

Реферат

Дипломний проект містить 114 сторінки, з них 101 – основного тексту, 50 рисунків, 23 таблиць, 6 аркушів графічної частини.

Мета проекту є розробка автоматизованої електромеханічної системи позиціонування транспортної лінії.

В даній роботі було розроблено систему асинхронного двигуна з компенсацією ковзання. Теорія автоматичного керування, системи керування електроприводами використані в опрацюванні поставленої задачі.

На основі ПЧ-АД реалізована система керування. Із розрахунків було вибрано асинхронний двигун типу Siemens 1LA7096-4AA10 з потужністю $N_{дв}^* = 1,5$ кВт і циліндричний трьохступінчатий редуктор 5ЦЗ-125. Методом математичного моделювання досліджено перехідні процеси без а з компенсацією ковзання.

ПОЯСНЮВАЛЬНА ЗАПИСКА, СИСТЕМА АВТОМАТИЧНОГО
КЕРУВАННЯ, КОМПЕНСАЦІЯ КОВЗАННЯ, АСИНХРОННИЙ
ЕЛЕКТРОДВИГУН, РЕДУКТОР, ТРАНСПОРТЕР, СТАРТАП.

					141.5102.003.МД			
Змн.	Лист.	№ докум.	Підпис	Дата				
Розробив		Приходько В.А.			Автоматизована електромеханічна система позиціонування транспортної лінії Реферат	Літ.	Арк.	Аркушів
Перевірив		Пушкар М.В.					7	114
Рецензент						КПІ ім. Ігоря Сікорського Каф. АЕМС-ЕП Гр. ЕПз – 81 мп		
Н. Контр.		Бур'ян С.О.						
Затвердив		Пересада С.М.						