

РЕФЕРАТ

Дипломний проект виконаний на 98 сторінках та вміщує 45 рисунків, 5 таблиць та 4 плакати А1.

Метою дипломного проекту є автоматизація електропривода підвісної канатної дороги, шляхом проектування заданої траси та вибору оптимального керованого асинхронного електроприводу для неї.

При виконанні даного дипломного проекту було вирішено наступні основні задачі: режими роботи і особливості конструкцій підвісних канатних доріг та частин з яких вони складаються, аналіз наявних систем електроприводу для підвісних канатних доріг, формування вимог до електропривода та системи керування, обґрунтування та вибір системи ЕП, розрахунок та вибір елементів силового контуру електромеханічної системи, розробка математичної моделі електромеханічної системи, моделювання електромеханічної системи у середовищі MATLAB Simulink, дослідження динамічних та статичних режимів роботи електромеханічної системи, дослідження динамічних і статичних режимів роботи при різних моментах навантаження.

Розрахунок і реалізація даного дипломного проекту забезпечувалися за допомогою використання наступних програм: MATLAB R2013b, Microsoft Office Word 2016, Microsoft Office Visio 2016, Mathcad 15, AutoCAD 2015.

ПІДВІСНІ КАНАТНІ ДОРОГИ, ЕЛЕКТРОПРИВОД, АСИНХРОННИЙ ДВИГУН, ПЕРЕТВОРЮВАЧ ЧАСТОТИ, РЕГУЛЯТОР, МОДЕЛЮВАННЯ, СХЕМА ЕЛЕКТРИЧНА ПРИНЦИПОВА.

					6.050702.4106.042.БР			
<i>Змн.</i>	<i>Арк.</i>	<i>№ докум.</i>	<i>Підпис</i>	<i>Дата</i>	<i>Автоматизований електропривод підвісної канатної дороги</i>	<i>Літ.</i>	<i>Лист</i>	<i>Масштаб</i>
Розроб.		Демидов Г.О.					7	
Перевір.		Печеник М.В.						
Реценз.								
Н. Контр.		Теряев В.І.						
Затверд.		Пересада С.М.				НТУУ «КПІ ім. Ігоря Сікорського», ФЕА, гр. ЕП-41		