

ВСТУП

Канатна дорога - вид транспорту для переміщення пасажирів і вантажів, в якому для переміщення вагонів, вагонеток, кабін або крісел служить тяговий або несуче-тяговий канат (трос), протягнутий між опорами таким чином, що вагони (кабіни-гондоли, крісла, вагонетки) не торкаються землі.

У вузькому сенсі назви "канатні дороги" під ними розуміються траси невуличного або навіть позаміського транспорту, простягнуті в повітрі, тоді як в більш широкому сенсі до канатних доріг належать і інші транспортні системи на тросовій тязі.

Перевізна спроможність пасажирської канатної дороги може досягати 2000 осіб на годину, вантажної канатної дороги - до 10000 тон на годину.

Кут підйому канатної дороги може доходити до 50 °.[1]

Безперечним плюсом підвісних канатних доріг є забезпечення транспортування вантажів різних типів та використанням при цьому невеликої кількості опор при подоланні водоймищ, гірських масивів, міських забудов, сільськогосподарських площ, ліній електропередач тощо. Також траси підвісних канатних доріг можуть розташовуватись на висоті до 6 тисяч метрів над рівнем моря. В порівнянні з іншими типами транспорту та транспортних систем (залізничних, конвеєрів, автомобільного транспорту) підвісні канатні дороги мають наступні основні переваги:

- Так як траси даного типу доріг прокладаються по найкоротшому шляху між кінцевими пунктами, слідує значне скорочення дальності перевезення;
- Капітальні та експлуатаційні затрати для будівництва та обслуговування нижчі, ніж в інших видах транспортних систем;
- Незалежно від погодних умов забезпечується безперебійна робота транспортної системи;
- Скорочення відводів земельних угідь і запобігання вирубки великих масивів лісу;

					6.050702.4106.042.БР	Арк.
						10
Зм.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		

- Встановлення канатних доріг дає можливість розвиває високогірні та важкодоступні райони райони;

- Зниження шуму від роботи транспортної системи.

- Немає забруднення навколишнього середовища;

Метою дипломного проекту є розробка електроприводу для підвісної канатної дороги заданої траєкторії з використанням сучасних засобів автоматизації та електропривода за системою ПЧ-АД.

					6.050702.4106.042.БР	Арк.
Зм.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата		11