

АННОТАЦИЯ

В данной дипломной работе приведены основные сведения о конструкции эскалатора и ее особенности. Дается схема редуктора электропривода эскалатора, изложены статика и динамика. Так же присутствуют принципы управления САУ, и представлена разработанная САУ электропривода, обеспечивающая стабилизацию скорости асинхронного двигателя, даются программы определения устойчивости движения электропривода и определения автоколебаний в системе управления, а так же дается программа синтеза параметров. Для исследования переходных процессов в работе представлена виртуальная схема асинхронного электропривода с системой управления.