयोजित हैं। इसलिये चार में परिवर्तन होने पर फील्ड वाइंडिंग के चुम्बकीय क्षेत्र पर भी प्रभाव पड़ता है। सीरीज मोटर में लौह धारा,

$$I_e = I_a = I_{sc}$$

यहाँ I_e लौह धारा

I_a = आर्मेचर धारा

I_{sc} = सीरीज फील्ड धारा

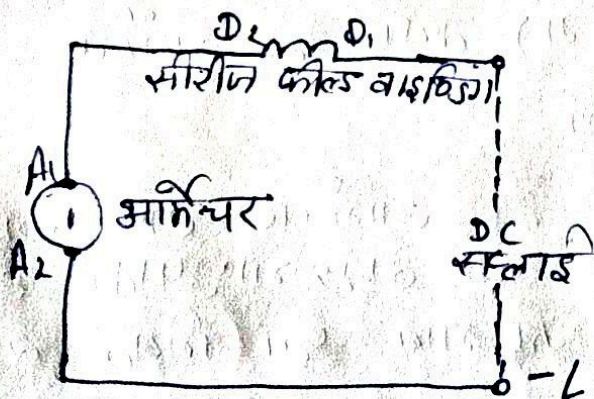
और इनपुट वोल्टेज

$$V = E_b + I_a R_a + I_{sc} R_{sc}$$

यहाँ E_b = बैक इ.म.फ. रफ

$I_a R_a$ = आर्मेचर वोल्टेज ड्रॉप

$I_{sc} R_{sc}$ = सीरीज फील्ड वोल्टेज ड्रॉप



आर्मेचर टॉर्क \div माना कि मोटर के आर्मेचर द्वारा विकसित टॉर्क T_a (न्यूटन-मीटर में) है एवं आर्मेचर की गति (RPM) में N है

तब आर्मेचर द्वारा विकसित शक्ति $= T_a \times 2\pi N$ वाट (जैसा कि हम जानते हैं कि डी.सी. मोटर वैद्युतिक ऊर्जा को यांत्रिक ऊर्जा में बदलती है)

अतः आर्मेचर को प्रदान की गई वैद्युतिक शक्ति $= E_b I_a$

जहाँ, E_b = बैक ई एम एफ तथा I_a आर्मेचर धारा
 आर्मेचर को प्रदान की गई वैद्युतिक शक्ति = आर्मेचर में विकसित यांत्रिक शक्ति।

अतः $E_b I_a = T_a \times 2\pi N$

$$E_b = \frac{\phi ZNP}{A} \quad (\text{वोल्ट में})$$

$$T_a \times 2\pi N = \frac{\phi ZNP}{A} \times I_a$$

$$T_a = \frac{\phi ZP \times I_a}{2\pi A} \quad \text{न्यूटन-मीटर}$$

$$T_a = \frac{0.159 \phi ZP}{A} \times I_a \quad \text{न्यूटन-मीटर}$$

डी.सी. मोटर के लिए $\frac{ZP}{2\pi A}$ नियत रहता है।

तब, $T_a \propto \phi I_a$

यहाँ ϕ = फ्लक्स (वेबर में) तथा I_a = आर्मेचर धारा

जहाँ, N = गति (RPM) में।

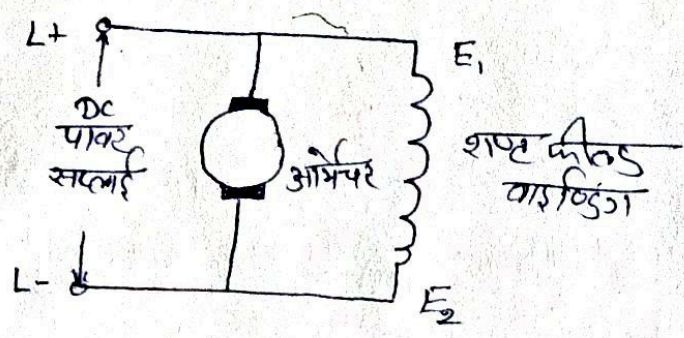
उपरोक्त सुझावों से स्पष्ट है, आर्मेचर टॉर्क का मान आर्मेचर धारा एवं फ्लक्स के अनुक्रमानुपाती होती है। डी.सी. शॉट-मोटर में ϕ का मान भी नियत रहता है।

$$T_a \propto I_a$$

$$\frac{T_{a1}}{T_{a2}} = \frac{I_{a1}}{I_{a2}}$$

या

डी.सी. शॉट मीटर :- D.C शॉट मीटर में शॉट फील्ड-वाइंडिंग
 में संयोजित होती है और शॉट फील्ड-वाइंडिंग के समान्तर-क्रम
 में संयोजित होती है। अतः शॉट फील्ड-वाइंडिंग का भार
 लगभग शून्य रहता है।



शून्य भार पर मोटर को चालू करने पर टार्क कम होता है।
 शॉट मीटर की शॉट फील्ड-वाइंडिंग पहले तार तथा अधिक
 लपटों द्वारा बली बनाई जाती है।

$$I_{sh} = \frac{V}{R_{sh}}$$

यहाँ I_{sh} = शॉट फील्ड-वाइंडिंग धारा (एम्पियर में)

R_{sh} = शॉट फील्ड-वाइंडिंग प्रतिरोध (ओम में)

V = शॉट फील्ड-वाइंडिंग वोल्टेज (वोल्ट में)

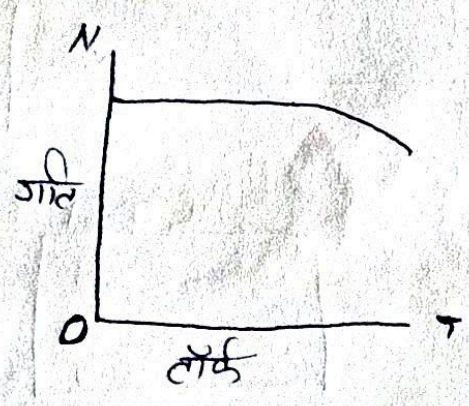
$$I_a = I_L - I_{sh}$$

I_a = आर्मेचर-धारा (एम्पियर में)

I_L = लोड-धारा (एम्पियर में)

I_{sh} = शॉट फील्ड धारा (एम्पियर में)

गति लॉक आभिलक्षण :-



गांधी - हॉर्न आर्मीलसण ⇒

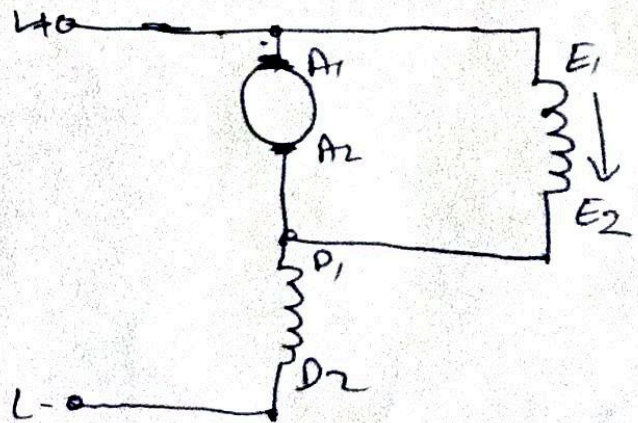
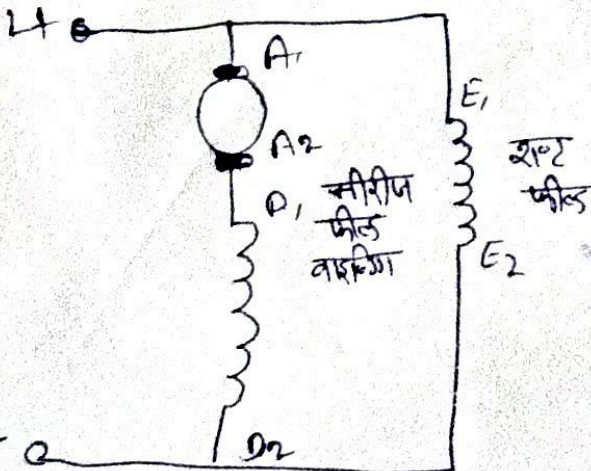
DC कम्पाउंड मोटर ⇒

जिस DC मोटर में दो प्रकार की फील्ड - वाइरिंग अर्थात् सीरीज तथा शंट फील्ड - वाइरिंग प्रयोग की जाती है वह कम्पाउंड मोटर कहलाती है।
कम्पाउंड मोटर दो प्रकार की होती है

- i) एम्प्लेक्सिव कम्पाउंड मोटर
- ii) डिफरेंशियल कम्पाउंड मोटर

i) एम्प्लेक्सिव कम्पाउंड मोटर ⇒

जब किसी कम्पाउंड मोटर की सीरीज तथा शंट फील्ड वाइरिंग में एक प्रकार का पॉजिटिव मिश्रण जाल है शंट - फील्ड वाइरिंग द्वारा उत्पन्न चुम्बकीय क्षेत्र के साथ जुड़े बल स्वभाव का हो तो वह एम्प्लेक्सिव कम्पाउंड मोटर कहलाती है।



5

डी.सी. मोटर में क्षतियाँ :- डी.सी. मॉटर्स के समान ही डी.सी. मोटर में भी क्षतियाँ होती हैं, जिनके कारण मोटर को प्रदान की गई कुल वैद्युतिक शक्ति, यान्त्रिक शक्ति में परिवर्तित नहीं हो पाती और इसका काफ़ी अंश उष्मा के रूप में व्यय हो जाता है। ये क्षतियाँ मुख्यतः निम्न तीन प्रकार की होती हैं।

1. ताम्र क्षति
2. लौह क्षति
3. यांत्रिक क्षति

1. ताम्र क्षति :- यह एक वैद्युतिक क्षति है, जो आर्मेचर तथा फ़ील्ड वंडरिंग के प्रतिरोध एवं कार्बन ब्रशों के सम्पर्क प्रतिरोध के कारण, मोटर को प्रदान की गई कुल वैद्युतिक शक्ति, उत्पन्न होती है, इसके अन्तर्गत निम्न क्षतियाँ होती हैं।

- (i) आर्मेचर क्षति = $I_a^2 \cdot R_a$
- (ii) शफ्ट-फ़ील्ड क्षति = $I_{sh}^2 \cdot R_{sh}$
- (iii) सीरीज-फ़ील्ड क्षति = $I_{sc}^2 \cdot R_{sc}$
- (iv) इन्टरपोल क्षति = $I_c^2 \cdot R_c$

यहाँ

I_a = आर्मेचर धारा (ऐम्पियर में)

I_{sh} = शफ्ट-फ़ील्ड धारा (ऐम्पियर में)

I_{sc} = सीरीज फ़ील्ड धारा (ऐम्पियर में)

R_{sh} = शफ्ट फ़ील्ड प्रतिरोध (ओम में)

R_{sc} = सीरीज फ़ील्ड प्रतिरोध (ओम में)

R_a = आर्मेचर प्रतिरोध (ओम में)

तथा R_{ip} = इन्टरपोल प्रतिरोध (ओम में)

2. लौह क्षति :- यह एक वैद्युतिक क्षति है, जो आर्मेचर कोर तथा फ़ील्ड कोर में उत्पन्न होती है। इसके अन्तर्गत निम्न क्षतियाँ होती हैं।

(i) हिस्टेरिसिस क्षति, $W_h = \eta \cdot B_m^{1.6} \cdot f \cdot V$

(ii) एड्डी धारा क्षति, $W_e = B_m^2 \cdot f^2 \cdot t^2$

उपरोक्त दी गई क्षतियों में

$W_h =$ हिस्टरेसिस क्षति, (वाट में)

$\eta =$ " कुणांक,

$B_m =$ अधिकतम चुम्बकीय फ्लक्स (वेबर/मी² में)

$f =$ आवृत्ति (हर्ट्ज में),

$V =$ कोर का आयतन (मी³ में)

$W_c =$ शडी धारा क्षति (वाट में)

तथा $t =$ लेमिनेशन की मोटाई (मिमी में)

3. घातक क्षति :- यह वह वैद्युतिक क्षति है, जो आर्मेचर के वायु से, धर्षण से, बियरिंग के धर्षण से तथा ब्रशों के कम्प्युटर से धर्षण के कारण उत्पन्न होती है।

उपरोक्त क्षतियों के अतिरिक्त डी.सी. मोटर में कुछ अन्य क्षतियाँ भी होती हैं जो निम्नालिखित हैं।

(i) ब्रश-सम्पर्क प्रतिरोध द्वारा क्षति :- यह क्षति आर्मेचर की धूर्णन गति के कारण बियरिंग आदि में उत्पन्न होती है।

(ii) स्ट्रे क्षति :- यह क्षति, कोर में उत्पन्न होने वाली गति तथा धर्षण क्षति का योग होती है। अतः

$$\boxed{\text{स्ट्रे क्षति} = \text{कोर क्षति} + \text{धर्षण क्षति}}$$

डी.सी. मोटर्स के दोष, कारण एवं निवारण :-

डी.सी. मोटर्स में उत्पन्न विविध दोष, उनके कारण एवं निवारण को निम्न तालिका द्वारा समझा जा सकता है।

क्र.सं.	कारण	निवारण
1.	मोटर का चार्ज न होना मैन स्प्रिंग उपस्थित न होना	टेस्ट-लैम्प के द्वारा स्प्रिंग पर्युज मैन स्विच की जाँच करें। हो सकता है कि मैन स्विच व पर्युज के दोषपूर्ण होने के कारण स्प्रिंग मोटर तक ना पहुँच रही हो।
2.	कार्बन ब्रशों का कम्यूटेटर के साथ सम्पर्क न होना	ब्रशों को खोलकर साफ करें और आवश्यक हो तो उनके सिफ्ट के दबाव का पुनः समायोजित करें।
3.	आर्मेचर या फील्ड वाइण्डिंग में ओपन-सर्किट दोष विद्यमान होना	टेस्ट लैम्प के द्वारा जाँच करें और हो सके तो ओपन सर्किट दोष को दूर