

ЗАВДАННЯ ДЛЯ САМОСТІЙНОЇ РОБОТИ

з дисципліни «АВТОМАТИЗАЦІЯ КЕРУВАННЯ ВАНТАЖОПІДЙОМНИМИ МАШИНАМИ»

Викладач – Михайлов Є. П.

№	Назва тем для самостійного дослідження	Кількість годин
1	Створити математичну модель двигуна постійного струму	10
2	Створити математичну модель транспортного засоба з диференціальним приводом.	10
3	Здійснити вибір датчиків положення для позиціонування окремих ланок вантажопідійомних машин та розрахувати точність позиціонування.	10
4	Здійснити вибір датчиків швидкості для керування переміщенням ланок вантажопідійомних машин та розрахувати точність переміщення.	10
5	Створити програму ручного та автоматичного керування механізму підйому у вигляді контактної схеми.	10
6	Створити програму обмеження швидкості механізму переміщення візка у вигляді функціонального плану..	11
Разом		61