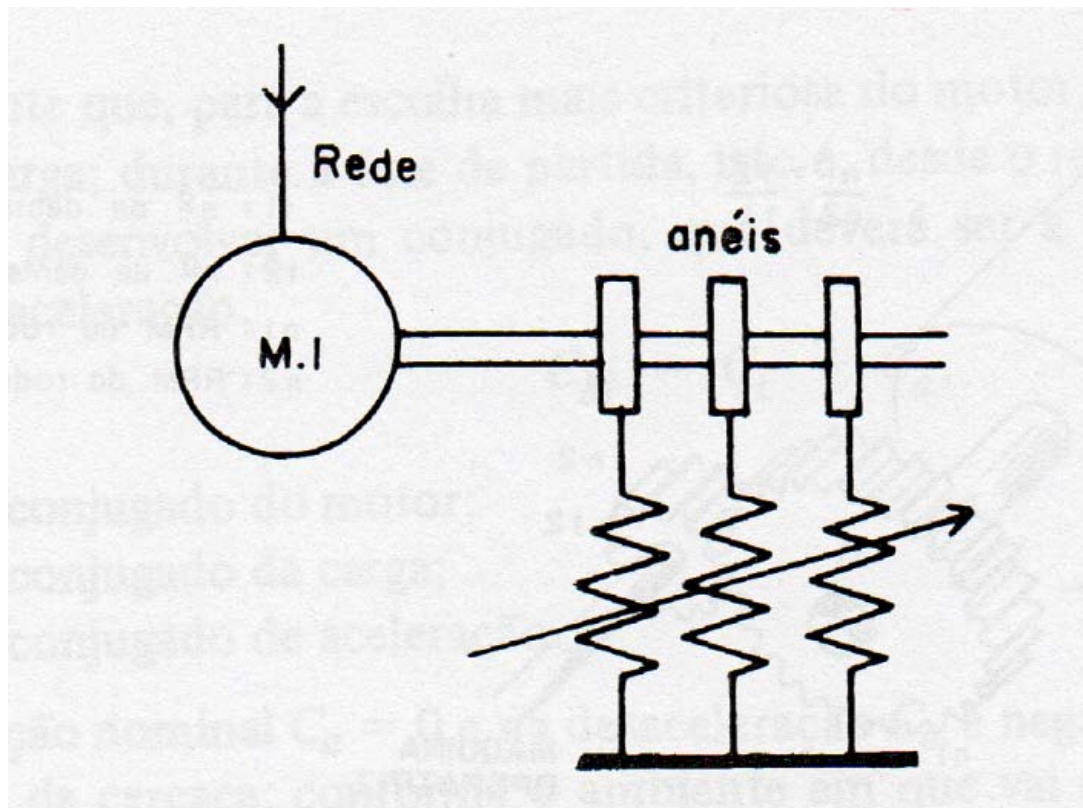


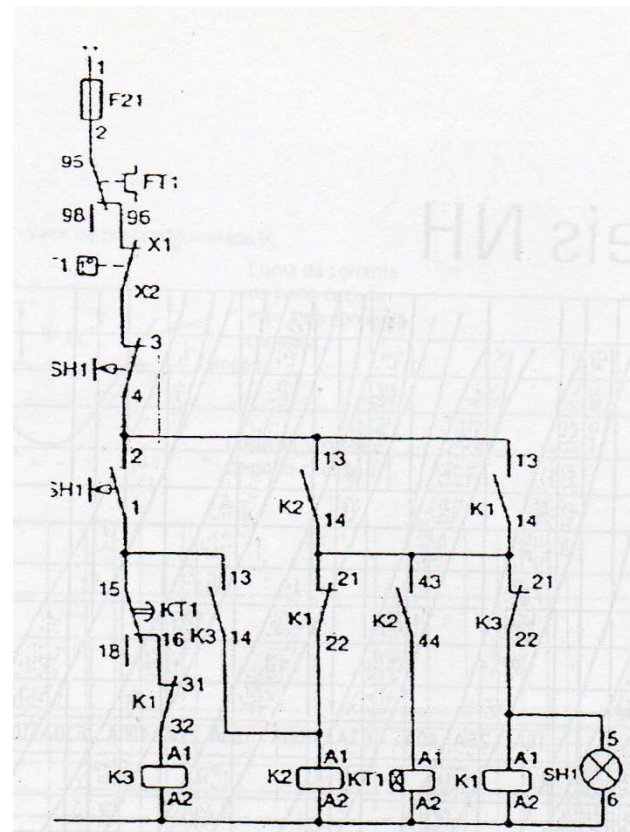
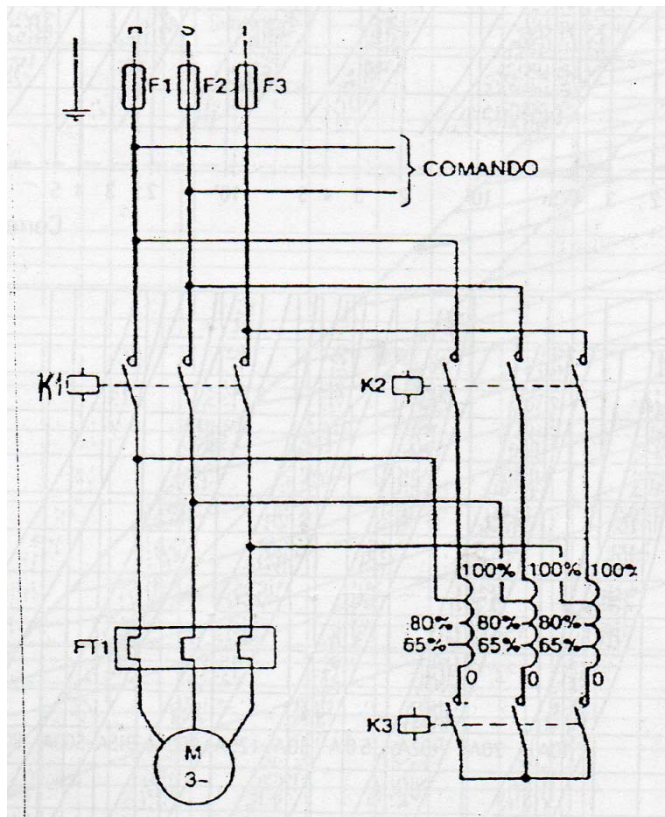
Motor de indução com rotor bobinado e reostato de partida



Valor máximo de resistência: rotação mínima.

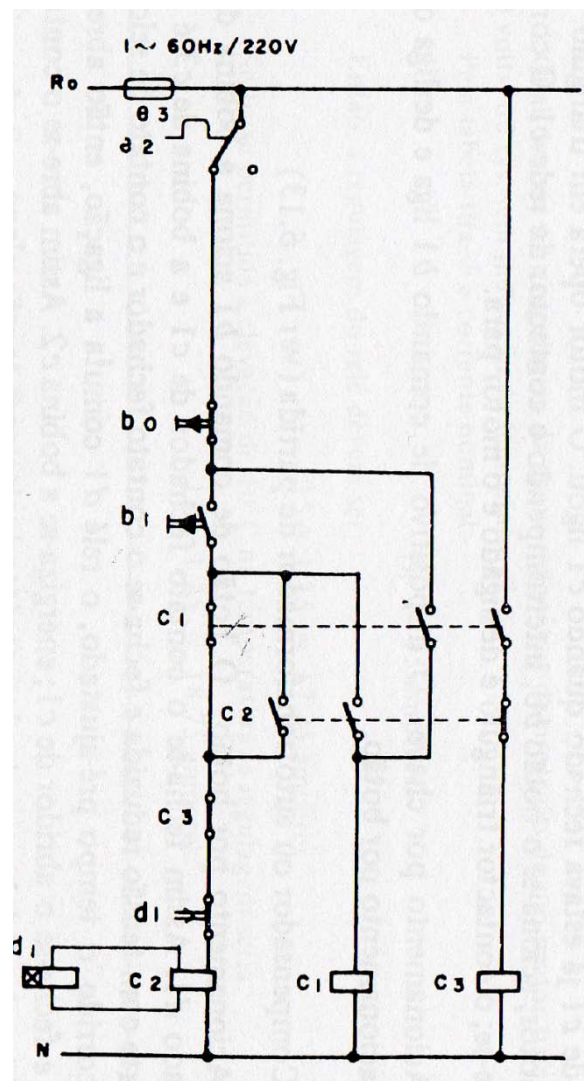
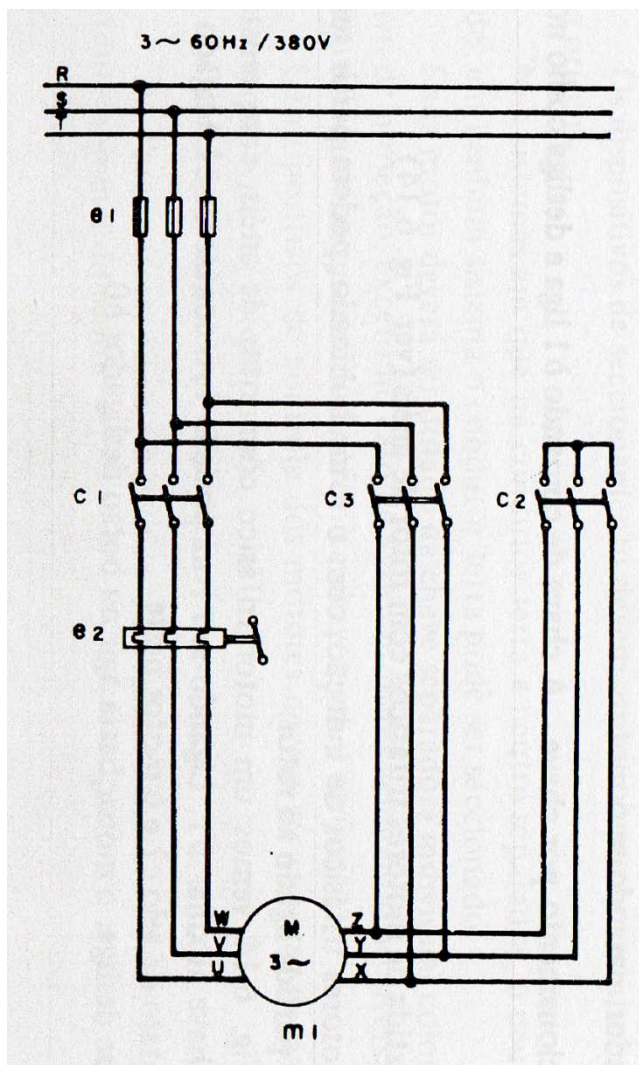
Valor mínimo de resistência (rotor curto-circuitado): rotação máxima.

Esquema de força e de comando para compensação de partida

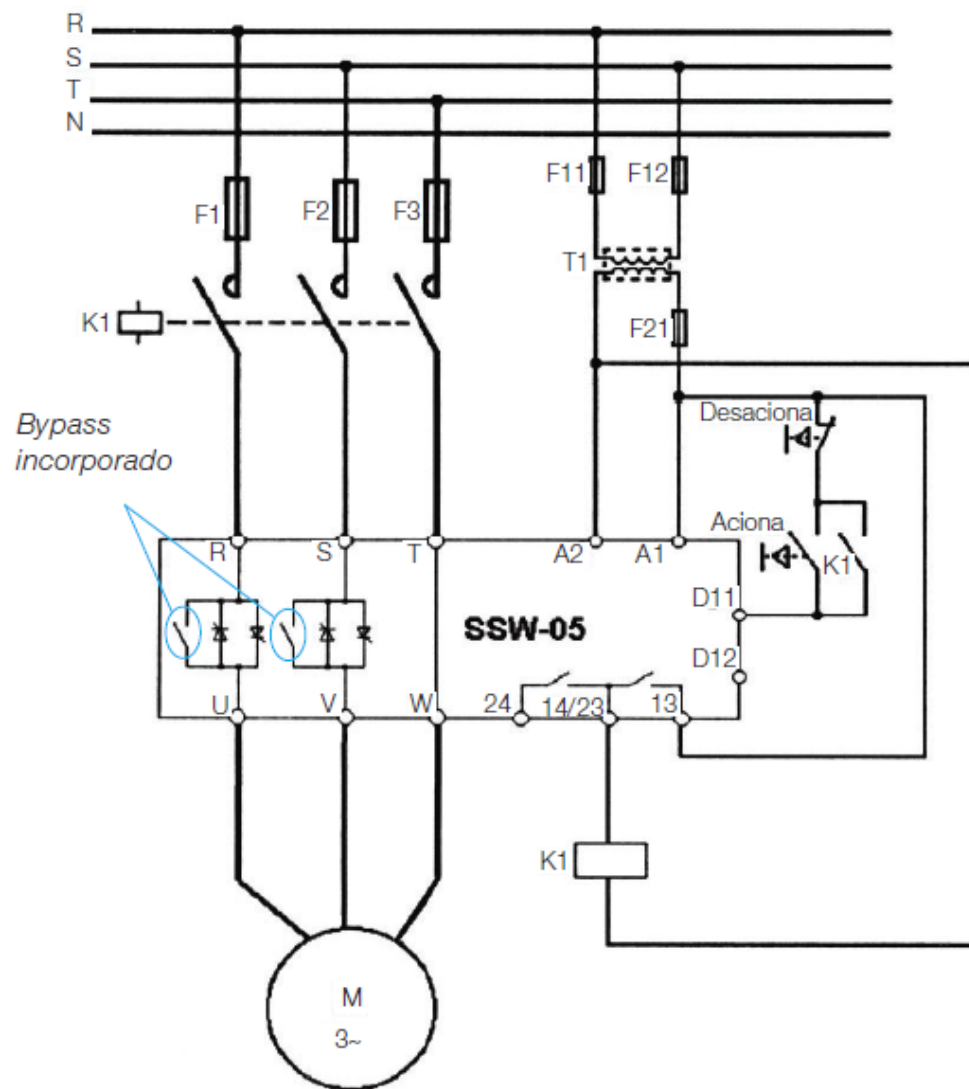


Autotrafo com Taps em % de VN	Fator de redução (K)	Correntes	
		IK2	IK3
85	0,85	$0,72 \times I_n$	$0,13 \times I_n$
80	0,80	$0,64 \times I_n$	$0,16 \times I_n$
65	0,65	$0,42 \times I_n$	$0,23 \times I_n$
50	0,50	$0,25 \times I_n$	$0,25 \times I_n$

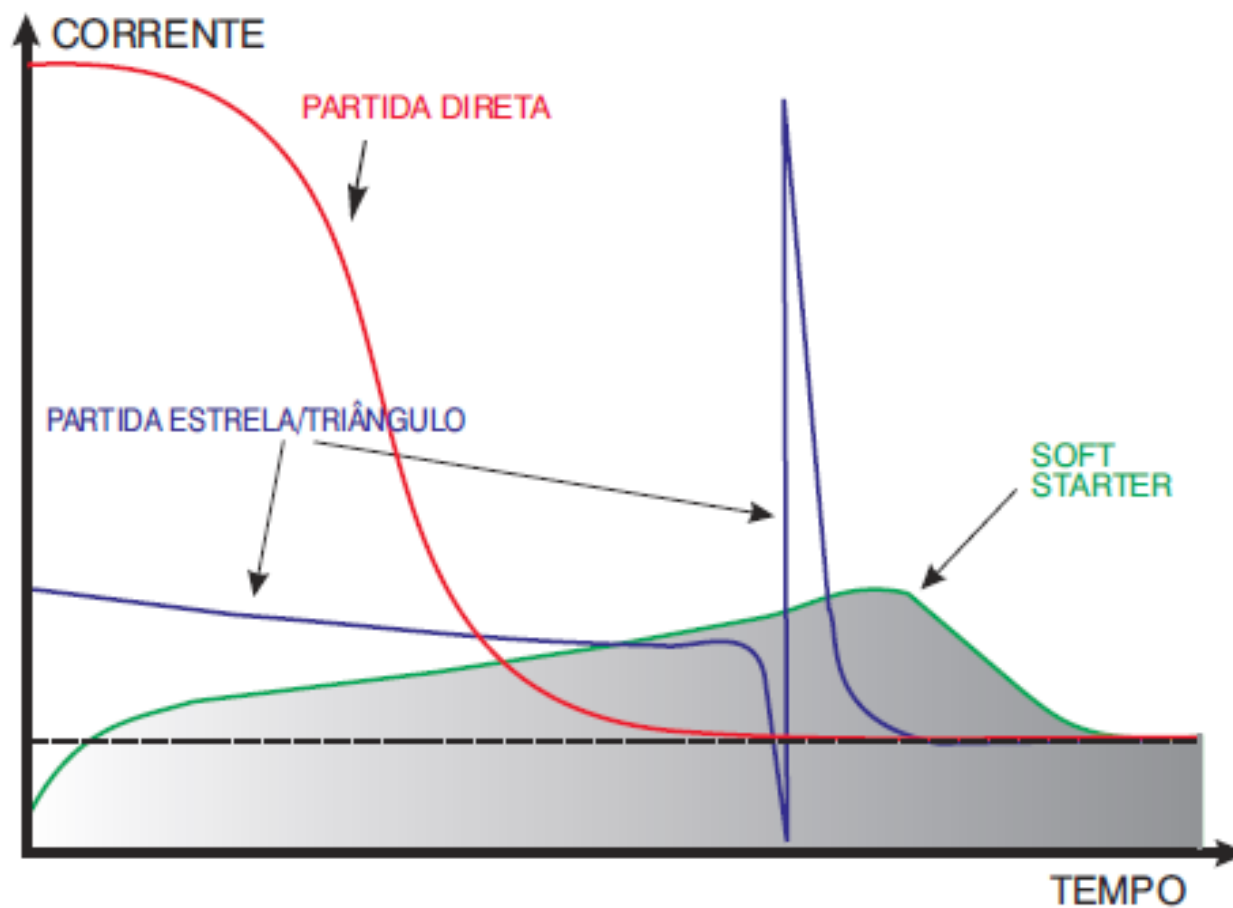
Esquema de força e de comando para partida estrela-triângulo



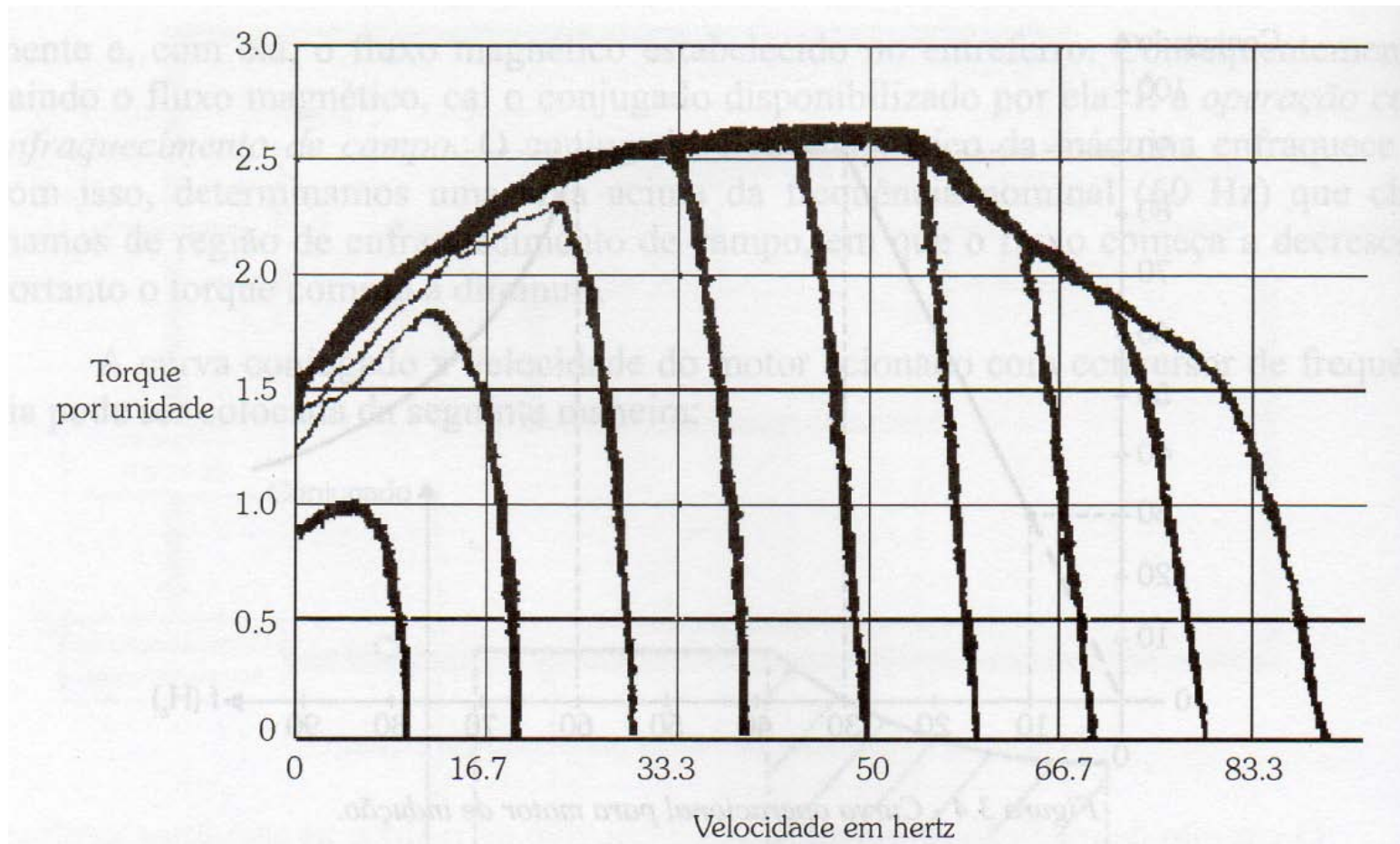
Exemplo de conexão de um soft-starter ao motor de indução



Comparações entre as correntes de partida para diferentes métodos

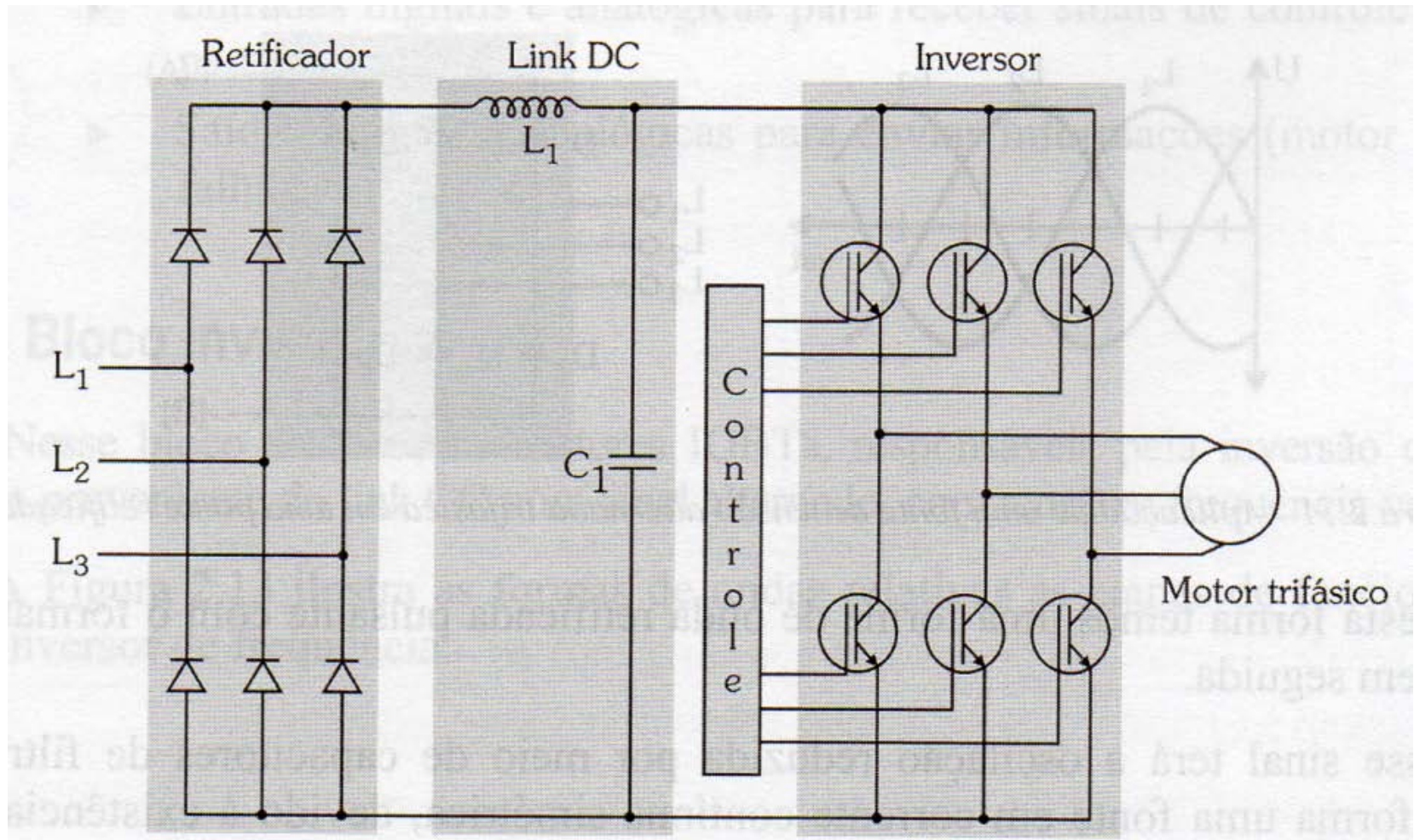


Torque x velocidade para conversor de frequência escalar

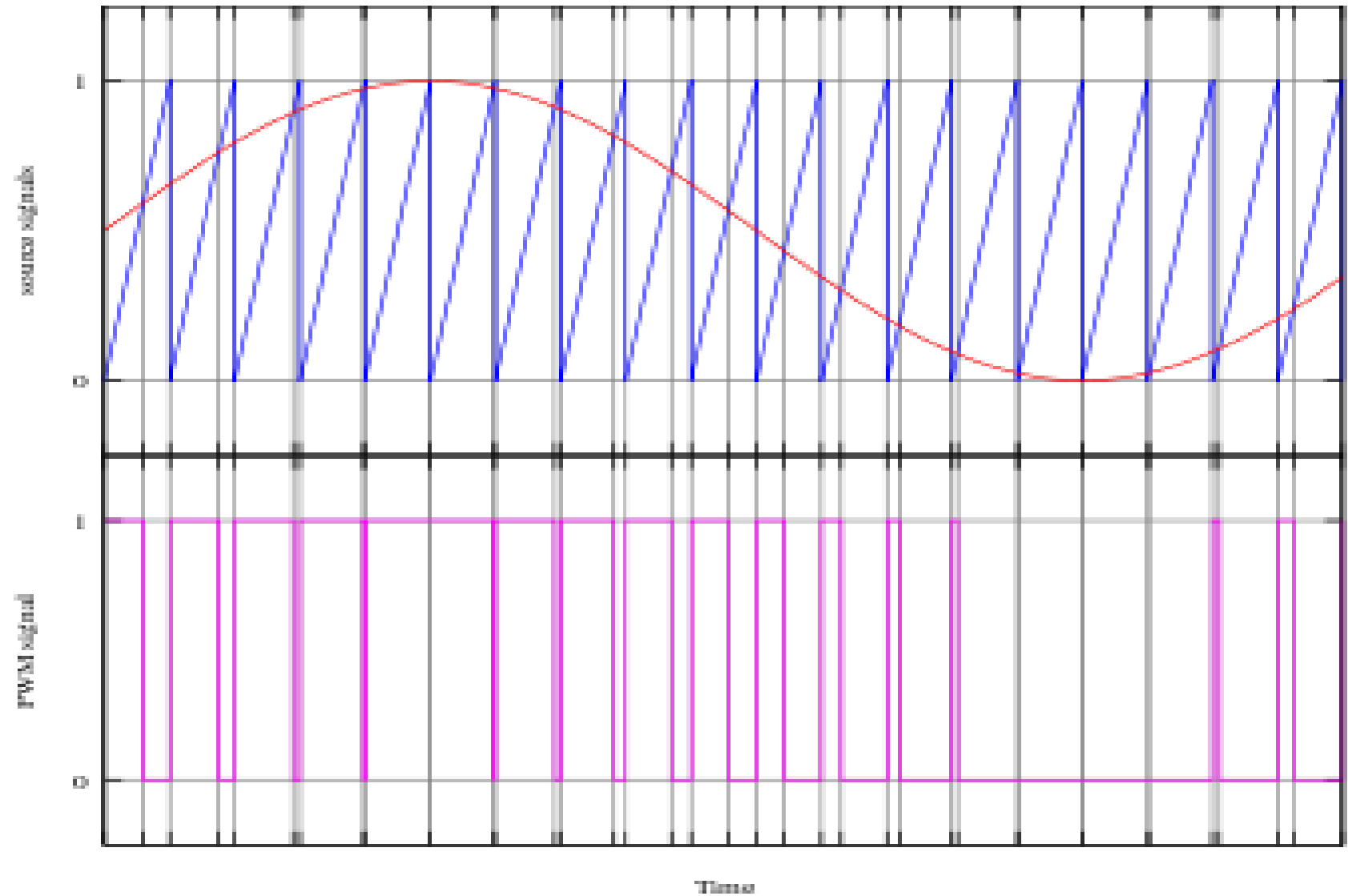


A carga é aumentado e o torque atual é monitorado.

Diagrama detalhado do conversor eletrônico de potência



PWM



PWM

