

РЕФЕРАТ

Дипломний проект виконаний на 93 сторінках та вміщує 33 рисунки, 9 таблиць та 3 плакати А1.

Метою даного дипломного проекту є дослідження та розробка системи автоматизації та програмного керування серводвигунами для вивчення та дослідження типової синхронної системи на основі використання технологічну установку Mitsubishi Motion Controller Case компанії Mitsubishi Electric, поглиблення знань у галузі автоматизації технологічних установок та комплексів, розвиток професійних навичок, самостійності в прийнятті доцільних технічних рішень при аналізі отриманих результатів.

Для досягнення поставленої мети вирішено наступні основні задачі: виконано аналітичний огляд особливостей сервоелектроприводів та сформовані вимоги до них, розглянуто основні частини технологічної установки, необхідні для дослідження синхронних сервосистем, спроектовано та досліджено систему векторного керування позиційним електроприводом, розроблено систему автоматизації та програму керування електродвигунами, розглянуті питання охорони праці та техніки безпеки.

Розрахунок і реалізація даного дипломного проекту забезпечувалися за допомогою використання наступних програм: MATLAB R2009b, Microsoft Office Word 2007, Microsoft Office Visio 2016, MT-Works2, MT-Developer2, MR-Configurator.

СЕРВОЕЛЕКТРОПРИВОД, СИНХРОННИЙ, ЕЛЕКТРОДВИГУН,
ПОСТІЙНІ МАГНІТИ, ПРОГРАМУВАННЯ, МОДЕЛЮВАННЯ,
АВТОМАТИЗАЦІЯ

| | | | | | | | | |
|-----------|------|----------------|--------|------|--------------------------------------|------|-------|---------|
| | | | | | 6.050702.2114.013.БР | | | |
| Зм. | Арк. | № докум. | Підпис | Дата | Позиційний синхронний сервопривод | Літ. | Аркуш | Аркушів |
| Розробив | | Терлецький Є.С | | | | | 6 | |
| Перевірив | | Теряєв В.І. | | | НТУУ «КПІ», ФЕА, ЕП-21 | | | |
| Н. контр. | | | | | | | | |
| Затв. | | Пересада С. М. | | | | | | |