## Міністерство освіти і науки України КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРССИТЕТ

## ПРОЕКТУВАННЯ СИСТЕМ АВТОМАТИЗАЦІЇ

## ЗВІТ З ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ №2

Розробка та складання схем електричних принципових керування промисловими двигунами

| Керівник   | (підпис) | д.т.н., проф. | Черепанська І. Ю.<br>(дата) |
|------------|----------|---------------|-----------------------------|
|            |          |               |                             |
| Виконавець | (підпис) |               | Погорелов Б. Ю.<br>(дата)   |

## Тема роботи

Розробка та складання схем електричних принципових керування промисловими двигунами

# Мета роботи

Вивчити будову та принцип дії промислових двигунів різних типів, як складових систем автоматичного керування / регулювання / контролю. Навитися складати схеми електричні принципові для керування промисловими двигунами різних типів.

# Хід роботи

## Вихідні дані (Варіант 09)

| Параметр                                 | Значення |  |  |
|--|----------|--|--|
| Потужність, кВт                          | 1,0      |  |  |
| $\cos \varphi$                           | 0,86     |  |  |
| $\gamma$ (перенавантажувальна здатність) | 2,2      |  |  |
| ККД, %                                   | 91       |  |  |
| $\alpha$ (кратність пускового струму)    | 5,1      |  |  |
| β (кратність пускового моменту)          | 2,35     |  |  |

Табл. 1: Вихідні дані для розрахунків

## Теоретичні відомості

(Тут можна додати короткий опис принципу роботи асинхронного двигуна та його основні характеристики).

## Розрахунки

(Тут слід зробити необхідні розрахунки: потужність, споживаний струм, обертовий момент, пусковий момент тощо).

## Схеми підключення

(Можна вставити схеми підключення двигуна у трифазну та однофазну мережу, використовуючи команду " для вставки зображень).

## Графік залежності обертового моменту від ковзання

(Якщо є можливість побудувати графік у MATLAB, Excel або Python, його можна зберегти у форматі PNG і вставити через ").

#### Висновки

(Формулювання основних висновків, отриманих у ході роботи).

| ш    | 7      | •                      |          |         |  |           |             |          |
|------|--------|------------------------|----------|---------|--|-----------|-------------|----------|
|      | KOHI   | рольні п               | лтанн    | 1       |  |           |             |          |
|      | 1. Ч   | ому асинхронн          | ий двигу | н так і | разивається? $\Pi M1109.04.00.0$                         | 1 ЛР      |             |          |
| Зм.  | Дист   | № докум.               | Підпис   | Дата    | ō  |           |             |          |
| Роз  | 1      | Погорелов Б.Ю          |          |         | пускового струму:  | Літ.      | Аркуш       | Аркушів  |
| Пер  | ъе₿. Ц | $q_e$ BUKARUK $q_e$ BU | ють для  | вниже   | ння сили пускового струму?<br>Розробка та складання схем |           | 2           | 3        |
|      |        |                        |          |         | електричних принципових керування                        |           |             |          |
| H. I | Контр. |                        |          |         | промисловими двигунами                                   | КПІ ім. І | Г. Сікорськ | ого, ПБФ |
| Зат  | В.     | Черепанська І.Ю.       |          |         |  |           |             |          |