

## РЕФЕРАТ

Дипломний проект виконаний на 75 сторінках та вміщує 26 рисунків, 4 таблиці та 4 плакати А1.

При виконанні дипломного проекту було вирішено наступні основні задачі: режими роботи і особливості конструкцій ескалаторів, аналіз патентної та технічної літератури, формування вимог до електропривода і системи управління, обґрунтування та вибір системи ЕП, розрахунок та вибір елементів силового контуру електромеханічної системи, розробка математична модель електромеханічної системи, моделювання електромеханічної системи у середовищі MATLAB Simulink, дослідження динамічний і статичних режимів роботи, дослідження характеру впливу навантаження ескалатора на показники динамічних режимів роботи.

Розрахунок і реалізація даного дипломного проекту забезпечувалися за допомогою використання наступних програм: MATLAB R2013b, Microsoft Office Word 2007, Microsoft Office Visio 2007, Mathcad 14, AutoCAD 2011, КОМПАС 3D 16.

ЕСКАЛАТОР, АСИНХРОННИЙ ДВИГУН, СИНТЕЗ, ПЕРЕТВОРЮВАЧ ЧАСТОТИ, РЕГУЛЯТОР, МОДЕЛЮВАННЯ, СХЕМА ЕЛЕКТРИЧНА ПРИНЦИПОВА.

					6.05072.2212.026.БР			
<i>Змн.</i>	<i>Арк.</i>	<i>№ докум.</i>	<i>Підпис</i>	<i>Дата</i>	Електропривод та автоматизація ескалатора	<i>Літ.</i>	<i>Лист</i>	<i>Масштаб</i>
Розроб.		Лукашук В.В.						
Перевір.		Печеник М.В.					7	
Реценз.		Гайденко Ю.А.						
Н. Контр.		Теряев В.І.						
Затверд.		Пересада С.М.						
						НТУУ «КПІ», ФЕА, гр. ЕП-22		