

[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

# Двигатель серии постоянного тока Формулы

[Калькуляторы!](#)[Примеры!](#)[Преобразования!](#)

Закладка [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

Самый широкий охват калькуляторов и рост - **30 000+ калькуляторов!**

Расчет с разными единицами измерения для каждой переменной -

**Встроенное преобразование единиц измерения!**

Самая широкая коллекция измерений и единиц измерения - **250+ измерений!**



Не стесняйтесь ПОДЕЛИТЬСЯ этим документом с друзьями!

[Пожалуйста, оставьте свой отзыв здесь...](#)



## Список 16 Двигатель серии постоянного тока Формулы

### Двигатель серии постоянного тока ↗

#### Текущий ↗

##### 1) Ток якоря последовательного двигателя постоянного тока ↗

$$fx \quad I_a = \sqrt{\frac{\tau}{K_f \cdot \Phi}}$$

[Открыть калькулятор ↗](#)

$$ex \quad 0.724925A = \sqrt{\frac{0.708N*m}{1.135 \cdot 1.187Wb}}$$

##### 2) Ток якоря последовательного двигателя постоянного тока при заданной входной мощности ↗

$$fx \quad I_a = \frac{P_{in}}{V_s}$$

[Открыть калькулятор ↗](#)

$$ex \quad 0.720833A = \frac{173W}{240V}$$



### 3) Ток якоря последовательного двигателя постоянного тока при заданной скорости ↗

**fx**  $I_a = \frac{V_s - \Phi \cdot K_f \cdot N}{R_a + R_{sf}}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $0.710992A = \frac{240V - 1.187Wb \cdot 1.135 \cdot 1290\text{rev/min}}{80\Omega + 1.58\Omega}$

### 4) Ток якоря последовательного двигателя постоянного тока с использованием напряжения ↗

**fx**  $I_a = \frac{V_s - V_a}{R_a + R_{sf}}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $0.735474A = \frac{240V - 180V}{80\Omega + 1.58\Omega}$

## Механические характеристики ↗

### 5) Конструктивная константа последовательного двигателя постоянного тока с использованием напряжения, индуцированного якорем ↗

**fx**  $K_f = \frac{V_a}{\Phi \cdot \omega_s \cdot I_a}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $4.237333 = \frac{180V}{1.187Wb \cdot 49.43\text{rad/s} \cdot 0.724A}$



## 6) Магнитный поток последовательного двигателя постоянного тока с заданной скоростью ↗

**fx** 
$$\Phi = \frac{V_s - I_a \cdot (R_a + R_{sf})}{K_f \cdot N}$$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex** 
$$1.180079 \text{Wb} = \frac{240\text{V} - 0.724\text{A} \cdot (80\Omega + 1.58\Omega)}{1.135 \cdot 1290 \text{rev/min}}$$

## 7) Постоянная конструкции машины последовательного двигателя постоянного тока с использованием скорости ↗

**fx** 
$$K_f = \frac{V_s - I_a \cdot (R_a + R_{sf})}{\Phi \cdot N}$$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex** 
$$1.128382 = \frac{240\text{V} - 0.724\text{A} \cdot (80\Omega + 1.58\Omega)}{1.187\text{Wb} \cdot 1290 \text{rev/min}}$$

## Сопротивление ↗

### 8) Последовательное сопротивление возбуждения последовательного двигателя постоянного тока при заданном напряжении ↗

**fx** 
$$R_{sf} = \left( \frac{V_s - V_a}{I_a} \right) - R_a$$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex** 
$$2.872928\Omega = \left( \frac{240\text{V} - 180\text{V}}{0.724\text{A}} \right) - 80\Omega$$



## 9) Последовательное сопротивление возбуждения последовательного двигателя постоянного тока с заданной скоростью ↗

**fx**  $R_{sh} = \left( \frac{V_s - N \cdot K_f \cdot \Phi}{I_a} \right) - R_a$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $0.114248\Omega = \left( \frac{240V - 1290\text{rev/min} \cdot 1.135 \cdot 1.187\text{Wb}}{0.724A} \right) - 80\Omega$

## 10) Сопротивление якоря последовательного двигателя постоянного тока при заданном напряжении ↗

**fx**  $R_a = \left( \frac{V_s - V_a}{I_a} \right) - R_{sf}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $81.29293\Omega = \left( \frac{240V - 180V}{0.724A} \right) - 1.58\Omega$

## Скорость ↗

### 11) Скорость последовательного двигателя постоянного тока ↗

**fx**  $N = \frac{V_s - I_a \cdot (R_a + R_{sh})}{K_f \cdot \Phi}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $1290.022\text{rev/min} = \frac{240V - 0.724A \cdot (80\Omega + 0.11\Omega)}{1.135 \cdot 1.187\text{Wb}}$



## 12) Угловая скорость двигателя постоянного тока при заданной выходной мощности ↗

**fx**  $\omega_s = \frac{P_{out}}{\tau}$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $49.43503 \text{ rad/s} = \frac{35 \text{ W}}{0.708 \text{ N*m}}$

## Напряжение ↗

### 13) Входная мощность последовательного двигателя постоянного тока ↗

**fx**  $P_{in} = V_s \cdot I_a$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $173.76 \text{ W} = 240 \text{ V} \cdot 0.724 \text{ A}$

### 14) Индуктивное напряжение якоря последовательного двигателя постоянного тока при заданном напряжении ↗

**fx**  $V_a = V_s - I_a \cdot (R_a + R_{sf})$

[Открыть калькулятор ↗](#)

**ex**  $180.9361 \text{ V} = 240 \text{ V} - 0.724 \text{ A} \cdot (80 \Omega + 1.58 \Omega)$



**15) Напряжение последовательного двигателя постоянного тока при заданной входной мощности** 

**fx** 
$$V_s = \frac{P_{in}}{I_a}$$

**Открыть калькулятор** 

**ex** 
$$238.9503V = \frac{173W}{0.724A}$$

**16) Уравнение напряжения последовательного двигателя постоянного тока** 

**fx** 
$$V_s = V_a + I_a \cdot (R_a + R_{sf})$$

**Открыть калькулятор** 

**ex** 
$$239.0639V = 180V + 0.724A \cdot (80\Omega + 1.58\Omega)$$



## Используемые переменные

- $I_a$  Ток якоря (Ампер)
- $K_f$  Константа машиностроения
- $N$  Скорость двигателя (оборотов в минуту)
- $P_{in}$  Входная мощность (Ватт)
- $P_{out}$  Выходная мощность (Ватт)
- $R_a$  Сопротивление якоря (ом)
- $R_{sf}$  Последовательное сопротивление поля (ом)
- $R_{sh}$  Сопротивление шунтирующего поля (ом)
- $V_a$  Напряжение якоря (вольт)
- $V_s$  Напряжение питания (вольт)
- $T$  Крутящий момент (Ньютон-метр)
- $\Phi$  Магнитный поток (Вебер)
- $\omega_s$  Угловая скорость (Радиан в секунду)



# Константы, функции, используемые измерения

- **Функция:** **sqrt**, sqrt(Number)

*Square root function*

- **Измерение:** Электрический ток in Ампер (A)

*Электрический ток Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Сила in Ватт (W)

*Сила Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Магнитный поток in Вебер (Wb)

*Магнитный поток Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Электрическое сопротивление in ом ( $\Omega$ )

*Электрическое сопротивление Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Электрический потенциал in вольт (V)

*Электрический потенциал Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Угловая скорость in оборотов в минуту (rev/min), Радиан в секунду (rad/s)

*Угловая скорость Преобразование единиц измерения* ↗

- **Измерение:** Крутящий момент in Ньютон-метр (N\*m)

*Крутящий момент Преобразование единиц измерения* ↗



## Проверьте другие списки формул

- Характеристики двигателя постоянного тока Формулы ↗
- Двигатель серии постоянного тока Формулы ↗
- Шунтирующий двигатель постоянного тока Формулы ↗

Не стесняйтесь ПОДЕЛИТЬСЯ этим документом с друзьями!

### PDF Доступен в

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

10/3/2023 | 2:37:16 AM UTC

[Пожалуйста, оставьте свой отзыв здесь...](#)

