

При обмеженому відхиленні  $\delta$  фактичної траєкторії системи від теоретичної показник ефективності її роботи повинен залишатися у межах, які визначаються  $\varepsilon$ .

Проведені дослідження дають змогу побудови такої технології управління виробникою системою, яка спирається на алгоритми підтримки роботи підприємства в умовах неповної інформації.

**УДК 629.42.016.2**

**D. C. Жалкін**

## ВИЗНАЧЕННЯ ТЯГОВИХ ВЛАСТИВОСТЕЙ ДИЗЕЛЬ-ПОЇЗДА ПРИ ГІБРИДИЗАЦІЇ ЙОГО СИЛОВОЇ УСТАНОВКИ

**D. Zhalkin**

### DETERMINATION OF THE TRACTION PROPERTIES OF THE DIESEL RAIL VEHICLES DURING THE HYBRIDIZATION OF THE POWER PLANT

Рух дизель-поїзда з комбінованою силовою установкою описується рівнянням балансу сил [4]

$$m \frac{dv}{dt} = F_k - W_k - B, \quad (1)$$

де  $m$  – маса дизель-поїзда, кг;

$v$  – швидкість руху дизель-поїзда, м/с;

$t$  – значення часу, с;

$F_k$  – сила тяги, кН;

$B$  – гальмівна сила, кН;

$W_k$  – повний опір руху, кН.

Потужність гібридної силової установки, яка використовується для утворення сили тяги  $F_k$ , кН

$$N_{\text{двз}} = \eta_{\text{двиг}} \cdot N_{\text{двиг}} + N_{\text{ел}}, \quad (2)$$

де  $N_{\text{двз}}$  – потужність дизеля тепловоза, кВт;  $E_3$  – енергія, що витрачається для заряджання накопичувача енергії, мДж.

При використанні додаткової потужності від накопичувача енергії під час розгону дизель-поїзда для забезпечення комфортності пасажирів пропонується ураховувати не тільки максимальне допустиме прискорення, але і максимально допустиме значення ривка  $j$  (*jerk*), м/с<sup>3</sup>,

$$j = \frac{\Delta v}{\Delta t^2} = \frac{v_f - v_i}{t_f^2 - t_i^2} = \frac{v_f - v_i}{t_f - t_i} \cdot \frac{1}{t_f + t_i}. \quad (3)$$

Введення обмежень на максимальні значення ривка (до 2-5 м/с<sup>3</sup>) забезпечує комфортні умови руху пасажирів при скороченні часу руху та витрат палива під час розгону дизель-поїзда.