

Винахід належить до систем автоматичного керування, які містять елементи, що мають нелінійність типу "зона нечутливості", зокрема до електрогідравлічних слідкувальних приводів, в яких використовуються золотники з позитивним перекриттям, і може бути використаний в приводах верстатів, пресів та іншого устаткування. Електрогідравлічний слідкувальний привід містить електричний суматор, установлений на вході, підсилювач потужності 3, з виходом якого з'єднаний виконавчий механізм 4, що містить електрогідравлічний підсилювач 5 з нелінійністю "зона нечутливості" і об'єкт руху 6, а також лінія зворотного зв'язку, що містить датчик 7 зворотного зв'язку за положенням об'єкта руху. Згідно з винаходом, електрогідравлічний слідкувальний привід містить підсилювач електронний 2 з нелінійністю типу "насичення", який установлений в лінії основного контуру, що з'єднує між собою електричний суматор 1 з підсилювачем потужності 3, і додатковий електричний суматор 8, який установлений в лінії зворотного зв'язку, причому вихід датчика 7 зворотного зв'язку за положенням об'єкта руху і вихід підсилювача електронного 2 з нелінійністю типу "насичення" з'єднані з входами додаткового суматора 8, а вихід додаткового суматора з'єднаний з входом електричного суматора 1. Пристрій в автоматичному режимі роботи дозволяє нівелювати існуючу нелінійність і, тим самим, поліпшити коригуючу здатність електрогідравлічного слідкувального приводу, підвищити його чутливість і точність роботи в широкому діапазоні регульованих значень, а також розширити функціональні можливості цього приводу.