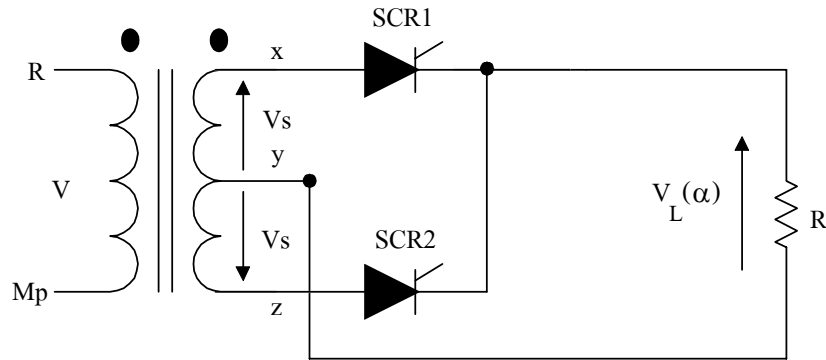
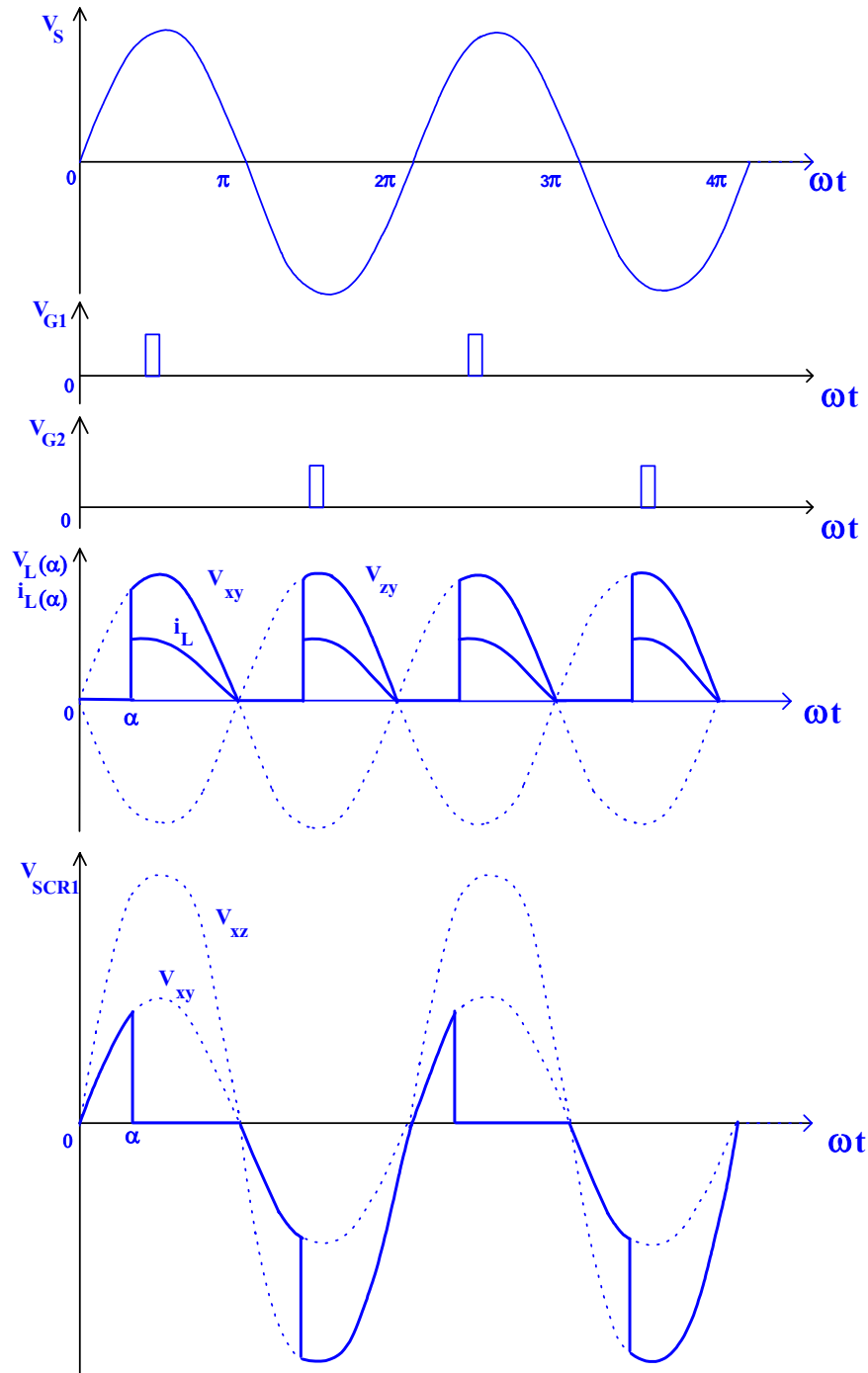


หน่วยที่ 5

การควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง



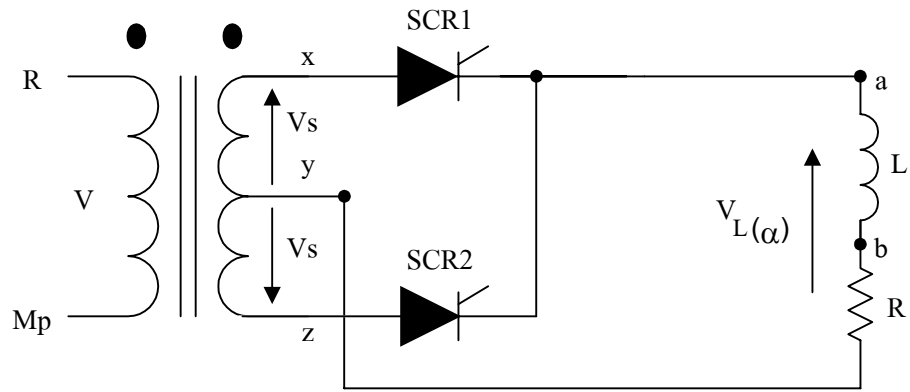
ก) วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง โหลด ค.ต.ท.



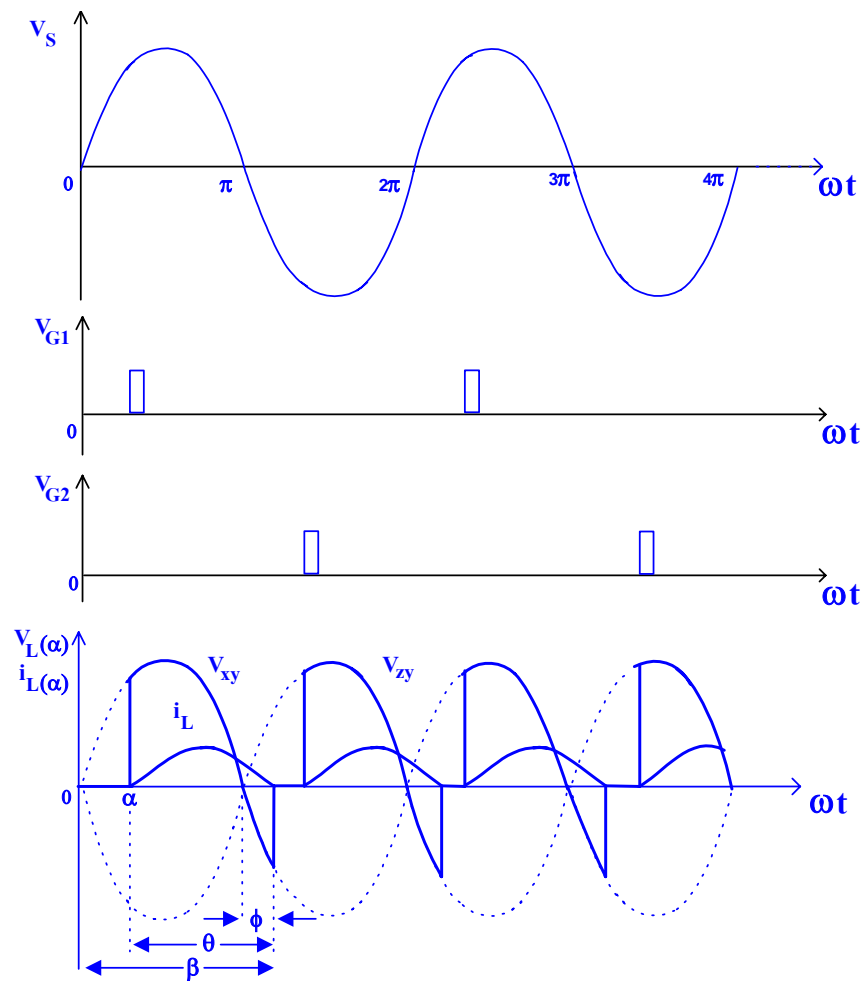
ข) รูปคลื่นแรงดันคร่อมโหลด ค.ต.ท. SCR_1 และกระแสโหลด

รูปที่ 5.1 การควบคุมเต็มคลื่นด้วยวงจรคอนเวอร์เตอร์ โดยใช้หม้อแปลงแท็ปกลาง โหลด

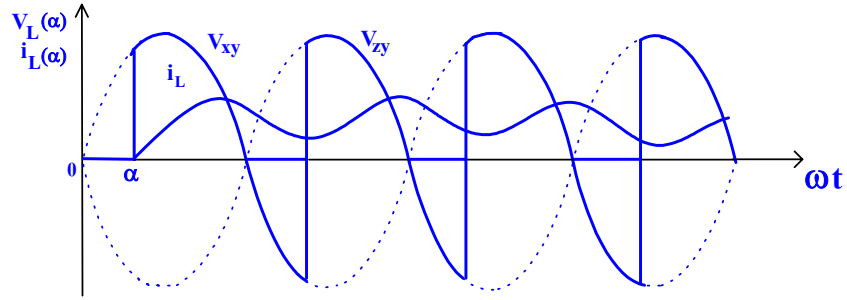
ค.ต.ท



ก) วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงที่ปกกลาง โหลด RL



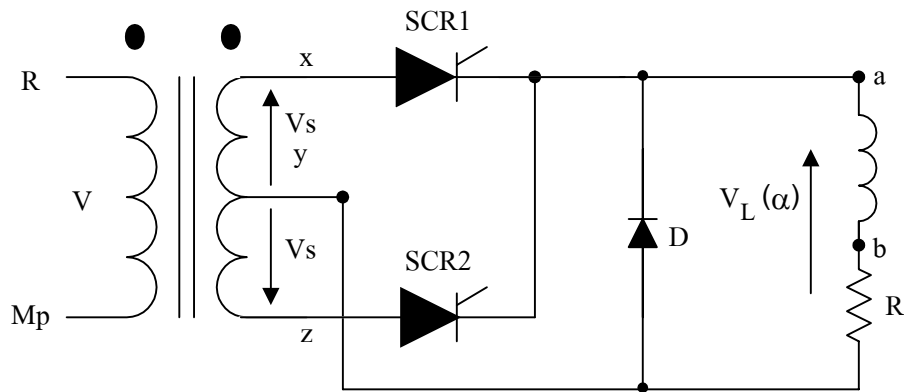
ข) รูปคลื่นแรงดันคร่อมโหลด RL และกระแสโหลดไม่ต่อเนื่อง



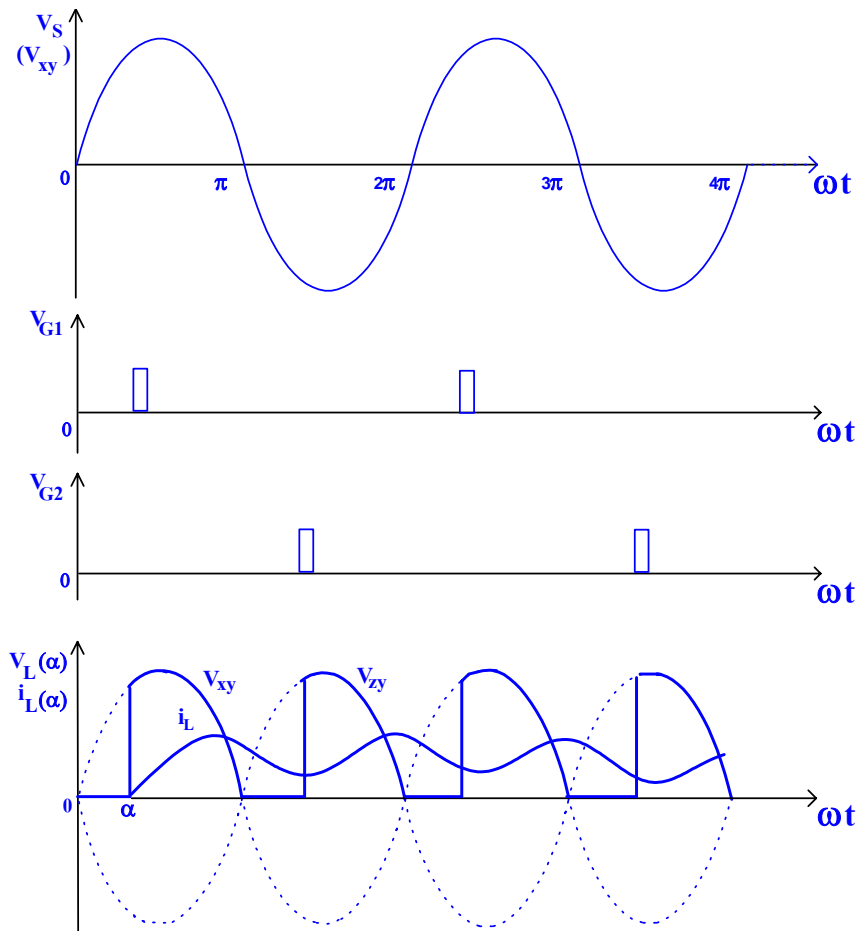
ค) รูปคลื่นแรงดันคร่อมโหลด RL และกระแสโหลดต่อเนื่อง

รูปที่ 5.2 การควบคุมเต็มคลื่นด้วยวงจรคอนเวอร์เตอร์ โดยใช้หม้อแปลงแท็ปกลาง โหลด RL

5.3 โหลดชนิดเหนี่ยวนำมีไดโอด fly-wheel คร่อมโหลด

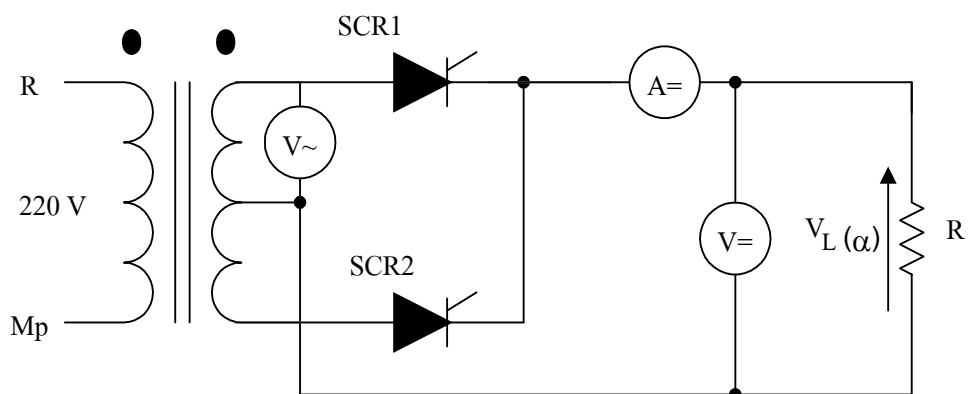


ก) วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท็ปกลาง โหลด RL มีไดโอด fly-wheel
คร่อมโหลด

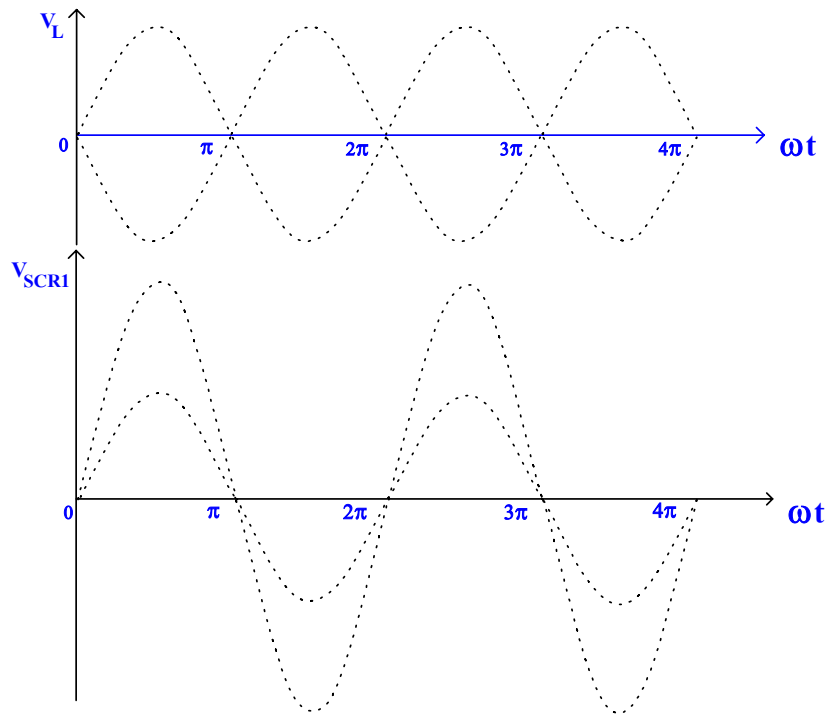


ข) รูปคลื่นแรงดันคร่อมโหลด RL และกระแสโหลด เมื่อมีไดโอด fly-wheel คร่อมโหลด

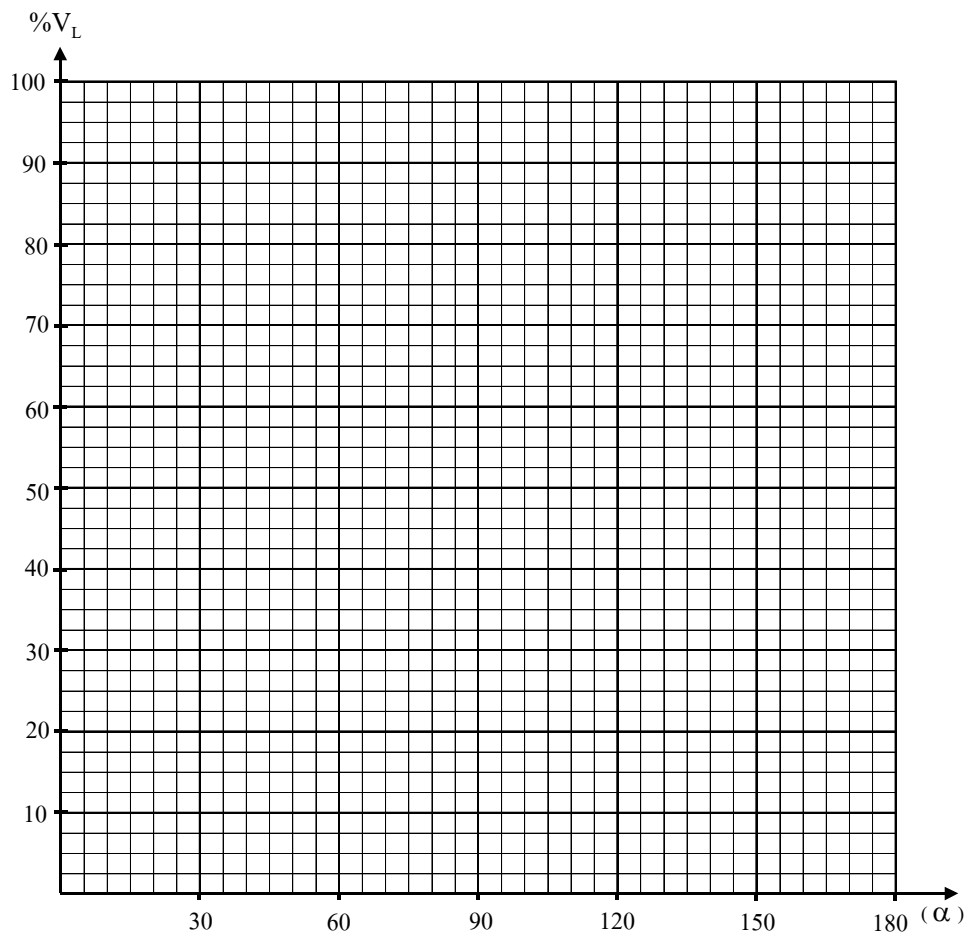
รูปที่ 5.3 การควบคุมเต็มคลื่นด้วยวงจรคอนเวอร์เตอร์ โดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง โหลด RL ไดโอด fly-wheel คร่อมโหลด

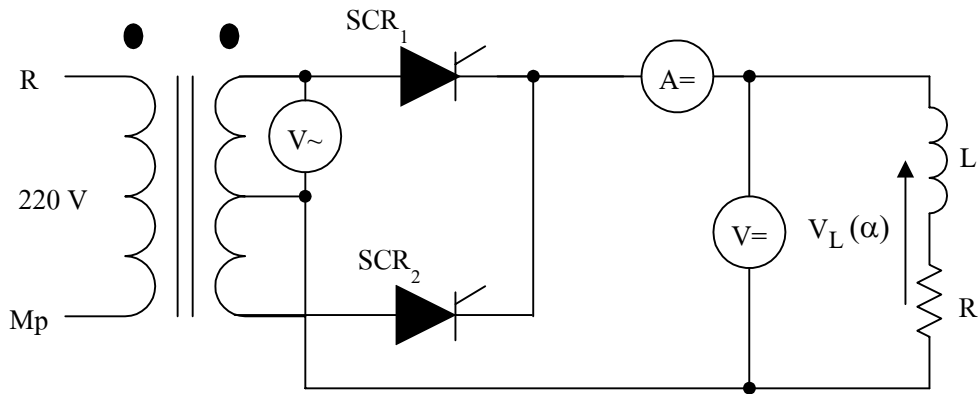


รูปที่ 5.4 วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง โหลดเป็นความต้านทาน

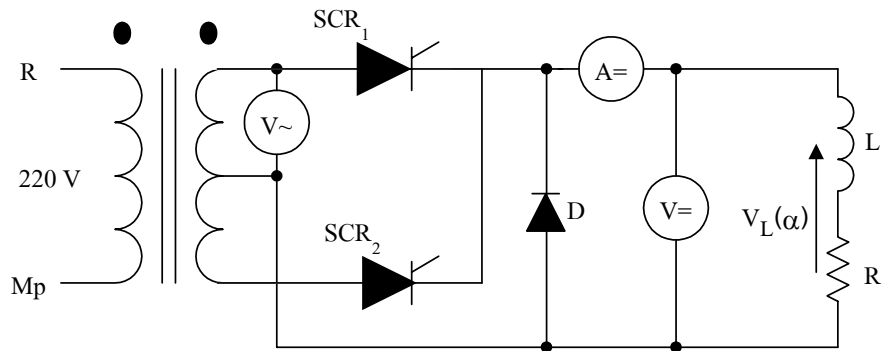


รูปที่ 5.5 รูปคลื่นแรงดันคร่อมโหลด R และ SCR_1 ที่มุม $\alpha = 60^\circ$ ที่ได้จากการทดลอง





รูปที่ 5.8 วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง โหลดชนิดเหนี่ยวนำ RL



รูปที่ 5.12 วงจรควบคุมเต็มคลื่นโดยใช้หม้อแปลงแท่งกลาง โหลดชนิดเหนี่ยวนำ

RL

มีไดโอด fly-wheel ต่อคร่อมโหลด