



**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО
ОБРАЗОВАНИЯ
«ДОНСКОЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(ДГТУ)**

Факультет «Автоматизация, мехатроника и управление»

Кафедра «Автоматизация производственных процессов»

Выпускная квалификационная работа на тему: «Система управления электроприводом перемещения порталного крана на основе тиристорных регуляторов»

Автор выпускной квалификационной работы

Черников Алексей Александрович

Обозначение ВКР

15.03.04.790000.00 БР Группа УЗА51

Направление 15.03.04 «Автоматизация технологических процессов и производств»

Руководитель ВКР, к.т.н., Доцент

Лукиянов Александр Дмитриевич

Цель и задачи работы

Основной целью разработки выпускной квалификационной работы является повышение надежности работы системы управления электроприводами портального крана при помощи установки тиристорных регуляторов.

Для достижения поставленной цели были решены следующие задачи:

1. Изучение и анализ существующих систем управления электроприводами ПС.
2. Выявление положительных и отрицательных сторон каждой обобщенной группы систем управления.
3. Разработка проекта собственной системы управления электроприводами при помощи устройства комплектного тиристорного (УКТ) , на примере портального крана «Ganz 5-6/30».
4. Планирование элементов, выбор производителей каждого элемента, исходя из качественных показателей и ТТХ, и расчет стоимости сборки опытного образца..
5. Проведения монтажа образца под руководством старшего инженерно-технического работника..
6. Проверка целостности сборки, кабельных линий, наличия заземления и проведение замеров сопротивления петля «фаза-нуль».
7. Проведение пуско-наладочных работ и контрольные испытания в статике и в динамике.

Виды систем управления электроприводами

Современный автоматизированный электропривод (АЭП) – сверхсложная система автоматического управления (САУ), которая может входить в состав более сложной САУ.

Очень часто СУЭП подразделяют по виду силового преобразователя или основной аппаратуры:

- Системы электромашинного управления ;
- Системы тиристорный преобразователь – двигатель;
- Системы дроссельного управления;
- Системы магнитный усилитель - двигатель
- Система преобразователь частоты – двигатель ;
- Системы релейно-контакторного управления.

Основные виды систем управления электроприводами кранов:

1) Система управления с силовыми кулачковыми контроллерами - простая и наиболее распространенная для крановых электроприводов. Системы управления с силовыми контроллерами обычно применяют для тихоходных кранов, работающих при невысоких требованиях к диапазону регулирования скорости и точности остановки.

2) Системы управления с магнитными контроллерами применяют для кранового электрооборудования, работающего на постоянном и переменном токе относительно большой мощности. Эти системы с магнитными контроллерами для управления асинхронными электродвигателями с коротко- замкнутым ротором применяют обычно на кранах при мощности электродвигателей до 40 кВт, а для асинхронных электродвигателей с фазным ротором - в диапазоне мощностей 11-200 кВт (для механизмов подъема) и 3,5-100 кВт (для механизмов передвижения).

Основные виды систем управления электроприводами кранов:

3) Системы управления с тиристорными преобразователями напряжения и электродвигателями постоянного тока (ТП - ДП) позволяют с помощью тиристорного устройства, изменяя угол открытия тиристоров, регулировать напряжение, подаваемое электродвигателю.

4) Системы ТП - ДП находят применение для электроприводов мощностью до 300 кВт, а в некоторых случаях - и более. Они обладают высокими регулировочными свойствами, причем при диапазоне регулирования 10:1 - 15:1 не требуют применения тахогенераторов для контроля скорости. При применении тахометрической обратной связи по скорости в этих системах может быть получен диапазон регулирования скорости до 30 : 1.

5) Системы управления с преобразователями частоты (ПЧ — АД) позволяют в крановых электроприводах при применении асинхронных электродвигателей с короткозамкнутым ротором получить высокий диапазон регулирования скорости при хороших динамических показателях электропривода.

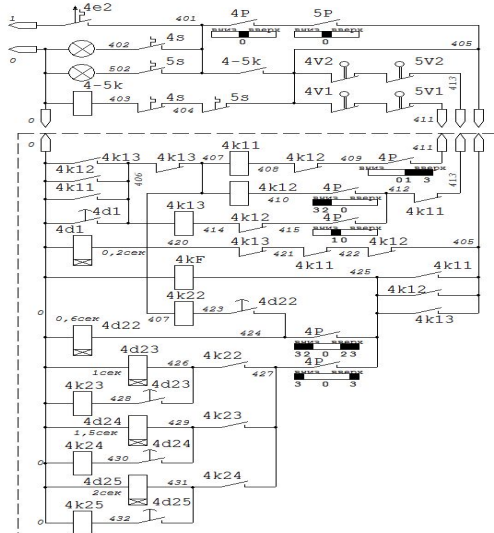
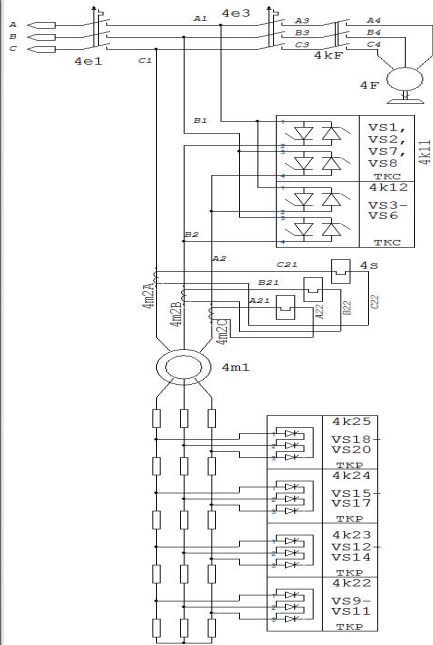
Портальный кран «Ganz 5-6/30» г. Таганрог



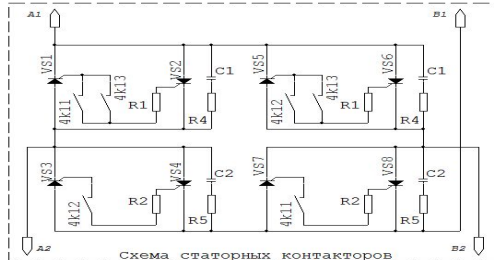
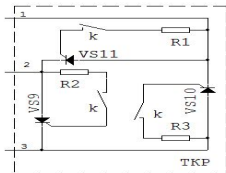
Основные технические характеристики разработанного устройства комплектного силового бесконтактного тиристорного УКТ-Г5.

Наименование параметра	УКТ-Г5С	УКТ-Г5Д	УКТ-Г5З	УКТ-Г5П	УКТ-Г5В
1. Номинальное напряжение силовой цепи , В	380				
2. Номинальный фазный ток, А	25	50	105	105	63
3. Максимальный фазный ток, А	125	160	320	320	160
4. Номинальная частота силовой цепи, Гц	50				
5. Допустимые отклонения значения напряжения силовой цепи, %	+10,-15				
6.Номинальное напряжение питания цепи управления, В	220				
7.Охлаждение	естественное				
8.Габариты, мм. не более	1400*900*300				
9.Масса,кг	20	30	40	40	30

Электрическая принципиальная схема механизма подъема груза



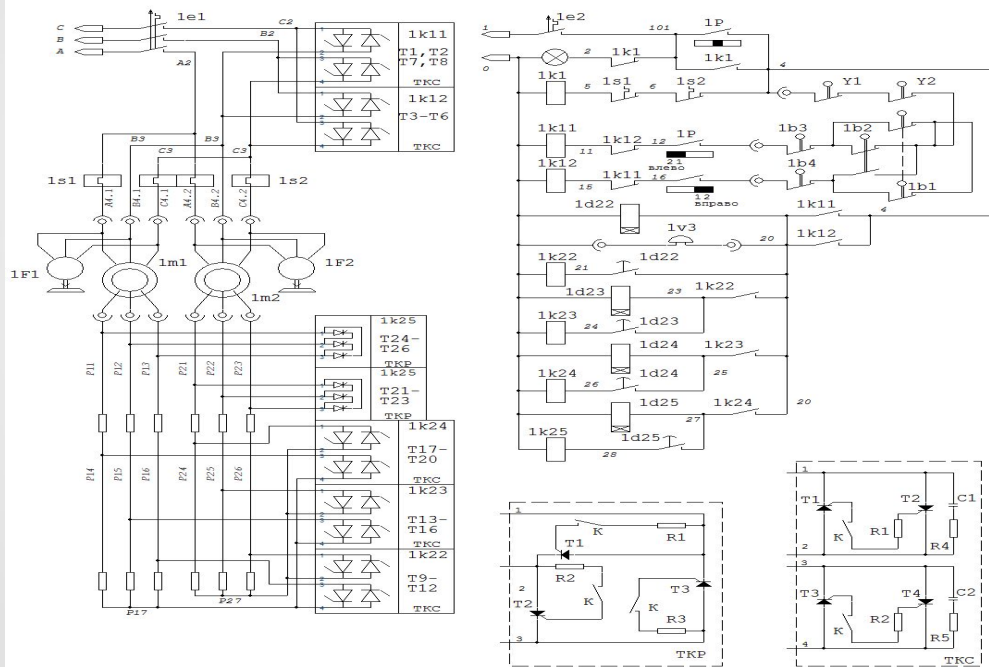
Панель подъема.
Схема панели замыкания аналогичная.
В позиционных обозначениях элементов и номеров проводов первая цифра 4 заменяется на 5 (в панели подъема 4k11, а в панели замыкания 5k11)



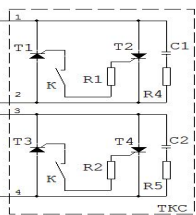
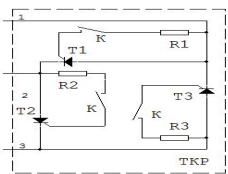
N pos	ТИП	Кол-во	Примечание
4e1	ВА 57Ф35 125А	1	Автоматический выключатель силовой части
4e2	ВА47-29 1ф 10А	1	Автоматический выключатель цепи управления грузовых панелей
4e3	ВА47-29 3ф 25А	1	Автоматический выключатель гидротолкателя
4d1	СТ-3 в 220В	1	Реле времени переключения направления
4d22-4d25	СТ-3 в 220В	4	Реле времени включения роторных контакторов
4F	ПМЛ-1160 с приставкой ПКЛ-4004	1	Тормозной гидротолкатель
4k11	ПМЛ-1160 с приставкой ПКЛ-4004	1	Сетевой контактор подъема
4k12	ПМЛ-1160 с приставкой ПКЛ-4004	1	Сетевой контактор спуска
4k13	ПМЛ-1160 с приставкой ПКЛ-4004	1	Сетевой контактор подсинхронного торможения
4k22-4k25	ПМЛ-1160 220В	4	Роторные контакторы 1-4ступеней ускорения
4KF	ПМЛ-1160 220В	1	Сетевой контактор гидротолкателя
4-5k	Реле RE-407 220В	1	Реле нулевого положения контроллеров
4m1	hORS132b 6S 45кВт 980об/мин ПВ:65% Iст=105А	1	Приводной двигатель механизма замыкания
4m2A-C	MSQ-30 200/5	2	Токовые трансформаторы защиты двигателя
4P,5P		2	Командоконтроллер механизма подъема и замыкания
4V,5V		2	Шпильный выключатель механизма подъема и замыкания
4s, 5s		2	Реле защиты двигателя механизма подъема и замыкания
Состав тиристорных контакторов			
C1, C2	К-73-17 0,47-630В	4	Контакт соответствующего реле
k			
R1-R3	ПЭВ-10 220 Ом	16	
R4, R5	ПЭВ-10 100 Ом	4	
T1-T8	T171-320-10	8	
T9-T20	T161-160-10	12	

Лист	№ докум.	Подп.	Дата	15.03.04.00000.679 СЭП1
Разраб.	Чернышова А.А.			
Пров.	Лыткин А.Д.			Кран портовый "Ганг 5/6-30" Грузовые лебедки. Схема электрическая принципиальная.
Н. контр.	Христофорова			
Учт.	Лыткин А.Д.			Лит 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12
				ДГТУ
				Кафедра АПП

Электрическая принципиальная схема механизма передвижения порталного крана

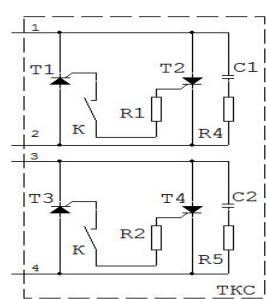
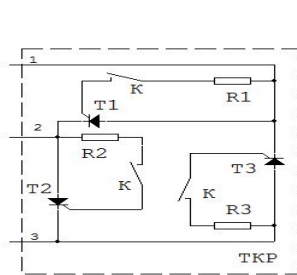
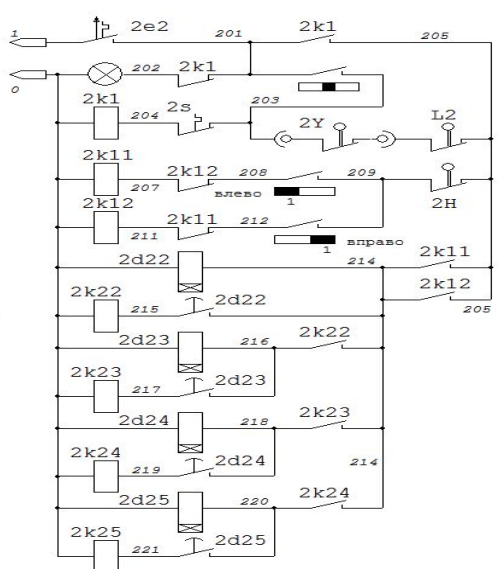
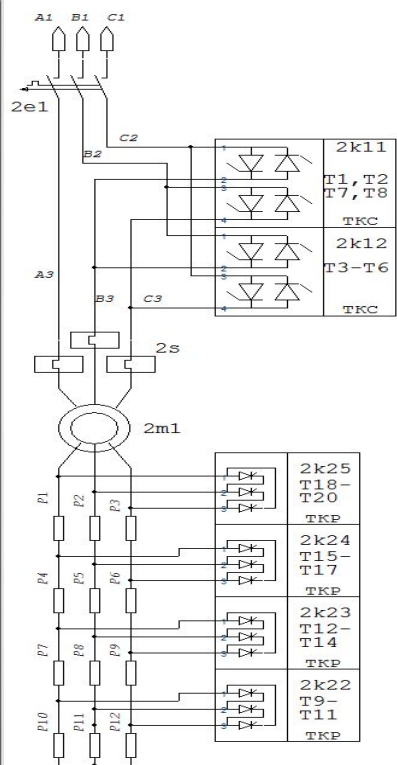


N pos	ТИП	Кол-во	Примечание
1b1		1	Конечный выключатель на противовесе кабельного барабана
1b2		1	Переключатель направления размотки кабеля
1b3,1b4		2	Тупиковый конечный выключатель
1d22-1d25	ST-3 В 220В	4	Реле времени включения роторных контакторов
1e1	AE 2046 63А	1	Автоматический выключатель силовой части
1e2	BA47-29 1ф 10А	1	Автоматический выключатель цепи управления
1F1,1F2		2	Тормозные гидротолкатели
1k1	Реле RE-407 220В	1	Контактор принудительного нулевого положения
1k11	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор передвижения влево
1k12	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор передвижения вправо
1k22-1k24	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-2204	3	Роторные контакторы 1-3 ступеней ускорения
1k25	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-0404	1	Роторный контактор 4 ступени ускорения
1m1-1m4	хотш-73с-6ш 9,7кВт ПВ:40% Iмакс=3Мн 940с/мин Iст=24А Iпрот=20А Uпрот=325В	2	Приводные двигатели механизма передвижения
1P		1	Командоконтроллер механизма передвижения крана
1s1,1s2	РТТ-111 25А	2	Реле защиты электродвигателей
1v1		1	Сигнальная аварийная лампа
1v3		1	Сигнальный звонок
Y1,Y2		2	Конечные выключатели на рельсозахватах
Состав тиристорных контакторов			
C1,C2	К-73-17 0,47-630В	4	Контакт соответствующего реле
К			
R1-R3	ПЭВ-10 220 Ом	16	
R4,R5	ПЭВ-10 100 Ом	4	
T1-T8	T161-160-10	8	
T9-T26	T142-63-10	18	



Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	15.03.04.000000.679 СЭП2 Портальный кран "Ганц 3/6-30" Схема электрическая принципиальная механизма передвижения.
Разр.	Чернышова А.А.				
Пров.	Лувьянов А.Д.				
Н. контр.	Христофорова				
Уте.	Лувьянов А.Д.				
					Лист 1 из 2 ДГУ Кафедра АПП

Электрическая принципиальная схема механизма поворота

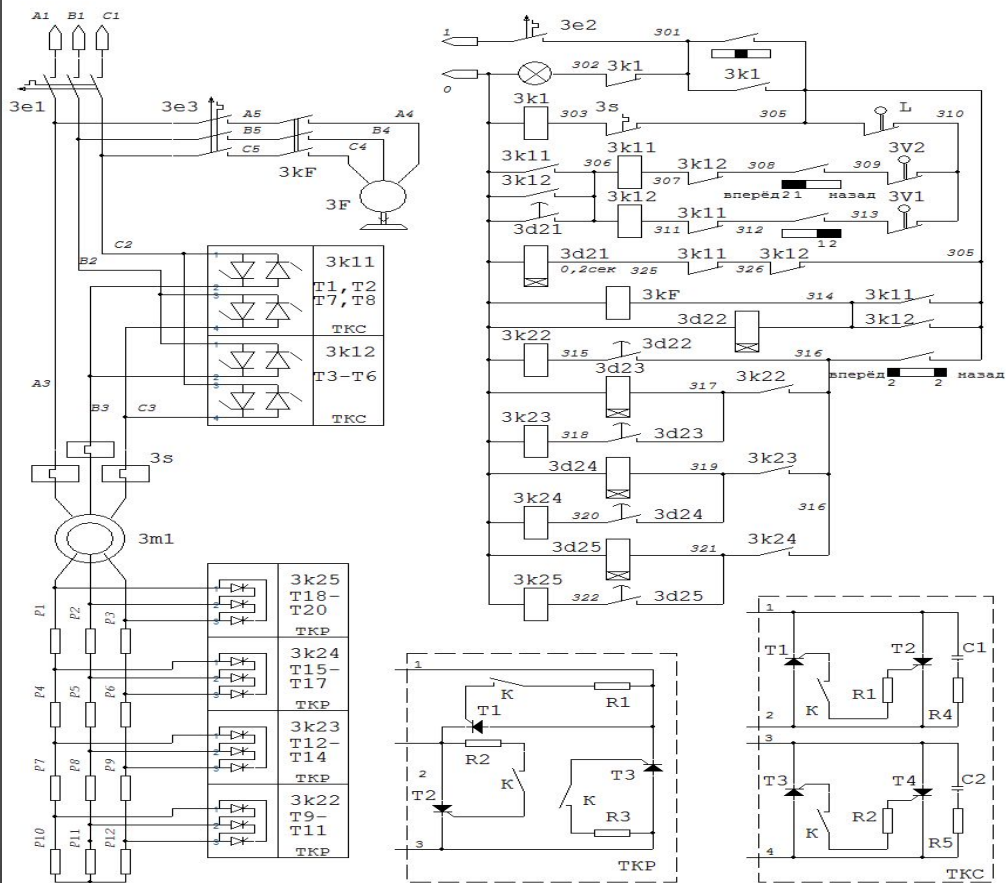


N поз	ТИП	Кол-во	Примечание
2d22- 2d25	СТ-3 В 220В	4	Реле времени включения роторных контакторов
2e1	АЕ 2046 63А	1	Автоматический выключатель силовой части
2e2	ВА47-29 1ф 10А	1	Автоматический выключатель цепи управления
2k0	Реле RE-407 220В	1	Контактор принудительного нулевого положения
2k11	ПМЛ-1160 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор поворота вправо
2k12	ПМЛ-1160 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор поворота влево
2k22- 2k26	ПМЛ-1160 220В	5	Роторные контакторы 1-4ступеней ускорения
2m1,2m2	НОРД 114-6ШЛ 23,5кВт 965об/мин ПВ-40% Iст=59А Iрот=120А Uрот=138В Mмакс=3,7Мном	2	Приводные двигатели механизма поворота
L2			Блокировка двери поворота
2Y			Блокировка круглой площадки
2H			Конечные выключатель ножного тормоза
2s	CDR8-65		Тепловое реле защиты двигателя
Состав тиристорных контакторов			
C1, C2	К-73-17 0,47-630В	4	Контакт соответствующего реле
К			
R1-R3	ПЭВ-10 220 Ом	16	
R4, R5	ПЭВ-10 100 Ом	4	
T1-T20	T161-160-10	20	

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	15.03.04.000000.679 СЭПЗ		
Разраб.	Черников А.А.				Лит	Лист	Листов
Пров.	Лукьянов А.Д.					1	1
Н.контр.	Христофорова				ДГТУ		
Утв.	Лукьянов А.Д.				Кафедра АПП		

Портальный кран "Ганц 5/6-30".
Схема электрическая принципиальная механизма поворота.

Электрическая принципиальная схема механизма вылета стрелы



N pos	ТИП	Кол-во	Примечание
3d21	СТ-3 в 220В	1	Реле блокировки противотока
3d22-3d25	СТ-3 в 220В	4	Реле времени включения роторных контакторов
3e1	АЕ2046 25А	1	Автоматический выключатель силовой части
3e2	ВА47-29 1ф 10А	1	Автоматический выключатель цепи управления
3e3	ВА47-29 3ф 10А	1	Автоматический выключатель гидротолкателя
3F		1	Тормозной гидротолкатель
3k0	Реле RE-407 220В	1	Контактор принудительного нулевого положения
3k11	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор уменьшения вылета стрелы
3k12	ПМЛ-1100 220В с ПКЛ-2204	1	Сетевой контактор увеличения вылета стрелы
3k22-3k25	ПМЛ-1100 220В	4	Роторные контакторы 1-4ступеней ускорения
3kF	ПМЛ-1100 220В	1	Сетевой контактор гидротолкателя
3m1	ХРЭШ-736-6ш 9,7кВт ПВ:40% Ммакс=3Мн 940об/мин Iст=24А Iрот=20А Uрот=325В	1	Приводной двигатель механизма стрелы
3V1,3V2			Конечный выключатель максимального и минимального вылета
L			ВК фиксатора в смазочном положении
3s	CDR8-32	1	Тепловое реле защиты двигателя
Состав тиристорных контакторов			
C1, C2	К73-17 0,47-630В	4	Контакт соответствующего реле
K			
R1-R3	ПЭВ-10 220 Ом	16	
R4, R5	ПЭВ-10 100 Ом	4	
T1-T20	T161-125-10	20	

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	15.03.04.000000.679 СЭП4	Лит	Лист	Листов
Разраб.		Черников А.А.						
Пров.		Лукьянов А.Д.						
Н.контр.		Христофорова						
Утв.		Лукьянов А.Д.						
Портальный кран "Ганц 5/6-30". Схема электрическая принципиальная механизма стрелы.						ДГТУ Кафедра АПП		

Иллюстрация процесса сборки тиристорных панелей на площадке ООО «ПСК-Ростов» в г.Ростов-на-Дону

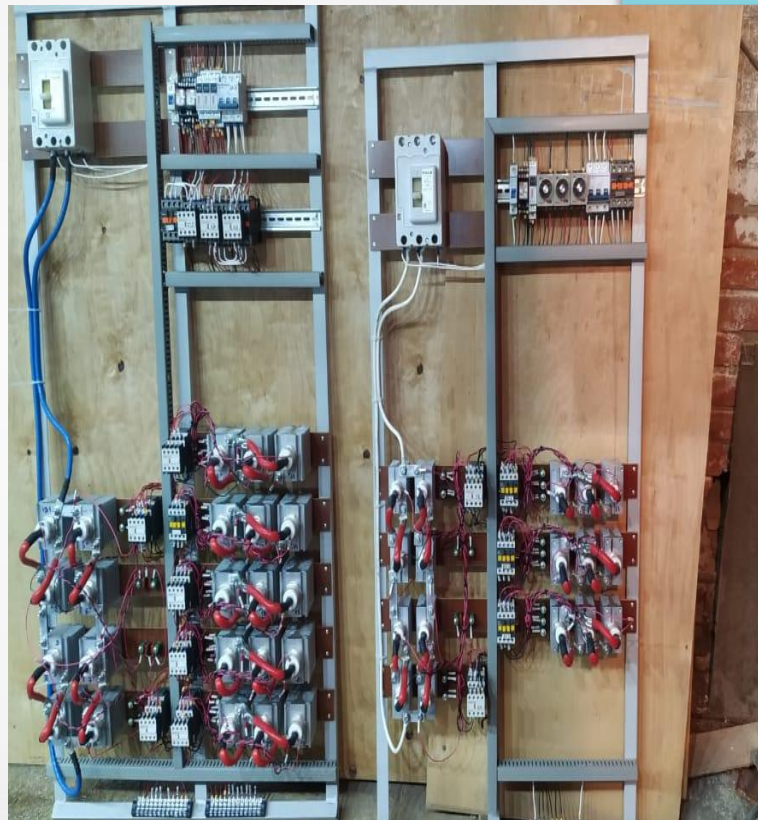
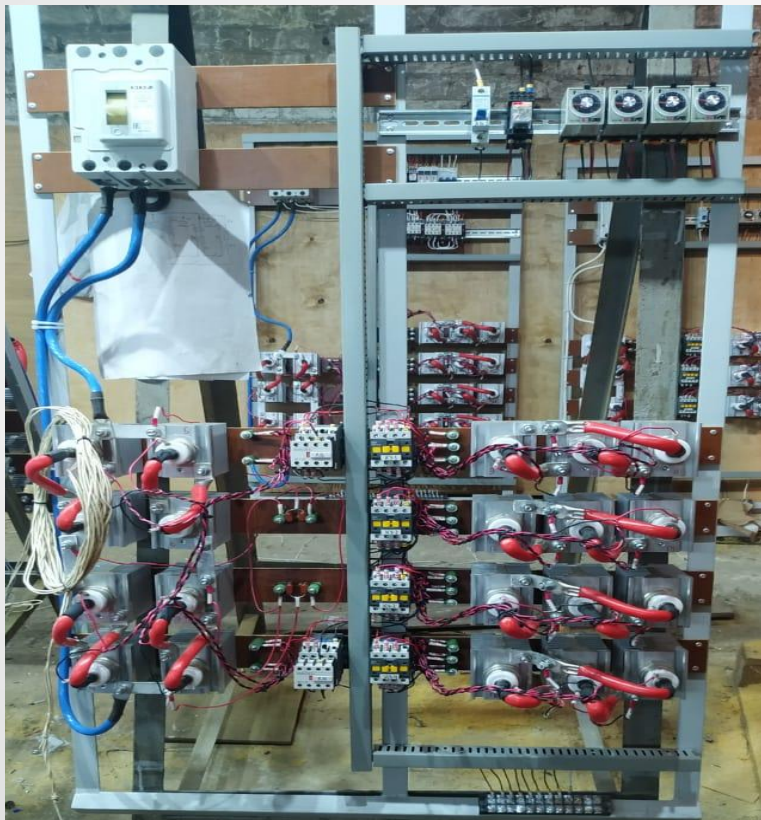
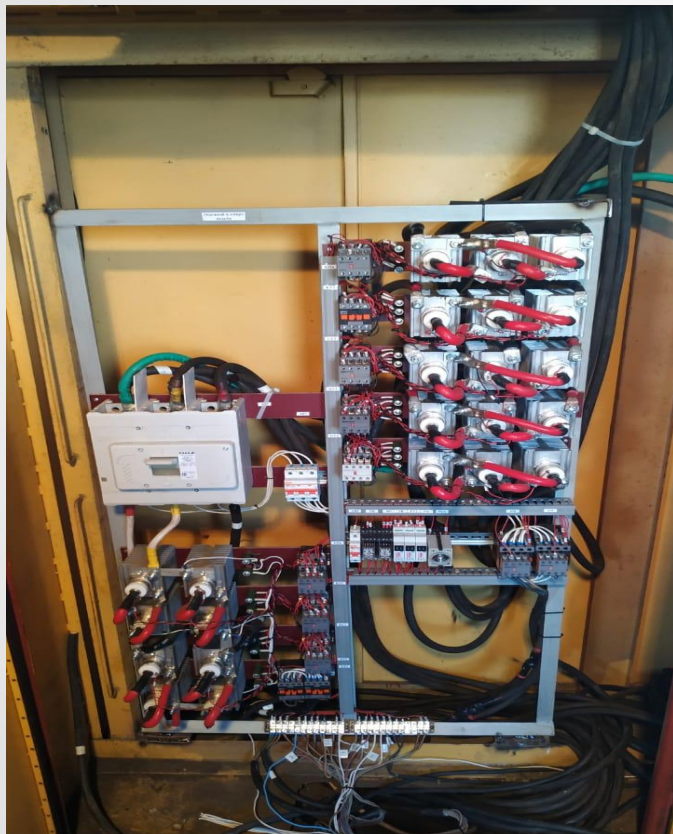


Иллюстрация процесса монтажа панелей в штатные шкафы на порталном кране «Ganz 5-6/30»



Заключение

Решение каждой из поставленных задач внесло свой вклад в достижение поставленной цели. В конечном итоге была разработана и применена на практике работоспособная система управления электроприводами портального крана «Ganz 5-6/30» на основе тиристорных регуляторов. Система обеспечивает плавный ход каждого механизма, снижает биения валов редукторов и их износ и повышает надежность работы электроприводов и является одним из актуальных видов модернизации СУЭП на подъемных сооружениях.



Спасибо за внимание!