

## КОМПЮТЪРНА ПРОГРАМА ЗА ТЯГОВИ ИЗЧИСЛЕНИЯ НА МНОГОБАРАБАННИ ЛЕНТОВИ ТРАНСПОРТЬОРИ С КРАЙНИ И МЕЖДИННИ ТОЧКИ НА ТОВАРЕНЕ

**Цветан Дамянов**

Минно-геоложки университет „Св. Иван Рилски“, 1700 София, e-mail: zld47@mgu.bg

**РЕЗЮМЕ:** На базата на теорията за формиране и разпределение на теглителната сила при дву- и трибарабанните системи на задвижване на лентовите транспортьори е създадена програмна система за изчисляване на лентови транспортьори с крайно и междинно разпределение на точките за натоварване. Програмният алгоритъм отчита както разпределението на теглителната сила между задвижващите барабани, така и ограниченията по сцепление с лентата. Работата на програмата е илюстрирана с числен пример за реален транспортьор, експлоатиран в условията на Мини „Марица изток“ ЕАД

COMPUTER PROGRAM FOR CALCULATING THE DRIVING FORCE OF MULTI-DRUM BELT CONVEYERS WITH FINAL AND INTERIM POINTS OF LOADING

*Tsvetan Damyanov*

*University of Mining and Geology "St. Ivan Rilski", 1700 Sofia, e-mail: zld47@mgu.bg*

**ABSTRACT.** A program system for calculating belt conveyors with final and interim distribution of the points of loading has been designed based on the theory for forming and distribution of the driving force of two- and three-drum systems for driving belt conveyors. The algorithm of the program considers the distribution of the driving force as well as the boundaries of adhesion with the belt. The work of the program has been shown by a numerical example of a real belt conveyor, operated at the "Maritsa East" Mines EAD.

### 1. Увод

В работата ще бъде представена компютърната програма TSLD-2008, която е разработена на базата на програмен алгоритъм, приложно ориентиран към мощните многодвигателни, високопроизводителни лентови транспортьори. В него се отчитат някои специфични особености на този тип механични системи, като разпределението на натоварването между задвижващите барабани [л.3, Дамянов], кинематичната схемата на задвижващата станция, възможностите за работа с различни сили на предварително опъване на лентата и на броя и разположението на точките за натоварване.

Програмната система позволява да се автоматизира и увеличи многократно производителността на изчислителните процеси, които могат да се извършват при контролни и преизчислителни процедури на ГТЛ системите, когато се осъществява реконструкция или цялостна рехабилитация.

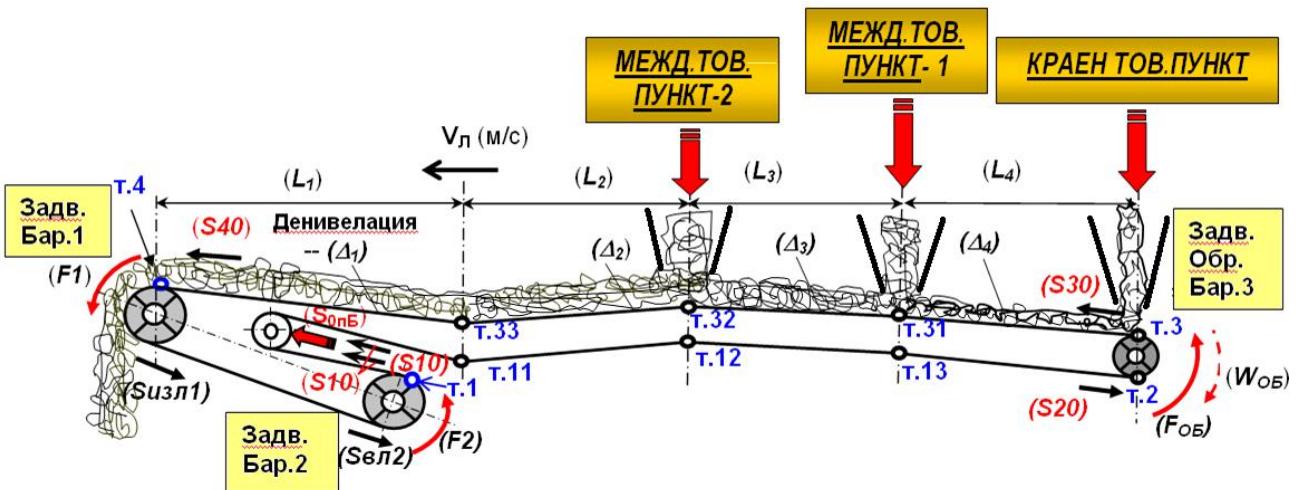
Използваната компютърната програма е създадена за провеждане на контролни изчисления на транспортьори с двувдигателна задвижваща система с цел получаване на техните основни технико-експлоатационни, силови и кинематични параметри. Програмата дава възможност да се определят силовите параметри (сили на опъване) във всички точки от контура на работния орган, консумираните

мощности от задвижващите барабани, специфичният енергоразход на транспортьора, като е възможно това да се става за различни характерни участъци от трасето без да отчита влиянието на еластично демпфиращите свойства на елементите в системата.

В конкретния случай програмата ще се използва за пресмятането на някой от основните параметри на примерен ГЛ транспортьор, необходими за параметриране на механо-математичния модел и за показване на възможностите за сравнителна оценка на получените резултати и тези от симулационното моделно компютърно изследване при различни режими на работа и натоварване.

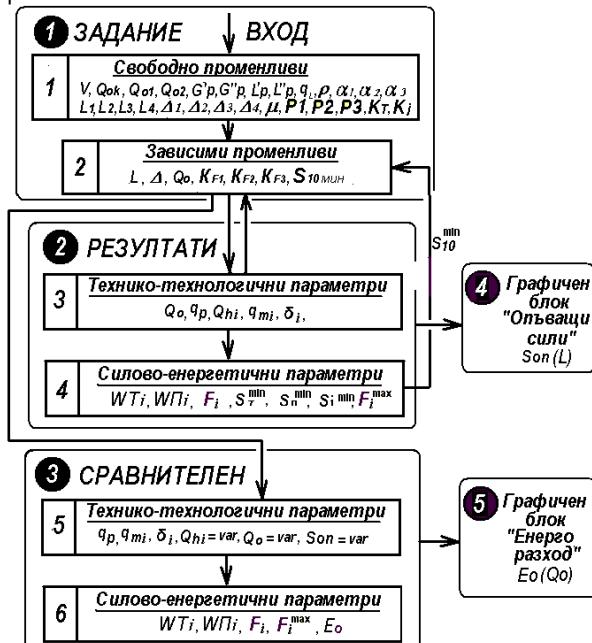
### 2. Структурни и функционални особености на програмния алгоритъм

Общият вид на транспортьор от описания тип е показан на фигура 1. Съгласно принципната схема могат да се параметрират от еди до три различни товаропотока в една крайна и две междинни точки на товарене и четири характерни участъка на трасето с различни дължини и наклони. Общата теглителна сила за движение на лентата се формира от два задвижващи барабана на двигателно-опъвателната станция и един задвижващ обръщателен барабан.



Фиг. 1 Принципна схема на лентов транспортьор с трибарабанно задвижване и два междинни пункта за натоварване.

На фигура 2 е показана блоковата схема, която пояснява структурата на програмния алгоритъм, функциите на отделните модули и блокове на програмата и каналите за връзка.



Фиг. 2 Блокова схема на програмния алгоритъм

Описанието и изясняването на функциите на отделните структурно-функционални елементи ще бъде направено на базата на алгоритъма от фигура 2 и на програмните прозорци на отделните модули от фигура 3 и фигура 4.

#### Градивни модули:

Програмата е развита във файлов формат на Microsoft Excel чрез следните четири модула:

- Входящ модул „Задание“ - ред 1 – 36, фиг.3;
- Модул „Резултати“ ред 1 – 92, фиг.4;
- Модул „Сравнителен“;
- Графични блокове „Диаграми“ – Опъвателни сили - фиг.5 и Специфичен енергоразход - фиг.6;

#### Аритметично-логически особености на програмния алгоритъм

1. Работното разпределение на двигателните мощности между задвижващите барабани става съобразно

фактора на разпределение на инсталираните мощности. Отчита се условието, че този машинен агрегат работи като многодвигателна система, при която всички двигатели са куплирани към общ вал [1], [2];

2. Денивелацията се определя като разлика в котите на крайната точка 4 и началната точка 3 по посока на движението на лентата според профила на трасето на транспортьора от схемата;

3. Разпределението на тангенциалните теглителни сили, създавани от задвижващите барабани е различно и алгоритъмът на програмата отчита, както влиянието на инсталираната двигателна мощност на отделните барабани, така и загубите от триене и огъване при преминаването на лентата около съответния задвижващ или опъвателен барабан [3];

4. Повишеното натоварване от действие на инерционните сили и моменти при пусковия режим спрямо стационарен са отчетени в съответствие с нормите на DIN 22101 [4];

5. Оценката на специфичния разход на електроенергия е извършен според нормите на DIN 22101 в абсолютни единици –  $E_0 = f(Q_0)$ , [ kWh / t km ]

6. С цел гарантирането на достатъчен запас от теглителна сила на задвижващите барабани, както в стационарен така и в пусков режим програмният алгоритъм и методиката за изчисление са базирани върху завишени стойности (горните гранични) на коефициента на съпротивление при движение;

#### Функционални особености:

- Модул „Задание“ дава възможност за параметриране на всички необходими изходни променливи свързани с характеристиките на трасето, двигателните мощности на отделните барабани, геометрични параметри на същите барабани, физикомеханични характеристики на материала, силат на опъване от опъвателния барабан и др. Характерна особеност на този модул е, че позволява диференцирано задаване на параметрите (дължина и наклон) на различните характерни участъци от трасето, които за програмата са три. Предвидени са защитни блокиращи функции срещу грешно въведени стойности.

- Модул „Резултати“ представя таблично получените крайни резултати за три работни режима – стационарен, пусков при една и съща стойност на силата на опъвателния барабан и пусков с 30% повишена

стойност на силата на опъване. При нарушаване на ограничението по сцепление между лентата и някой от задвижващите барабани, което е предпоставка за припъзване и авариен режим, програмата извежда съобщение в клетка на активния фрикционен ъгъл на съответния барабан. Такова паралелно представяне на резултатите позволява много бързо да се направи сравнителна оценка на стационарния и

пусков режим при дадените входящи параметри.

- Чрез модула „Диаграми-Енергоразход“ се визуализира графично функцията относителен енергоразход от обемна производителност  $E_0 = f(Q_0)$ , която позволява да се извършват анализи и направят много важни изводи относно влиянието на различни фактори върху енергийната ефективност на различните технико-сравнителна оценка на стационарния и

№	ГТЛ 1301	ПАРАМЕТРИ	Мярка	Стой- ност	КОНТРОЛ
1	$L$	Обща дължина	м	1470	
2	$\Delta$	Денивелация м/у крайните точки	м	35,00	
3	$V$	Скорост на движение	м/с	5,74	OK
4	$Q_{ox}$	Обемна производителност на краен ТП	$m^3/h$	4000	OK
5	$Q_{o1}$	Обемна производителност на между.ТП1	$m^3/h$	0	OK
6	$Q_{o2}$	Обемна производителност на между.ТП2	$m^3/h$	0	OK
7	$Q_o$	Обща обемна производителност на ГТЛ	$m^3/h$	4000	
8	$\rho$	Плътност на материала	$t/m^3$	1,28	OK
9	$G'p$	Тегло на върт. част от горна ролка	Н	1020	OK
10	$I'p$	Горно междуоролково разстояние	м	1,20	OK
11	$G''p$	Тегло на върт. част от долната ролка	Н	820	OK
12	$I''p$	Долно междуоролково разстояние	м	6,00	OK
13	$g_L$	Линейно тегло на лентата	$N/m$	1070	OK
14	$w'_o$	Коеф. съпр. при движ. гор. клон	-	0,030	OK
15	$w''_o$	Коеф. съпр. при движ. дол. клон	-	0,030	OK
16	$\alpha_1$	Ъгъл на обхват на I з. бар.	градус	167	OK
17	$\alpha_2$	Ъгъл на обхват на II з. бар.	градус	185	OK
18	$\alpha_3$	Ъгъл на обхват на III з. бар.	градус	180	OK
19	$\mu$	Коеф. триене - (задв. бар.-лента)	-	0,33	OK
20	$P_1$	Инсталирана мощност на I з. бар.	квт	2000	OK
21	$P_2$	Инсталирана мощност на II з. бар.	квт	1000	OK
22	$P_3$	Инсталирана мощност на III обр. з. бар.	квт	1000	OK
23	$\Delta_1$	Денивелация на I характерен у-к(L1)	м	5	
24	$\Delta_2$	Денивелация на II характерен у-к(L2)	м	15	
25	$\Delta_3$	Денивелация на III характерен у-к(L3)	м	15	
26	$\Delta_4$	Денивелация на IV характерен у-к(L4)	м	0	
27	$L_1$	Дължина на I характерен у-к(L1)	м	30	OK
28	$L_2$	Дължина на II характерен у-к(L2)	м	480	OK
29	$L_3$	Дължина на III характерен у-к(L3)	м	480	OK
30	$L_4$	Дължина на IV характерен у-к(L4)	м	480	OK
31	$S_{10 \text{ мин}}$	Минимална опъваща сила на лентата	Н	114 352	
32	$K_T$	Коефициент на резерв от тегл сила	-	1,00	
33	$K_i$	Динамичен фактор при потегляне	-	1,3	OK
34	$K_{F1}$	Фактор на разпределение на мощността на I з. бар	-	0,500	
35	$K_{F2}$	Фактор на разпределение на мощността на II з. бар	-	0,250	
36	$K_{F3}$	Фактор на разпределение на мощността на III з. бар	-	0,250	

Фиг. 3 Текстов прозорец на входящ модул „Задание“

експлоатационни варианти като:

- Схема на разпределение на инсталлираната мощност към задвижващите барабани;
- Брой на задвижващите барабани;
- Сила на опъване на лентата;
- Модул „Сравнителен“ систематизира крайните изчислителни резултати на програмата, които се получават при вариране на променливата  $Q_o$  – обемна производителност с различни стойности. Това е възможно, тъй като в модула има свободни клетки (функционално несвързани с модул Задание) т.е. отключени клетките от

ред 4 в програмния код. С функциите на този модул са разширени в много голяма степен възможностите на програмата за провеждане на изследвания с многофакторни анализи и получаване на оптимизационни решения както по отношение на инсталлираните двигателни мощности, силата създавана от опъвателния барабан, а така също и на възможната най-голяма производителност. На фигура 2 е показан входящият модул на програмата, от който се параметрират всички променливи входни величини, както електро-механични параметри така и параметри на трасето в план и профил.

На следващата фигура 3 са показани в табличен вид резултатите от работата на изчислителния модул на програмата, които съдържат всички основни силови, кинематични и електро-механични параметри в различни

характерни точки на транспортьора. Тези стойности са получени за реални входни величини на транспортьор с дължина 1470 м, производителност 4000м<sup>3</sup>/ч и денивелация - 35 м и ще бъдат използвани по-нататък.

	<b>Еди- ница</b>	<b>Параметри</b>	<b>Мярка</b>	<b>Устано- вен</b>	<b>Пусков</b>	<b>Пусков с 130%</b>
1	$L$	Дължина на трасето	$m$	1 470	1 470	1 470
2	$V$	Скорост на движение на лентата	$m/s$	5,74	5,74	5,74
3	$Q_{ok}$	Обемна производителност на краен ТП	$m^3/h$	4 000	4 000	4 000
4	$Q_{o1}$	Обемна производителност на между.ТП1	$m^3/h$	0	0	0
5	$Q_{o2}$	Обемна производителност на между.ТП2	$m^3/h$	0	0	0
6	$Q_0$	Обемна производителност на Г.ТП	$m^3/h$	4 000	4 000	4 000
7	$\rho$	Плотност на материала	$kg/m^3$	1,28	1,28	1,28
8	$\delta_{cr}$	Среден ъгъл на наклон на трасето	$grad$	1,36	1,36	1,36
9	$C_p$	Тегло на горна ролка	$N$	1 020	1 020	1 020
10	$\gamma_p$	Горно между ролка-разстояние	$m$	1,20	1,20	1,20
11	$q_p$	Линейно тегло на горна ролка	$N/m$	850	850	850
12	$C'p$	Тегло на долната ролка	$N$	820	820	820
13	$\gamma_p$	Долно между ролка-разстояние	$m$	6,00	6,00	6,00
14	$q''p$	Линейно тегло на долната ролка	$N/m$	136,67	136,67	136,67
15		Коеф. на редукц при наклон тран		1	1	1
16	$Q_{h\_k}$	Масова производ. на краен ТП	$kg$	5 043	5 043	5 043
17	$Q_{h1}$	Масова производ. на между.ТП1	$kg$	0	0	0
18	$Q_{h2}$	Масова производ. на между.ТП2	$kg$	0	0	0
19	$Q_h$	Обща масова производителност на Г.ТП	$kg$	5 043	5 043	5 043
20	$q_{w\_k}$	Линейно тегло на товара от краен ТП	$N/m$	2 394	2 394	2 394
21	$q_{w1}$	Лин. тегло. на тов. от кр.ТП + между.ТП1	$N/m$	2 394	2 394	2 394
22	$q_{w2}$	Лин. тегло. на тов. от кр.ТП + между.ТП1+ТП2	$N/m$	2 394	2 394	2 394
23	$q_L$	Линейно тегло на лентата	$N/m$	1 070	1 070	1 070
24	$wT0$	Коеф. съпр. при движ. гор.клон	-	0,030	0,030	0,030
25	$\delta_1$	Ъгъл на наклон на I харкт. уч.(L1)	$grad$	9,431	9,431	9,431
26	$\delta_2$	Ъгъл на наклон на II харкт. уч.(L2)	$grad$	1,790	1,790	1,790
27	$\delta_3$	Ъгъл на наклон на III харкт. уч.(L3)	$grad$	1,790	1,790	1,790
28	$\delta_4$	Ъгъл на наклон на IV харкт. уч.(L4)	$grad$	0,000	0,000	0,000
29	$L_1$	Дължина на I харктерен у-к(L1)	$m$	30	30	30
30	$L_2$	Дължина на II харктерен у-к (L1)	$m$	480	480	480
31	$L_3$	Дължина на III харктерен у-к (L1)	$m$	480	480	480
32	$L_4$	Дължина на IV харктерен у-к (L4)	$m$	480	480	480
33	$WT1$	Съпр. на гор. кл. от I хар.уч.(L1)	$N$	20 921	27 198	27 198
34	$WT2$	Съпр.на гор. кл. от. II хар.уч.(L2)	$N$	114 019	148 224	148 224
35	$WT3$	Съпр.на гор. кл. от III хар.уч.(L3)	$N$	114 019	148 224	148 224
36	$WT4$	Съпр.на гор. кл. от IV хар.уч.(L4)	$N$	62 137	80 779	80 779
37	$WT$	Съпр.при движ.гор.клон- общо	$N$	311 096	404 425	404 425
39	$wP0$	Коеф. съпр. при движ. на дол.кл.	-	0,030	0,030	0,030
40	$WT1$	Съпр.при дв.на дол.кл.I хар.уч.(L1)	$N$	-4 200	-2 940	-2 940
41	$WT2$	Съпр.при дв.на дол.кл.II хар.уч.(L2)	$N$	1 337	1 738	1 738
42	$WT3$	Съпр.при дв.на дол.кл.III хар.уч.(L3)	$N$	1 337	1 738	1 738
43	$WT4$	Съпр.при дв.на дол.кл.IV хар.уч.(L4)	$N$	17 380	22 594	22 594
44	$WT$	Съпр.при дв.на дол.кл.(празен)-общо	$N$	15 854	23 130	23 130
46	$K1$	Коеф.на съпр. на обр.и оп.бар.	-	0,040	0,040	0,040
47	$\alpha_s$	Ъгъл на обхват на обр. бар. (III з.б.)	$grad$	180	180	180
48	$W_{op}$	Съпр. на опъвателен барабан	$N$	9 148	11 786	11 786
50	$\alpha_s$	Ъгъл на обхват на I з. бар.	$grad$	167	167	167
51	$\alpha_z$	Ъгъл на обхват на II з. бар.	$grad$	185	185	185
52	$\alpha_o$	Ъгъл на обхват на III з. бар.	$grad$	180	180	180
53	$\mu$	Коеф. на триене -(зад.бар.-лента)		0,33	0,33	0,33
54	$Kf1$	Максимален тягов фактор на I з. бар.		2,62	2,62	2,62
55	$Kf2$	Максимален тягов фактор на II з. бар.		2,90	2,90	2,90

56	K73	Максимален тягов фактор на III з. бар.		2,82	2,82	2,82
58		Миним. опъваша сила по сцепл. на Бар.3 Son3		114 352	147 319	147 319
59		Миним. опъваша сила по сцепл. на Бар.2 Son2		47 302	61 857	61 857
60		Миним. опъваша сила по сцепл. на Бар.1 Son1		38 378	50 188	50 188
61		Коефициент на резерв от тегл. сила		1,00	1,00	1,00
62	S10	Сила на опъване на лентата в т.1	N	114 352	147 319	147 319
63	S20	Сила на опъване на лентата в т.2	N	139 354	182 234	182 234
64		Граница по провисване на празния лентата	N	32 100	32 100	32 100
65	S30	Сила на опъване на лентата в т.3	N	53 219	69 595	69 595
66		Граница по провисване на товарарена лента	N	20 785	20 785	20 785
67	S31	Сила на опъване на лентата в т.31	N	115 356	150 373	150 373
68	S32	Сила на опъване на лентата в т.32	N	229 375	298 597	298 597
69	S33	Сила на опъване на лентата в т.33	N	343 393	446 822	446 822
70	S40	Сила на опъване на лентата в т.4	N	364 315	474 019	474 019
71	W31	Съпр. на I задв. барабан	N	21 859	28 441	28 441
72	W32	Съпр. на II задв. барабан	N	12 745	16 489	16 489
73	W05	Съпр. на обръщ. бар. (III задв. бар)	N	8 361	10 934	10 934
74	F0	Сум.тангенц.тегл.сила (I+II+III задв. бар)	N	359 645	470 310	470 310
75	F2	Тангенц.тегл. сила на II задв. барабан	N	89 911	117 578	117 578
76	F1_max	Граница по сцепл.тегл. с. на II задв. бар.	N	217 359	280 022	280 022
77	a20	Активен ъгъл на II задв. бар.	grad	101	102	102
78	Sail2	Тегл.слизаща.сила на II задв.барабан	N	204 263	264 896	264 896
79	F3	Тангенц.тегл. сила на I задв.барабан	N	179 822	235 155	235 155
80	F1_min	Границ. по сцепл.тегл. с. на I задв. бар.	N	329 938	427 876	427 876
81	a10	Активен ъгъл на I задв. бар.	grad	100	101	101
82	Sail1	Тегл.излизаша.сила I задв.барабан	N	204 263	264 896	264 896
83	F3	Тангенц.тегл. сила на III задв. барабан	N	89 911	117 578	117 578
84	F1_min	Границ. по сцепл.тегл. с. на III задв. б.	N	96 778	126 557	126 557
85	a11	Активен ъгъл на III задв. бар.	grad	167,13	167,13	167,13
86	No	Обща задвижваща мощност	kW	2 501	3 267	3 267
87	M1	Мощност на I задв.барабан	kW	1 250	1 634	1 634
88		Ограничение по мощност на I задв.барабан	kW	1 880	1 880	1 880
89	M2	Мощност на II задв. барабан	kW	625	817	817
90		Ограничение по мощност на II задв. барабан	kW	940	940	940
91	M3	Мощност на обр. бар. (III задв.бар.)	kW	625	817	817
92		Ограничение по мощност на обр. бар. (III зад.б.)	kW	940	940	940
92	Eo	Относителен енергоразход	kWh/km	0,337	0,441	0,441

Фиг. 4 Текстов прозорец на модул „Резултати“

Характерно за входящия модул е наличието на група клетки (3-6, 8-30 и 32-33 – фиг. 3), в които могат да се дефинират геометрични, физико-механични, технически и технологични параметри. Контролът за достоверност на стойностите се осъществява с логически функции, които извеждат в колоната „контрол“ съобщение за грешка при невалидна стойност. В същия модул на ред 31 се връща изчислената стойност на минималната гранична опъваша сила в лентата според условието за сцепление със задвижващите барабани.

В табличен вид на фигура 4 са представени всички изчислени стойности на следните величини:

- Минимални гранични стойности на начално опъване на лентата по ограничението за сцепление на трите задвижващи барабана – ред 58-60 фиг. 4 ;
- Силите на опъване за характерните точки от контура на лентата – ред 58-60 фиг. 4 ;
- Минимални гранични стойности за допустимо провисване на лентата от товарния и празен клон – ред 64 и 66, фиг. 4 ;
- Тангенциалните теглителни сили и техните максимални гранични стойности на трите задвижващи барабана по ограничението за сцепление с лентата – ред 75, 76, 79, 80, 83 и 84, фиг. 4 ;

• Общата и на отделните двигатели консумирана механична задвижваща мощност, както и ограничението по инсталирания мощност – ред 86 - 92, фиг. 4 ;

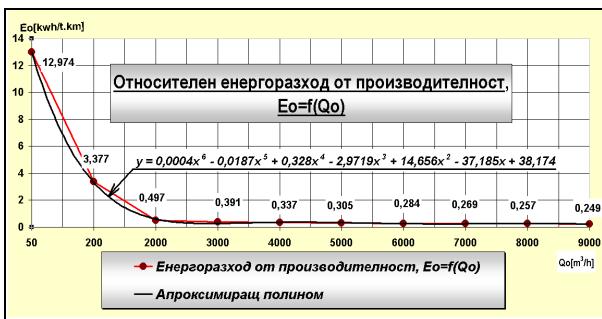
• Относителен енергоразход – ред 93, фиг. 4 ; Характерно за този модул е, че той извършва всички изчисления за стационарен режим и пусков с неизменна сила на опъване и пусков с 30% увеличена опъваша сила.

### 3. Резултати от приложението на програмата за пресмятане на числен пример с параметри на транспортър ГТЛ 1301 – Мини „Марица изток“ ЕАД .

В числения пример са въведени техническите параметри на един от най-мощните трибарабани транпортъри при реален часов товаропоток в крайната точка на товарарване  $Q_0 = 4000 \text{ m}^3/\text{h}$  и схема на инсталиранията мощност (2 Мвт/1 Мвт/ 1 Мвт). За тези параметри е получена минимална сила на опъване на лентата в т.10 (фиг.1)  $S_{10} = 114 \text{ kN}$ , за която програмата е изчислила силите на опъване за характерните точки от контура на лентата и представила графично диаграмата за установлен и пусков режим на фигура 5.



Фиг. 5 Диаграма на силите на опъване в лентата за характерните точки от контура при стационарен и пусков режими.



Фиг. 6 Диаграма на специфичния енергоразход във функция от товаропотока.

По подобен начин е построена чрез графичния блок „Енергоразход“ и диаграмата на изменение на специфичния енергоразход от товаропотока –  $E_o = f(Q_o)$ , показана на фигура 6. При намаляване на товаропотока под 2000  $m^3/h$  се наблюдава много стръмно нарастване на специфичния енергоразход за условията, при които работи транспортьор ГТЛ 1301.

*Препоръчана за публикуване от кат. „Механизация на мините“, МЕМФ*

#### 4. Заключение

Създадената програма за тягови изчисления на многобарабанни лентови транспортьори с крайни и междинни точки на товарене притежава многофункционални възможности, които позволяват да се извършват автоматизирани изчисления на технико-експлоатационните и силови параметри както при проектиране на нови, така и при реконструиране на съществуващи системи.

Могат да бъдат направени следните изводи:

- Програмният алгоритъм позволява да се варираят основните параметри и да се решават аналитично задачи за минимизиране на специфичния енергоразход и силата на опъване в лентовия работен орган;

- На базата на резултатите получени чрез модулите „Резултати“ и „Сравнителен“ е възможно графично представяне и на други функции, различни от показаните на фиг.5 и фиг.6.

#### Литература

- Дамянов, Ц.Л. и др. Експериментално изследване и анализ на технико – експлоатационното състояние на ГЛТ 2250 №2 на рудник „Трояново -1“ за условията на „Мини Марица Изток“ ЕАД, Отчет по дог. 1905 на НИС – МГУ и Мини „Марица Изток“ ЕАД, 2008 г.
- Дамянов Ц., Относно разпределението на мощностите между задвижващите барабани при двубарабанните лентови транспортьори, МГУ "Св. Иван Рилски", Годишник, том 49, свитък III, Механизация, електрификация и автоматизация на мините, София 2006, стр. 38-42
- Дъяков В.А., Шахмейстер Л.Г.. Дмитриев В.Г., Ленточные конвейеры в горной промышленности, М. Недра, 1982
- DIN 22101 Entwurf, Gurtförderer für Schüttgut Grundlagen fuer die Berechnung und Auslegung, August 20C Weissdruck, August 2002.