

## РЕФЕРАТ

Магістерська дисертація вміщує 115 сторінок пояснювальної записки

Ключові слова: ШАХТНА ПІДЙОМНА УСТАНОВКА, АСИНХРОННИЙ ДВИГУН, ГАЛЬМУВАННЯ, ТОЧНІСТЬ ПОЗИЦІОНУВАННЯ, СТАТИЧНИЙ МОМЕНТ, ЕЛЕКТРОДИНАМІЧНЕ ГАЛЬМУВАННЯ ЧАСТОТНЕ КЕРУВАННЯ, ПЕРЕХІДНИЙ ПРОЦЕС, ДИНАМІЧНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ, МОДЕРНІЗАЦІЯ.

Робота посвячена дослідженню точності позиціонування в шахтних клітьових підйомних установках з використанням комбінованих систем керування. В склад роботи входить аналітичний огляд научно-технічної та патентної літератури як вітчизняної так і зарубіжної, постановка задачі дослідження. Проведені дослідження точності позиціонування в 5 шахтних підйомних установках при використанні розімкнутої системи керування з електродинамічним гальмуванням, а також при використанні перетворювача частоти з системою векторного керування.

В прикладних програмах «MATLAB» отримано модель системи та виконано дослідження динамічних режимів роботи шахтних підйомних установок. Розглядається як розімкнута, так і замкнена система автоматичного керування. Отримані рекомендації можна застосовувати по проведенню модернізації так і при повній реконструкції на діючих шахтах. Розрахунок і реалізація даної магістерської дисертації забезпечувалися за допомогою використання наступних програм: *Mathcad 15, MATLAB R2013, Microsoft Office Word 2013, Microsoft Office Visio 2010.*

					8.05070204.1102.02 МД			
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата				
Разраб.		Войтко О.А.			Підвищення точності позиціонування шахтної клітьової підйомної установки з використанням комбінованої системи керування	Лит.	Лист	Листов
Провер.		Печеник М.В.						
Реценз.								
Н. Контр.								
Утверд.		Пересада С. М						
						<i>КП. ФЕА. ЕП-51м</i>		