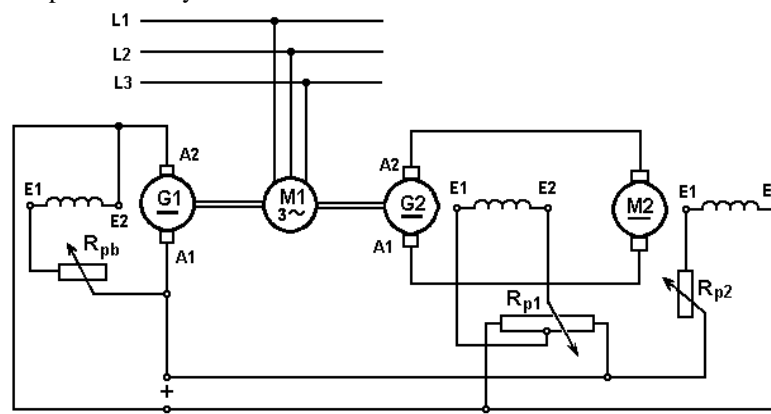


Soustrojím nazýváme dva nebo několik strojů na společném hřídeli nebo strojů spojených pevnými spojkami (skupina strojů).

### Leonardova skupina

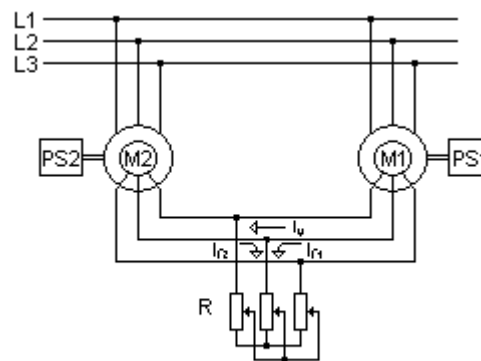
- se skládá ze střídavého motoru (synchronního nebo asynchronního), řídicího dynama, budiče a stejnosměrného motoru,
- na společné hřídeli se střídavým motorem se nachází řídicí (hlavní) dynamo G2 s cizím buzením a budič G1 (dynamo s paralelním buzením),
- řídicí dynamo G2 napájí stejnosměrný motor s cizím buzením M2,
- budič G1 napájí buďcí obvody řídicího dynama G2 a motoru M2,
- výhodou je dosažení stálého momentu ve velkém rozsahu otáček,
- regulace se provádí:
  - a) potáčky motoru M2 se zvyšují odbozuváním motoru
  - b) moment motoru M2 se zvyšuje zvyšováním napětí na řídicím dynamu G2,
    - rozsah řízení napětí řídicího dynama je až 30:1,
    - rozsah řízení buzení je až 1:3,
- celková účinnost je malá:
 
$$\eta = \eta_{M1} \cdot \eta_{G1} \cdot \eta_{G2} \quad \text{pro } \eta_{M1}=0,85; \eta_{G1}=0,8; \eta_{G2}=0,8 \quad \eta=0,544$$
- dnes jsou Leonardovy skupiny nahrazeny podstatně účinnějšími polovodičovými řízenými usměrňovací napájecími stejnosměrné motory nebo střídači napájecími asynchronní motory,
- Ilgerova skupina je Leonardovo soustrojí doplněné o setrvačnick na hřídeli poháněcího motoru M1
- obě soustrojí se používala k pohonu velkých zátěží - válcovacích stolic a důlních těžních věží.



Leonardova skupina

### Pohon více motory – jednoduchý elektrický hřídel

- toto zapojení dokáže zajistit synchronní přenos pohybu při pohonu pracovního stroje dvěma od sebe vzdálenými motory, jejichž hřídele nelze mechanicky spojit, ale které musí mít stejnou rychlost,
- užívá se k pohonu například jeřábového mostu s velkým rozpětím, železničního jeřábu, stavidel jezů, vrat zdymadel,
- používáme asynchronní kroužkové motory s rotory spojenými na společný skluzový (tzv. vlečný) rezistor. Jsou-li oba motory stejně zatíženy, jsou jejich rotorové proudy  $I_{r1}$  a  $I_{r2}$  stejné,
- jestliže je jeden z motorů, například M2, zatížen větším momentem, vzroste jeho skluz, a tím i rotorové napětí. Z rotoru M2 jde do rotoru M1 vyrovnávací proud  $I_V$ , a to způsobí zvětšení skluzu motoru M1 na takovou hodnotu, až se oba momenty obou motorů vyrovnají,
- pro složitější aplikace jsou hlavní motory na společném hřídeli s pomocnými motory a **vyrovnávací elektrický hřídel** zajišťují přímo spojené rotory pomocných kroužkových motorů, hlavní kroužkové motory mají vlastní spouštěče nebo regulátory otáček.



Jednoduchý elektrický hřídel