

## СОВЕРШЕНСТВОВАНИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ПЛАВНЫМ ПУСКОМ ШАХТНЫХ ЛЕНТОЧНЫХ КОНВЕЙЕРОВ

Несвитайло В.М., магистрант; Степаненко П.Д., магистрант;

Лавшонок А.В., доц., к.т.н., доц.

(ГОУ ВПО «Донецкий национальный технический университет», г. Донецк, ДНР)

«Hansen & Reinders», «Elgor & Hansen», «Hamacher»

1

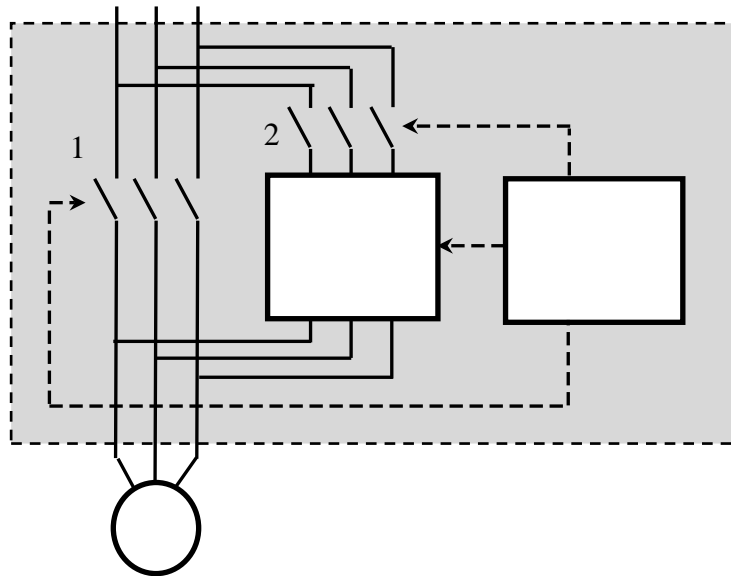


Рисунок 1 – Функциональная схема системы плавного пуска

1, ( ) ( ) . 2 1 2,  
 ( ).

1, ( 20 )

$$Ft - Wo = \sum m \cdot \frac{dV(t)}{dt} \quad (1)$$

:  $Ft -$  , ;  $Wo -$   
 , ;  $\frac{dV(t)}{dt} -$  , / <sup>2</sup>;

[1]:

$$Wo = ((q + q_l + q'p) \cdot w' + (q_l + q''p) \cdot w'') \cdot \cos \beta - q \cdot \sin \beta \cdot g \cdot L \cdot k \quad (2)$$

:  $Wo -$  , ;  $q_l$   $q'$   $q'' -$   
 , / ;  $w'$   $w'' -$   
 ;  $\beta -$   
 , ;  $g -$  , / <sup>2</sup>;  $L -$  , ;  $k -$   
 ;  $q -$   
 , / ;  
 (2)

- 1.
- 2.
- 3.

(3):

$$q = \begin{cases} K \geq L, & 0 \\ K < L, & \frac{\left(\frac{Q}{3,6 \cdot V_m}\right) \cdot (L - K)}{L} \end{cases} \quad (3)$$

:  $K$  – , ;  $Q$  –

;  $V_m$  –

;

3

1 2

$\sum m$

1.

2 3

3 2

1. / . . . , . . . . – , 1999. - 216 .

2. / . . . , . . . //

. ; XVI , 25-26 2016 ., . : 2-

, 2016. – . 190–193.

3. / . . . , . . . //

. ; XVII , 24-25 2017

., . : 3- " . – : , 2017. – . 79–83.