

Реферат

Магістерська дисертація на тему: «Електропривод і автоматизація гнучкої складської системи» включає 90 сторінок, 31 рисунок, 12 таблиць, 22 джерела використаної літератури, 6 схем на форматі А1.

Об'єктом дослідження у даній магістерській дисертації є кран-штабелер та його автоматизація для гнучкої складської системи. Метою даної магістерської дисертації є дослідження асинхронного електропривода з векторним керуванням крана-штабелера. Актуальність даного проекту полягає у використанні автоматизованого крана-штабелера на сучасних складських приміщеннях. Розрахунок і реалізація даної магістерської роботи забезпечувалась за допомогою використання наступних програм: *MATLAB*, *MicrosoftOfficeWord*, *SPlan*, *MathType*.

КРАН-ШТАБЕЛЕР, АСИНХРОННИЙ ДВИГУН, ЕЛЕКТРОПРИВОД,
ПЕРЕТВОРЮВАЧ ЧАСТОТИ, ДИНАМІЧНА МОДЕЛЬ, РОЗРОБКА,
ДОСЛІДЖЕННЯ, АВТОМАТИЗАЦІЯ

					141.3119.028		
Зм.	Арк.	№ Докум.	Підпис	Дата			
Розробив		П'ятницький К.В.			Літ.	Аркуш	Аркушів
Перевірив		Теряєв В.І.					
					НТУУ «КПІ», ФЕА, гр..ЕП-72мп		
Н. Контр.							
Затв.		Пересада С.М.					