

входу частотно-вимірювального каналу (ЧВК). Через тиристорний комутатор (ТК) виконується управління ПД і ВД.

Блок-схема алгоритму вимірювання пускового моменту асинхронних двигунів наведена на рис. 2, де ΔQ_{ci} – сила опору; α – кут повороту ротора приводного двигуна; k – кількість вимірювань; Q_{ui} – сила, пропорційна пусковому моменту; ΔQ_{ci} і Q_{ui} – середньоарифметичні значення.

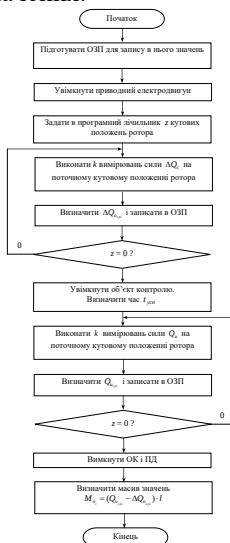


Рисунок 2 – Блок-схема алгоритму вимірювання пускового моменту асинхронних двигунів

Список використаних джерел:

1. Подчашинський, Ю. О., & Магалецький, Я. В. (2024). Аналіз проблематики та розробка структури комп'ютеризованої інформаційно-вимірювальної системи механічних характеристик асинхронного електропривода в насосному обладнанні. Технічна інженерія, (1(93), 295–300.

2. Подчашинський Ю.О., Магалецький Я.В., Чепук Л.О. Мікропроцесорна система вимірювання пускового моменту електродвигунів відцентрових насосів. Тези XVII МНПК «Інтегровані інтелектуальні робототехнічні комплекси», 21–22 травня 2024 р. Київ: НАУ, 2024. С. 242-244.