

Moteur synchrone: structure

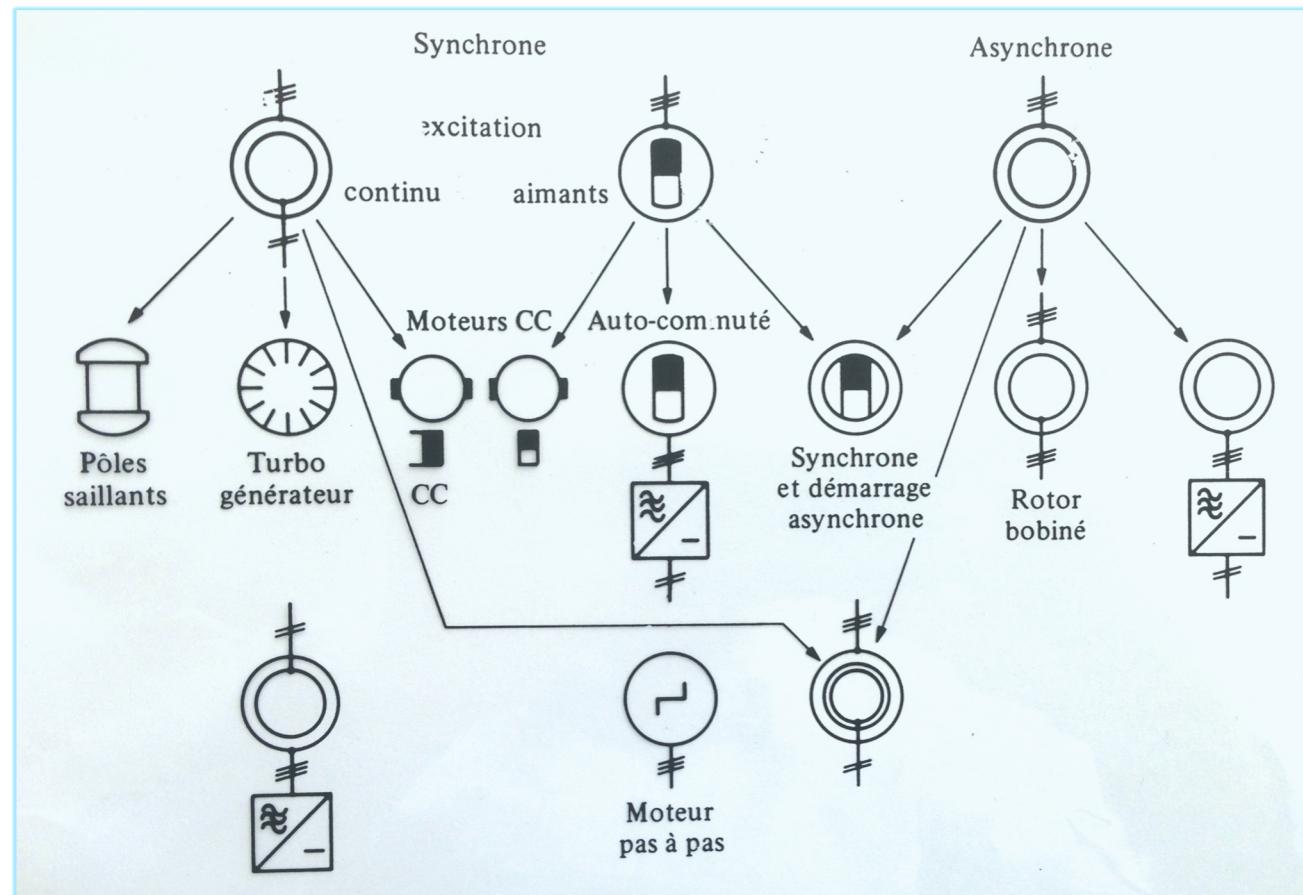
Conversion électromécanique

Prof. Perriard & Dr Koechli

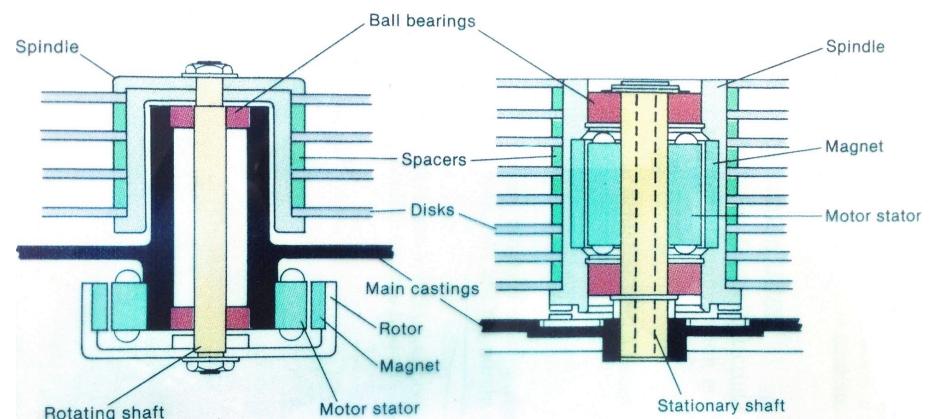
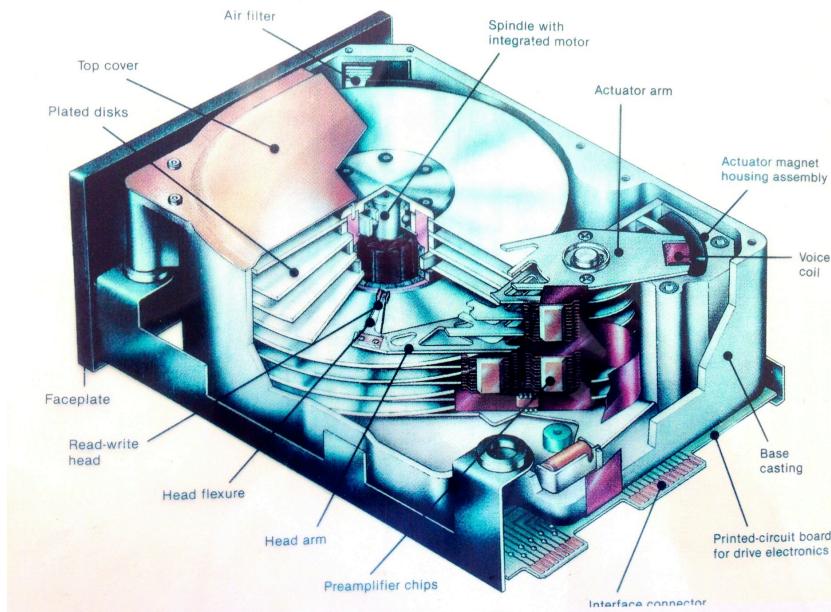
Structure des moteurs synchrones

- Bobinage polyphasé pour créer un champ tournant
- Interaction avec un rotor pour la conversion
- Multitude de possibilités

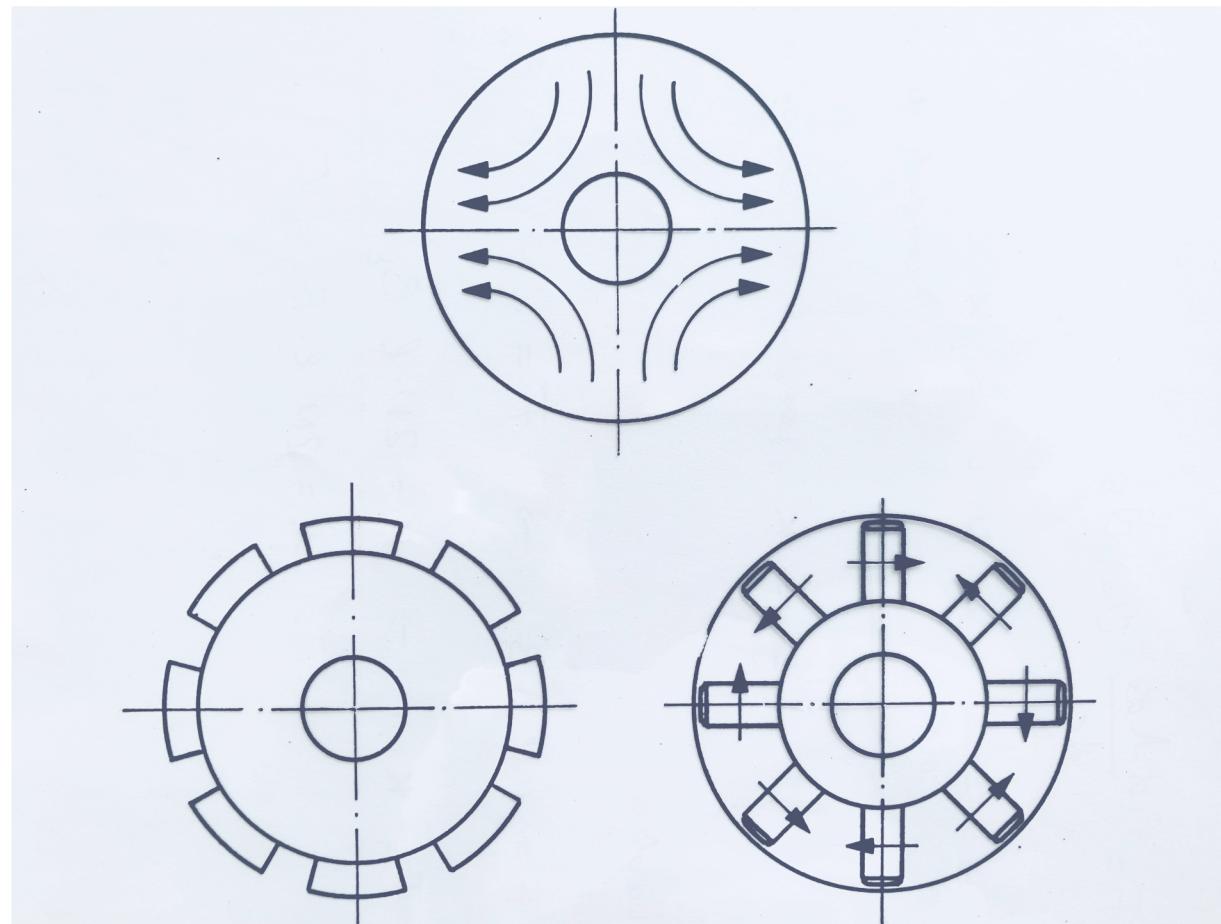
Structure des moteurs synchrones



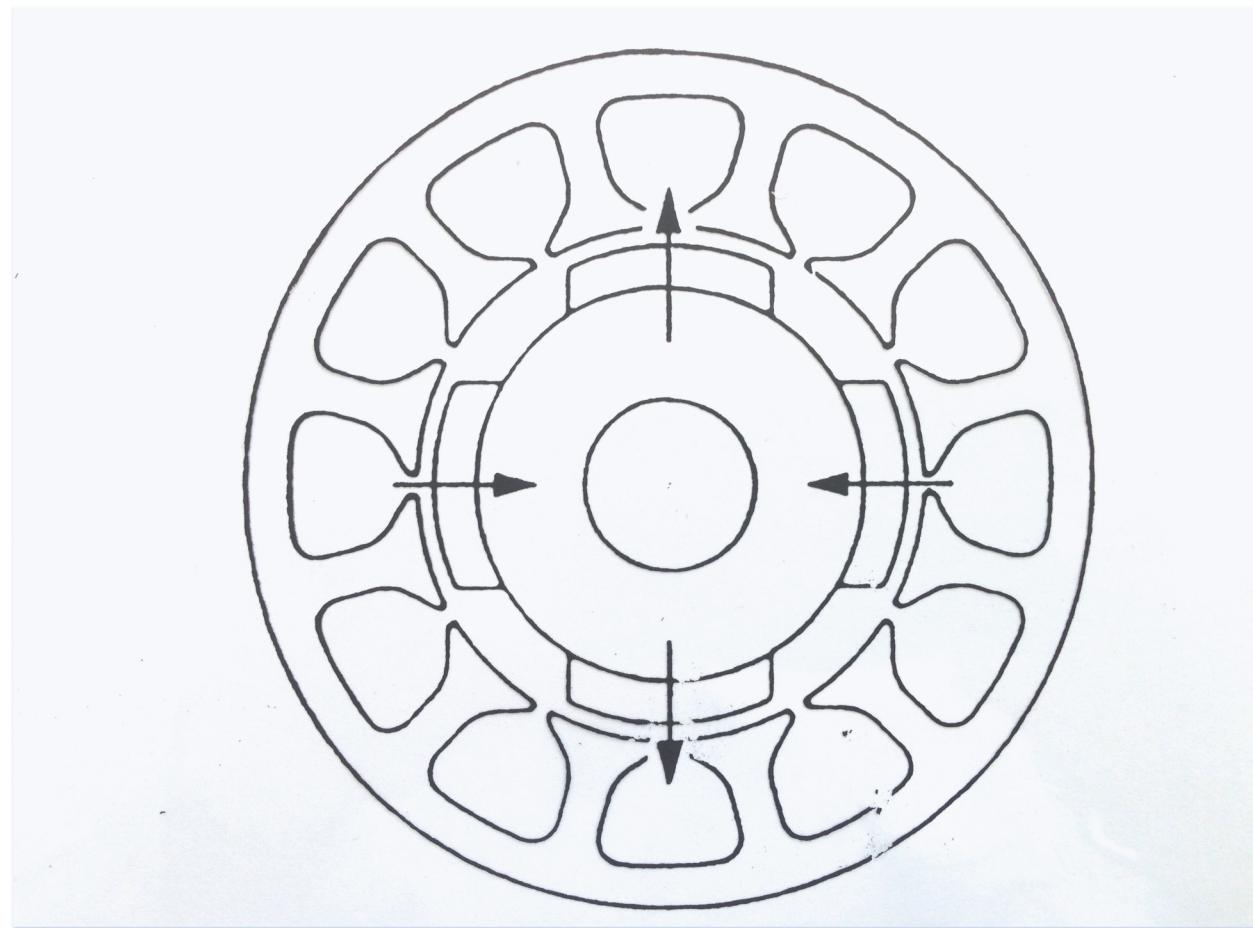
Structure des moteurs synchrones



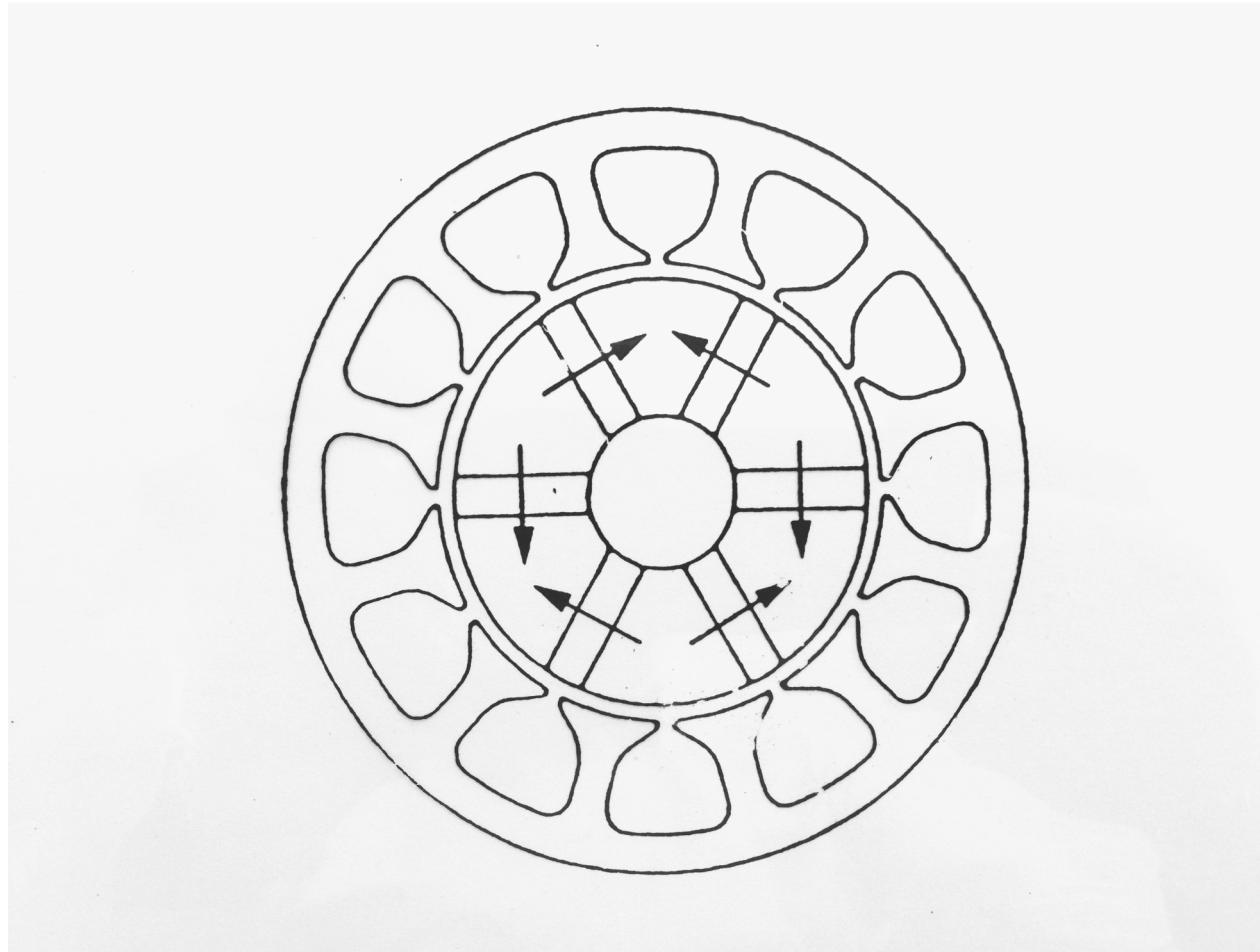
Structure des moteurs synchrones



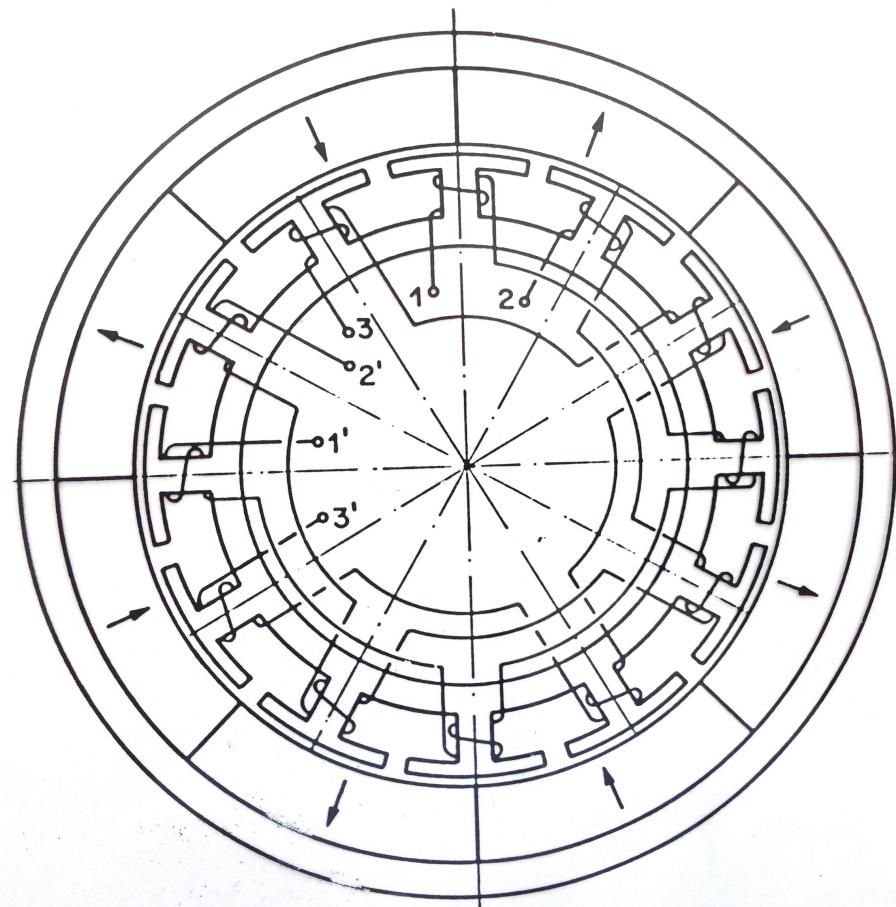
Structure des moteurs synchrones



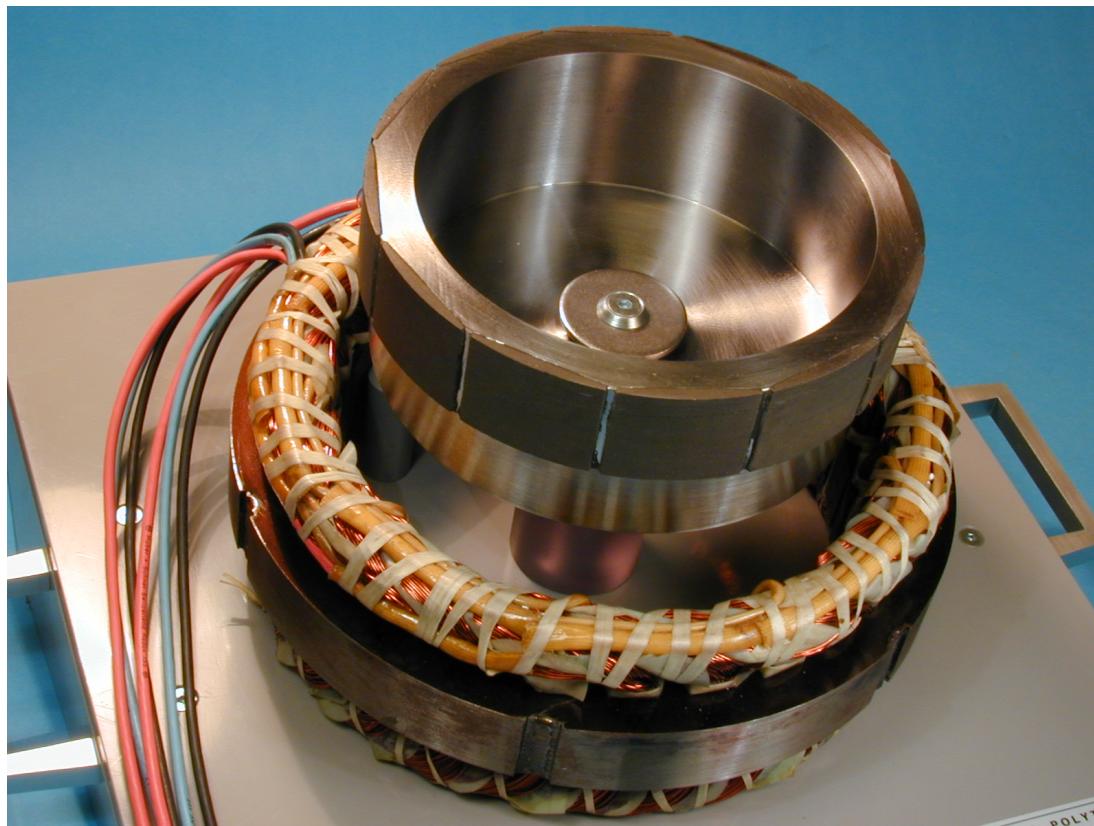
Structure des moteurs synchrones



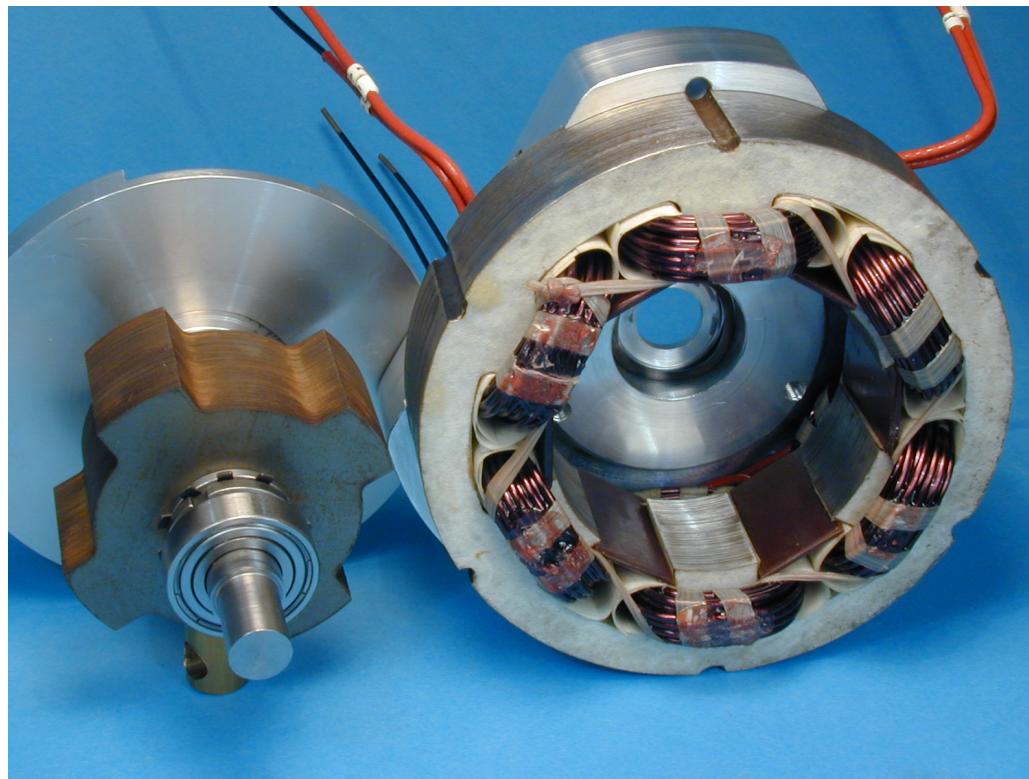
Structure des moteurs synchrones



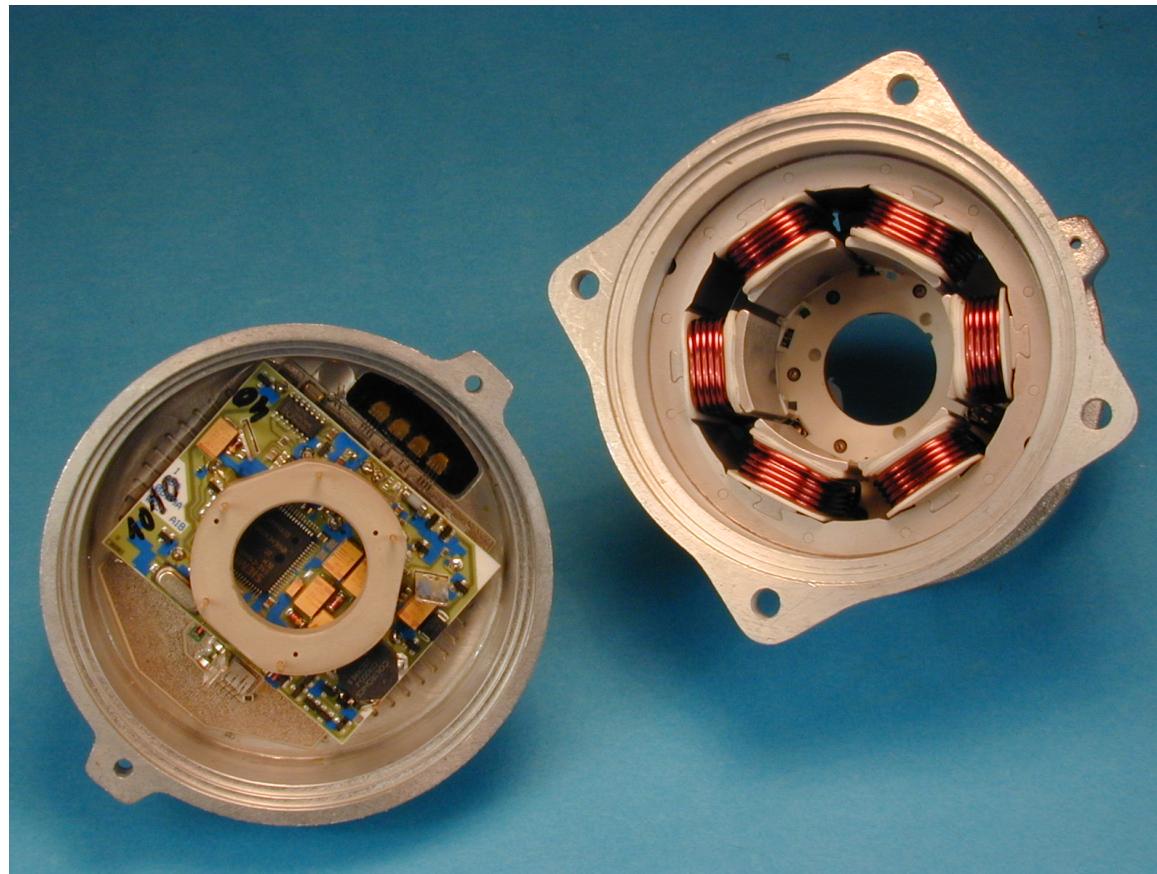
Structure des moteurs synchrones



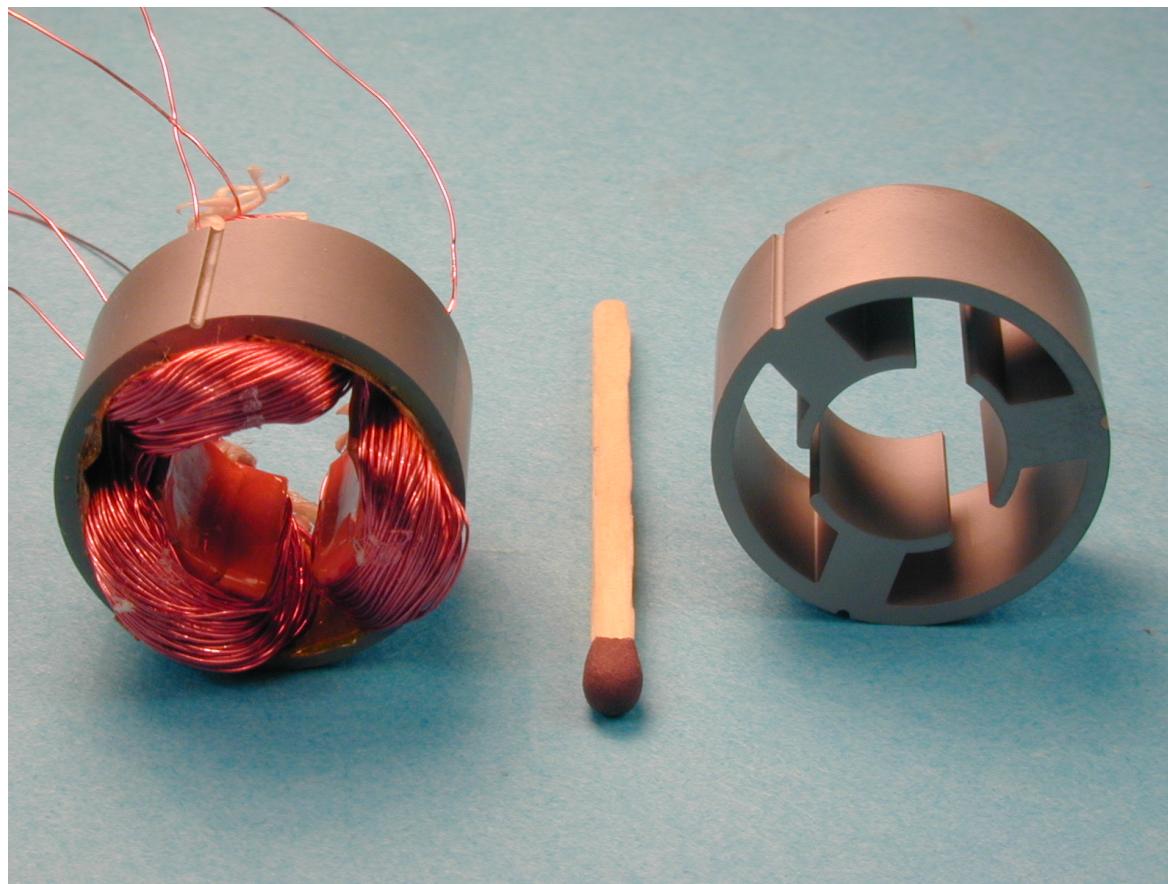
Structure des moteurs synchrones



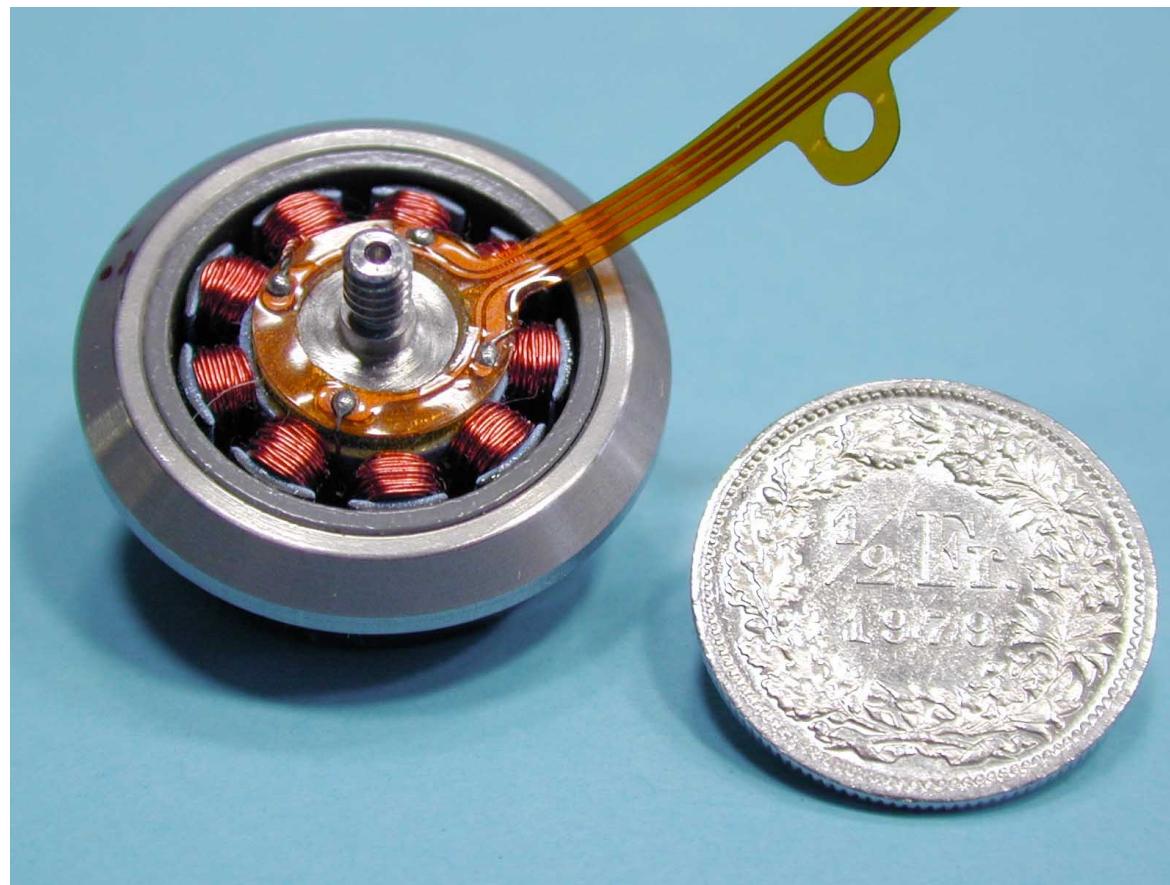
Structure des moteurs synchrones



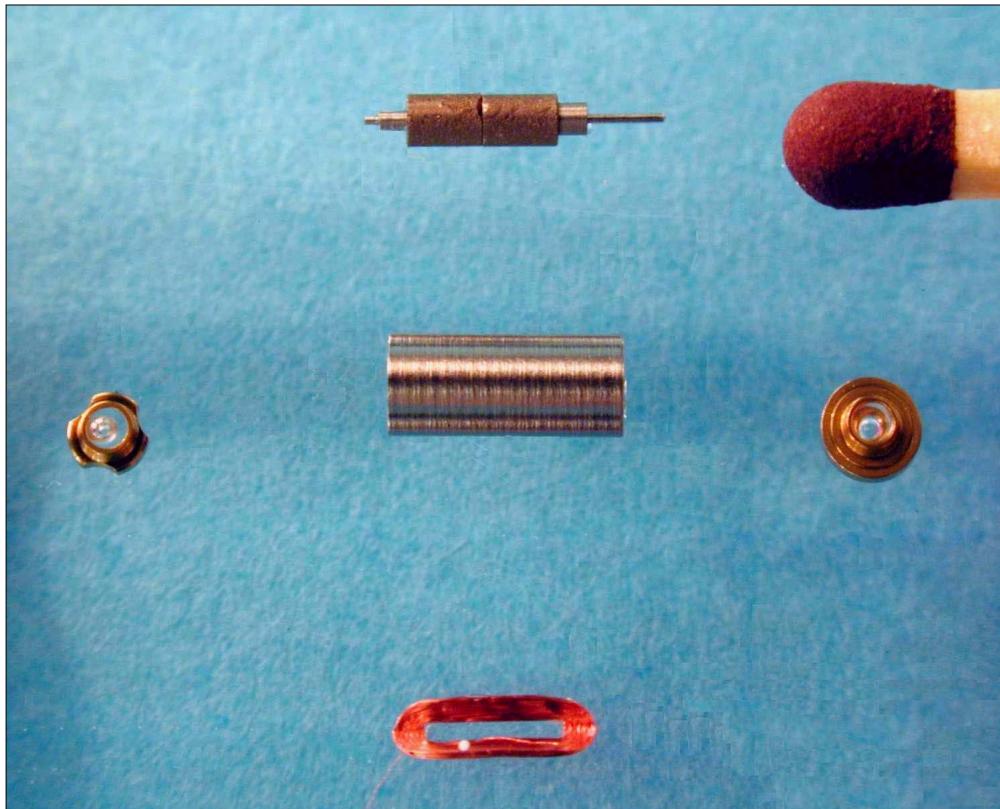
Structure des moteurs synchrones



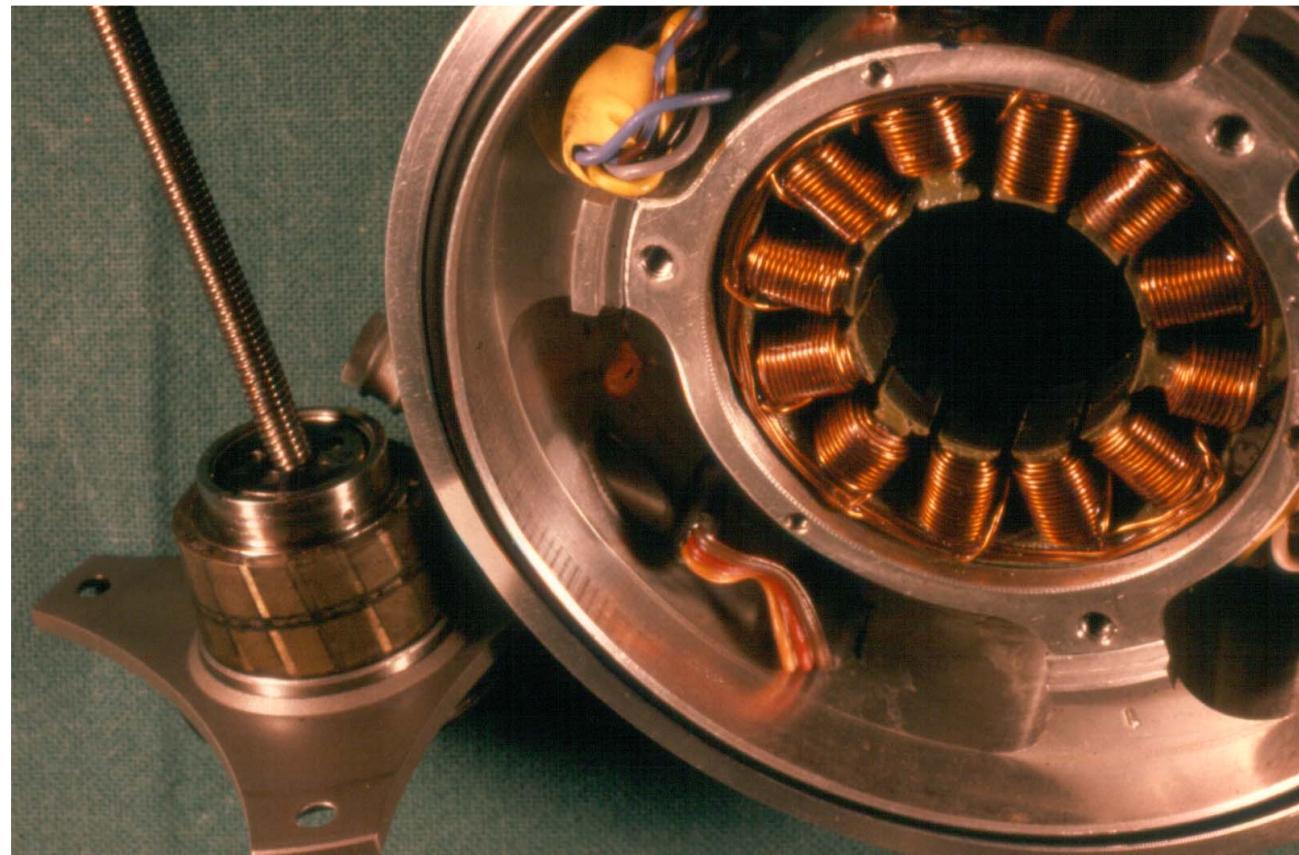
Structure des moteurs synchrones



Structure des moteurs synchrones



Structure des moteurs synchrones



Conclusion

- Pour les petits moteurs synchrones, l'aimant permanent est intéressant
- Une grande diversité de possibilité est offerte en changeant les nombres de phase, pôle et encoches
- Pour les petits moteurs, un bobinage concentrique est souvent utilisé pour diminuer la longueur des têtes de bobine