

РЕФЕРАТ

Дипломний проект виконаний на 88 сторінках та вміщує 33 рисунків, 7 таблиць та 3 плакати формату А1.

Метою даного дипломного проекту є автоматизація електромеханічної системи підвісної канатної дороги, шляхом проектування заданої траси та вибору раціональної схеми керованого асинхронного електроприводу.

Під час виконання даного дипломного проекту вирішено такі основні задачі: дослідження режимів 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 R2009b, Microsoft Office Word 2010, Microsoft Office Visio 2010, MathCAD 2015.

ПІДВІСНІ КАНАТНІ ДОРОГИ, КРІСЕЛЬНИЙ ПІДЙОМНИК, ЕЛЕКТРОПРИВОД, АСИНХРОННИЙ ДВИГУН, ПЕРЕТВОРЮВАЧ ЧАСТОТИ, РЕГУЛЯТОР ШВИДКОСТІ, МОДЕЛЮВАННЯ, СХЕМА ЕЛЕКТРИЧНА ПРИНЦИПОВА, СТРУКТУРНА СХЕМА.

					6.050702.5116.014.БР		
		№ докум.	Підпис				
Розроб.	Руднев Д. В.			<i>Електромеханічна система підвісної канатної дороги</i>	Літ.	Арк.	Аркушів
Перевір.	Печеник М. В.					6	88
					<i>НТУУ «КПІ ім. І.Сікорського» Каф. АЕМС-ЕП Гр. ЕП -51</i>		
Н. Контр.							
Затверд.	Пересада С. М.						