

**Владимирский филиал федерального государственного бюджетного
образовательного учреждения высшего образования
«ВЕРХНЕВОЛЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРОБИОТЕХНОЛО-
ГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»**

УТВЕРЖДЕНА

проректор по образовательной
деятельности и воспитательной
работе _____ А.Л.Тарасов

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

«Электропривод и электрооборудование»

Направление подготовки / специальность	35.03.06 Агроинженерия
Направленность(и) (профиль(и))	Технические системы в агробизнесе
Уровень образовательной программы	Бакалавриат
Форма(ы) обучения	Очная, заочная, очно-заочная
Трудоемкость дисциплины, ЗЕТ	4
Трудоемкость дисциплины, час.	144

Иваново 2024

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины формирование у обучающихся системы знаний и практических навыков, необходимых для решения задач, связанных с работой электро-привода и электрооборудования машин и установок.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

В соответствии с учебным планом дисциплина относится к

обязательной части

Статус дисциплины

базовая

Обеспечивающие (предшествующие) дисциплины, практики

Физика, математика, химия, теория механизмов и машин, электротехника, Детали машин, основы конструирования и подъемно-транспортные машины

Обеспечиваемые (последующие) дисциплины, практики

Робототехнические системы в агроинженерии, технические системы в животноводстве

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (ХАРАКТЕРИСТИКА ФОРМИРОВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИЙ)

Шифр и наименование компетенции	Индикатор(ы) достижения компетенции / планируемые результаты обучения	Номер(а) раздела(ов) дисциплины (модуля), отвечающего(их) за формирование данного(ых) индикатора(ов) достижения компетенции
ОПК-1. Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий	ОПК-1.1. Демонстрирует знание основных законов математических, естественнонаучных и общепрофессиональных дисциплин, необходимых для решения типовых задач в области агроинженерии ОПК-1.2. Использует знания основных законов математических и естественных наук для решения стандартных задач в агроинженерии	1 - 10
ОПК-5. Способен участвовать в проведении экспериментальных исследований в профессиональной деятельности	ОПК-5.1. Под руководством специалиста более высокой квалификации участвует в проведении экспериментальных исследований в области агроинженерии ОПК-5.2. Использует классические и современные методы исследования в агроинженерии	1 - 10

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

4.1. Содержание дисциплины (модуля)

4.1.1. Очная форма:

№ п/п	Темы занятий	Виды учебных занятий и трудоемкость, час.				Контроль знаний	Применяемые активные и интерактивные технологии обучения
		лекции	практические (семинарские)	лабораторные	самостоятельная работа		
1	2	3	4	5	6	7	8
1	Введение. Роль автоматизированного электропривода и электрооборудования машин в повышении эффективности производства и обеспечении качества продукции	2	-	-	8	УО,Э	
2	Определение понятия «Электропривод». Структурная схема электропривода. Классификация электроприводов. Механические характеристики рабочих машин и электродвигателей, их классификация	2	2	-	8	УО, ВЛР,Т,Э	
3	Эл. двигатели постоянного и переменного тока и области их применения. Электромеханические свойства электродвигателей (механические характеристики, пуск, торможение). Регулирование угловой скорости электропривода.	2	2	2	10	УО, ВЛР,Э	
4	Динамика электропривода. Переходные процессы в электроприводах.	2	-	-	10	УО, ВЛР,Э	
5	Нагрев и охлаждение электродвигателей. Нагрузочные диаграммы. Режимы работы электродвигателей. Выбор установленной мощности электропривода из условий допустимого нагрева при работе в различных условиях.	4	2	4	8	УО, ВЛР,Т, Э	
6	Электропривод систем водоснабжения, микроклимата. Электропривод машин и установок для приготовления и раздачи кормов, уборки навоза, доения, первичной переработки молока, послеуборочной обработки зерна. Электропривод машин и механизмов ремонтных мастерских.	4	2	2	10	УО, ВЛР,Э	
7	Осветительное электрооборудование. Электрические источники оптического излучения, их классификация. Выбор и проектирование систем освещения.	2	-	2	8	УО, ВЛР,Э	
1	2	3	4	5	6	7	8
8	Электронагревательное оборудование,	2	2	-		УО,	

	классификация электронагревательных установок по способу нагрева и теплопередачи. Их свойства и области применения.				10	ВЛР,Э	
9	Тепловой расчёт мощности нагревательных установок. Типовые электронагревательные установки в с/х производстве. Выбор аппаратуры защиты и управления.	2	2	2	10	УО, ВЛР,Э	
10	Электротехнологическое оборудование. Классификация электротехнологического оборудования по способу преобразования электроэнергии в твёрдом теле, жидкости, газе и плазме. Электронно-ионная обработка электрическим током, ультразвуковая и магнитная обработка материалов. Электроимпульсная техника.	4	-	2	10	УО, ВЛР,Э	
Итого:		26	12	14	92		

* Указывается форма контроля. Например: УО – устный опрос, КЛ – конспект лекции, КР – контрольная работа, ВЛР – выполнение лабораторной работы, ВПР – выполнение практической работы, К – коллоквиум, Т – тестирование, Р – реферат, Д – доклад, ЗКР – защита курсовой работы, ЗКП – защита курсового проекта, Э – экзамен, З – зачет.

4.1.2. Заочная форма:

№ п/п	Темы занятий	Виды учебных занятий и трудоемкость, час.				Контроль знаний	Применяемые активные и интерактивные технологии обучения
		лекции	практические (семинарские)	лабораторные	самостоятельная работа		
1	2	3	4	5	6	7	8
1	Введение. Роль автоматизированного электропривода и электрооборудования машин в повышении эффективности производства и обеспечении качества продукции	-	-	-	14	УО,Э	
2	Определение понятия «Электропривод». Структурная схема электропривода. Классификация электроприводов. Механические характеристики рабочих машин и электродвигателей, их классификация	2	2	-	12	УО,Т, ВЛР, КР, Э	
3	Эл. двигатели постоянного и переменного тока и области их применения. Электромеханические свойства электродвигателей (механические характеристики, пуск, торможение). Регулирование угловой скорости электропривода.	2	2	2	14	УО, ВЛР, КР, Э	
1	2	3	4	5	6	7	8
4	Динамика электропривода. Переход-	-	-	-	12	УО,	

	ные процессы в электроприводах.					ВЛР, КР, Э	
5	Нагрев и охлаждение электродвигателей. Нагрузочные диаграммы. Режимы работы электродвигателей. Выбор установленной мощности электропривода из условий допустимого нагрева при работе в различных условиях.	2	-	-	12	УО,Т, ВЛР, КР, Э	
6	Электропривод систем водоснабжения, микроклимата. Электропривод машин и установок для приготовления и раздачи кормов, уборки навоза, доения, первичной переработки молока, послеуборочной обработки зерна. Электропривод машин и механизмов ремонтных мастерских.	-	-	2	14	УО, ВЛР, КР, Э	
7	Осветительное электрооборудование. Электрические источники оптического излучения, их классификация. Выбор и проектирование систем освещения.	-	-	-	12	УО, ВЛР, КР, Э	
8	Электронагревательное оборудование, классификация электронагревательных установок по способу нагрева и теплопередачи. Их свойства и области применения.	-	-	-	12	УО, ВЛР, КР, Э	
9	Тепловой расчёт мощности нагревательных установок. Типовые электронагревательные установки в с/х производстве. Выбор аппаратуры защиты и управления.	-	-	-	14	УО, ВЛР, КР, Э	
10	Электротехнологическое оборудование. Классификация электротехнологического оборудования по способу преобразования электроэнергии в твёрдом теле, жидкости, газе и плазме. Электронно-ионная обработка электрическим током, ультразвуковая и магнитная обработка материалов. Электроимпульсная техника.	2	-	-	12	УО, ВЛР, КР, Э	
	Итого:	8	4	4	128		

4.1.3. Очно-заочная форма:

№ п/п	Темы занятий	Виды учебных занятий и трудоемкость, час.				Контроль знаний	Применяемые активные и интерактивные технологии обучения
		лекции	практические (семинарские)	лабораторные	самостоятельная работа		
1	2	3	4	5	6	7	8
1	Введение. Роль автоматизированного электропривода и электрооборудования машин в повышении эффективности производства и обеспечении качества продукции	1	-	-	12	УО,Э	
2	Определение понятия «Электропривод». Структурная схема электропривода. Классификация электроприводов. Механические характеристики рабочих машин и электродвигателей, их классификация	2	2	-	12	УО,Т, ВЛР,Э	
3	Эл. двигатели постоянного и переменного тока и области их применения. Электромеханические свойства электродвигателей (механические характеристики, пуск, торможение). Регулирование угловой скорости электропривода.	2	2	2	12	УО, ВЛР,Э	
4	Динамика электропривода. Переходные процессы в электроприводах.	1	-	-	12	УО, ВЛР,Э	
5	Нагрев и охлаждение электродвигателей. Нагрузочные диаграммы. Режимы работы электродвигателей. Выбор установленной мощности электропривода из условий допустимого нагрева при работе в различных условиях.	2	2	2	12	УО,Т, ВЛР,Э	
6	Электропривод систем водоснабжения, микроклимата. Электропривод машин и установок для приготовления и раздачи кормов, уборки навоза, доения, первичной переработки молока, послеуборочной обработки зерна. Электропривод машин и механизмов ремонтных мастерских.	2		2	10	УО, ВЛР,Э	
7	Осветительное электрооборудование. Электрические источники оптического излучения, их классификация. Выбор и проектирование систем освещения.	2	-	-	12	УО, ВЛР,Э	
1	2	3	4	5	6	7	8

8	Электронагревательное оборудование, классификация электронагревательных установок по способу нагрева и теплопередачи. Их свойства и области применения.	2	-	-	10	УО, ВЛР,Э	
9	Тепловой расчёт мощности нагревательных установок. Типовые электронагревательные установки в с/х производстве. Выбор аппаратуры защиты и управления.	2	2	2	12	УО, ВЛР,Э	
10	Электротехнологическое оборудование. Классификация электротехнологического оборудования по способу преобразования электроэнергии в твёрдом теле, жидкости, газе и плазме. Электронно-ионная обработка электрическим током, ультразвуковая и магнитная обработка материалов. Электроимпульсная техника.	-	-	-	8	УО, ВЛР,Э	
Итого:		16	8	8	112		

* Указывается форма контроля. Например: УО – устный опрос, КЛ – конспект лекции, КР – контрольная работа, ВЛР – выполнение лабораторной работы, ВПР – выполнение практической работы, К – коллоквиум, Т – тестирование, Р – реферат, Д – доклад, ЗКР – защита курсовой работы, ЗКП – защита курсового проекта, Э – экзамен, З – зачет.

4.2. Распределение часов дисциплины по видам работы и форма контроля*

* Э – экзамен, З – зачет, ЗаО – зачет с оценкой, КП – курсовой проект, КР – курсовая работа, К – контрольная работа.

4.2.1. Очная форма:

Вид занятий	1 курс		2 курс		3 курс		4 курс	
	1 сем.	2 сем.	3 сем.	4 сем.	5 сем.	6 сем.	7 сем.	8 сем.
Лекции							26	
Лабораторные							14	
Практические							12	
Итого контактной работы							52	
Самостоятельная работа							92	
Форма контроля							Э	

4.2.2. Заочная форма:

Вид занятий	1 курс	2 курс	3 курс	4 курс	5 курс	6 курс
Лекции				8		
Лабораторные				4		
Практические				4		
Итого контактной работы				16		
Самостоятельная работа				128		
Форма контроля				Э, К		

4.2.3. Очно-заочная форма:

Вид занятий	1 курс		2 курс		3 курс		4 курс		5 курс	
	1 сем.	2 сем.	3 сем.	4 сем.	5 сем.	6 сем.	7 сем.	8 сем.	9 сем.	10 сем.
Лекции								16		
Лабораторные								8		
Практические								8		
Итого контактной работы								32		
Самостоятельная работа								112		
Форма контроля								Э		

5. ОРГАНИЗАЦИЯ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

5.1. Содержание самостоятельной работы по дисциплине

Темы, выносимые на самостоятельную проработку:

- Какова общая методика выбора электроприводов?
- Как подразделяются электродвигатели постоянного тока по способу возбуждения?
- Назначение, устройство и принцип действия электромагнитного реле тока.
- Назначение, устройство и принцип действия предохранителей.
- Назначение, устройство и принцип действия тепловых реле.
- Преимущества и недостатки известных Вам элементов защиты.
- Устройство люминесцентной лампы
- Принцип работы люминесцентной лампы.
- Принцип работы однофазного счётчика индукционной системы.
- Каково назначение постоянного магнита в счётчике?
- Объяснить принцип действия динистора.
- Объяснить принцип действия тринистора.
- Как работает тиристорный регулятор?
- Объяснить принцип действия тиристорного пускателя.

5.2. Контроль самостоятельной работы

Оценка результатов самостоятельной работы организуется следующим образом:

- устный опрос;
- выполнение лабораторной работы;
- выполнение контрольной работы;
- экзамен

5.3. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы

При выполнении самостоятельной работы рекомендуется использовать:

- основную учебную литературу (см. п.6.1);
- дополнительную учебную литературу (см. п.6.2.);
- ресурсы сети «Интернет» (см.п. 6.3.);
- методические указания (см. п.6.4).

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Основная учебная литература, необходимая для освоения дисциплины

- 1) Коломиец А.П., Кондратьева Н.П., Владыкин И.Р., Юран С.И. Электропривод и электрооборудование. – М.: КолосС, 2008. – 328 с.: ил. (Учебники и учеб. пособия для студентов высш. учеб. заведений). **100 экз.**
- 2) Москаленко, В.В. Автоматизированный электропривод [учебник для вузов] М., Энергоатомиздат - 1986. 416с. **40 экз.**
- 3) Фоменков, А.П. Электропривод сельскохозяйственных машин, агрегатов и поточных линий М., Колос - 1984. 288с. **62 экз.**

6.2. Дополнительная учебная литература, необходимая для освоения дисциплины ...

- 1) Савченко П.И. Практикум по электроприводу в сельском хозяйстве. – М.: Колос. – 1996. 224 с.: ил. (Учебники и учеб. пособия для студентов с.-х. вузов по специальности «Электрификация с.-х.»). **15 экз.**
- 2) Цейтлин Л.С. Электропривод, электрооборудование и основы управления. – М.: Высшая школа. – 1985. 192 с.: ил. (Учебники и учеб. пособия для учащихся электротехнических специальностей). **17 экз.**

6.3. Ресурсы сети «Интернет», необходимые для освоения дисциплины ...

- 1) Научная электронная библиотека <http://e-library.ru>
- 2) Электронно-библиотечная система издательства «Лань» / Точка доступа: <http://e.lanbook.com/>
- 3) Единое окно доступа к образовательным ресурсам. Электронная библиотека / <http://window.edu.ru>

6.4. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

- 1) Электропривод и электрооборудование: сборник лабораторных работ/ сост.: А.П. Сизов, С.С. Кувшинов, В.Е. Мясоедов; Иванов. Гос.сельск. акад. Иваново, 2011, - 51 с. **44 экз.**

6.5. Информационные справочные системы, используемые для освоения дисциплины (при необходимости)

- 1) Не используются

6.6. Программное обеспечение, используемое для освоения дисциплины (при необходимости)

- 1) Операционная система типа Windows
- 2) Интернет-браузеры
- 3) Microsoft Office, Open Office.

6.7. Информационные технологии, используемые при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (при необходимости)

- 1) LMS Moodle

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ БАЗА, НЕОБХОДИМАЯ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

№ п/п	Наименование специальных помещений* и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
1	Учебная аудитория для проведения лекционных, семинарских, практических занятий, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации	укомплектована специализированной (учебной) мебелью, набором демонстрационного оборудования и учебно-наглядными пособиями, обеспечивающими тематические иллюстрации, соответствующие рабочей программе дисциплины, а также техническими средствами обучения (переносным мультимедийным проектором, портативным компьютером типа «Ноутбук», переносным раздвижным экраном), служащими для представления учебной информации
2.	Помещение для самостоятельной работы	укомплектовано специализированной (учебной) мебелью, оснащено компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечено доступом в электронную информационно-образовательную среду организации

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

«Электропривод и электрооборудование»

1. Перечень компетенций, формируемых на данном этапе

1.1. Очная и очно-заочная формы обучения:

Шифр и наименование компетенции	Индикатор(ы) достижения компетенции / планируемые результаты обучения	Форма контроля*	Оценочные средства
1	2	3	4
ОПК-1. Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий	ОПК-1.1. Демонстрирует знание основных законов математических, естественнонаучных и общепрофессиональных дисциплин, необходимых для решения типовых задач в области агроинженерии ОПК-1.2. Использует знания основных законов математических и естественных наук для решения стандартных задач в агроинженерии	УО,Т, ВЛР,Э	Вопросы для устного опроса, Тестовые задания Вопросы для защиты лабораторной работы, Вопросы к экзамену
ОПК-5. Способен участвовать в проведении экспериментальных исследований в профессиональной деятельности	ОПК-5.1. Под руководством специалиста более высокой квалификации участвует в проведении экспериментальных исследований в области агроинженерии ОПК-5.2. Использует классические и современные методы исследования в агроинженерии	УО,Т, ВЛР,Э	Вопросы для устного опроса, Тестовые задания Вопросы для защиты лабораторной работы, Вопросы к экзамену

* Указывается форма контроля. Например: УО – устный опрос, КЛ – конспект лекции, КР – контрольная работа, ВЛР – выполнение лабораторной работы, ВПР – выполнение практической работы, К – коллоквиум, Т – тестирование, Р – реферат, Д – доклад, ЗКР – защита курсовой работы, ЗКП – защита курсового проекта, Э – экзамен, З – зачет.

1.2. Заочная форма:

Шифр и наименование компетенции	Индикатор(ы) достижения компетенции / планируемые результаты обучения	Форма контроля*	Оценочные средства
1	2	3	4
<p>ОПК-1. Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий</p>	<p>ОПК-1.1. Демонстрирует знание основных законов математических, естественнонаучных и общепрофессиональных дисциплин, необходимых для решения типовых задач в области агроинженерии</p> <p>ОПК-1.2. Использует знания основных законов математических и естественных наук для решения стандартных задач в агроинженерии</p>	<p>УО, Т, ВЛР, КР, Э</p>	<p>Вопросы для устного опроса,</p> <p>Задание к контрольной работе;</p> <p>Тестовые задания</p> <p>Вопросы для защиты лабораторной работы,</p> <p>Вопросы к экзамену</p>
<p>ОПК-5. Способен участвовать в проведении экспериментальных исследований в профессиональной деятельности</p>	<p>ОПК-5.1. Под руководством специалиста более высокой квалификации участвует в проведении экспериментальных исследований в области агроинженерии</p> <p>ОПК-5.2. Использует классические и современные методы исследования в агроинженерии</p>	<p>УО, Т, ВЛР, КР, Э</p>	<p>Вопросы для устного опроса,</p> <p>Задание к контрольной работе;</p> <p>Тестовые задания</p> <p>Вопросы для защиты лабораторной работы,</p> <p>Вопросы к экзамену</p>

2. Показатели и критерии оценивания сформированности компетенций на данном этапе их формирования

Показатели	Критерии оценивания*			
	неудовлетворительно	удовлетворительно	хорошо	отлично
	не зачтено	зачтено		
Полнота знаний	Уровень знаний ниже минимальных требований, имели место грубые ошибки	Минимально допустимый уровень знаний, допущено много негрубых ошибок	Уровень знаний в объеме, соответствующем программе подготовки, допущено несколько негрубых ошибок	Уровень знаний в объеме, соответствующем программе подготовки, без ошибок
Наличие умений	При решении стандартных задач не продемонстрированы основные умения, имели место грубые ошибки	Продemonстрированы основные умения, решены типовые задачи с негрубыми ошибками, выполнены все задания, но не в полном объеме	Продemonстрированы все основные умения, решены все основные задачи с негрубыми ошибками, выполнены все задания в полном объеме, но некоторые с недочетами	Продemonстрированы все основные умения, решены все основные задачи с отдельными несущественными недочетами, выполнены все задания в полном объеме
Наличие навыков (владение опытом)	При решении стандартных задач не продемонстрированы базовые навыки, имели место грубые ошибки	Имеется минимальный набор навыков для решения стандартных задач с некоторыми недочетами	Продemonстрированы базовые навыки при решении стандартных задач с некоторыми недочетами	Продemonстрированы навыки при решении нестандартных задач без ошибок и недочетов
Характеристика сформированности компетенции	Компетенция в полной мере не сформирована. Имеющихся знаний, умений, навыков недостаточно для решения практических (профессиональных) задач	Сформированность компетенции соответствует минимальным требованиям. Имеющихся знаний, умений, навыков в целом достаточно для решения практических (профессиональных) задач, но требуется дополнительная практика по большинству практических задач	Сформированность компетенции в целом соответствует требованиям. Имеющихся знаний, умений, навыков и мотивации в целом достаточно для решения стандартных практических (профессиональных) задач	Сформированность компетенции полностью соответствует требованиям. Имеющихся знаний, умений, навыков и мотивации в полной мере достаточно для решения сложных практических (профессиональных) задач
Уровень сформированности компетенций	Низкий	Ниже среднего	Средний	Высокий

* Преподаватель вправе изменить критерии оценивания в соответствии с ФГОС ВО и особенностями ОПОП.

3. Оценочные средства

1. УО – устный опрос,
2. Т – тестирование,
3. ВЛР – вопросы лабораторной работы,
4. Экзамен.
5. Контрольная работа.

3.1. Устный опрос

3.1.1. Примерные вопросы устного

- 1 Понятие и функциональная схема электропривода. Краткая классификация электроприводов.
- 2 Классификация режимов работы электродвигателей по продолжительности включения.
- 3 Выбор электродвигателей при продолжительном режиме работы. Метод средних потерь.
- 4 Выбор мощности электродвигателей при продолжительном режиме работы. Метод эквивалентных величин.
- 5 Выбор электродвигателей при кратковременном режиме работы.
- 6 Выбор электродвигателей при повторно-кратковременном режиме работы.
- 7 Двигатели постоянного тока независимого возбуждения. Их разновидности и особенности их применения в электроприводах. Уравнения электромеханической и механической характеристик.
- 8 Схемы включения и механические характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения в различных режимах работы.
- 9 Способы регулирования скорости вращения двигателя постоянного тока. Регулирование включением добавочных сопротивлений, изменением напряжения и потока.
- 10 Расчет пусковых и регулировочных сопротивлений двигателя постоянного тока независимого возбуждения.
- 11 Расчет механических характеристик и тормозных сопротивлений двигателя постоянного тока независимого возбуждения в тормозных режимах.
- 12 Асинхронные двигатели. Их разновидности и особенности применения в электроприводах. Электромеханические и механические характеристики.
- 13 Схемы включения и механические характеристики асинхронного электродвигателя в различных режимах работы.
- 14 Способы регулирования скорости вращения асинхронного двигателя. Регулирование изменением сопротивления роторной цепи, напряжением, переключением числа пар полюсов.
- 15 Способы регулирования скорости вращения асинхронного двигателя. Частотное регулирование.
- 16 Преобразователь частоты принцип работы, разновидности.
- 17 Законы и способы частотного регулирования. Механические характеристики АД при $U/f = \text{const}$, специальных зависимостях $U/f = \text{const}$, IR-компенсации, Достоинства и недостатки, диапазоны регулирования, области применения.
- 18 Расчет пусковых и регулировочных сопротивлений асинхронного электродвигателя.
- 19 Расчет механических характеристик и тормозных сопротивлений асинхронного электродвигателя в тормозных режимах.
- 20 Синхронный электродвигатель. Механическая, угловая и пусковая характеристики.
- 21 Принципы автоматического управления пуском и торможением электродвигателей.
- 22 Типовые узлы схем управления пуском двигателя постоянного тока с параллельным возбуждением. Управление в функции скорости.
- 23 Типовые узлы схем управления пуском двигателя постоянного тока с параллельным возбуждением. Управление в функции времени.
- 24 Типовые узлы схем управления пуском двигателя постоянного тока с параллельным возбуждением. Управление в функции тока.

- 25 Типовые узлы схем управления торможением двигателей постоянного тока с параллельным возбуждением. Управление динамическим торможением.
- 26 Типовые узлы схем управления торможением двигателей постоянного тока с параллельным возбуждением. Управление противовключением.
- 27 Типовые узлы схем управления пуском асинхронных двигателей с фазным ротором. Управление в функции скорости.
- 28 Типовые узлы схем управления пуском асинхронных двигателей с фазным ротором. Управление в функции времени.
- 29 Типовые узлы схем управления пуском асинхронных двигателей с фазным ротором. Управление в функции тока.
- 30 Типовые узлы схем управления торможением асинхронных двигателей с фазным ротором. Управление динамическим торможением.
- 31 Типовые узлы схем управления торможением асинхронных двигателей с фазным ротором. Управление противовключением.
- 32 Основные элементы передаточных устройств в электроприводе (редуктор, зубчатая передача, винт-гайка, грузоподъемный барабан, ременная и цепная передачи).
- 33 Приведение моментов сопротивления, инерционных масс и параметров движения к одной оси. Расчетные схемы механической части электропривода. Упрощение расчетных схем.
- 34 Статические нагрузки электропривода (реактивные и активные моменты, силы). Типовые зависимости статических моментов рабочих машин. Приведение статических моментов и усилий к одной оси без и с учетом потерь в передачах.
- 35 Уравнение движения электропривода. Анализ уравнения движения электропривода: ускорение, замедление, формирование требуемых законов движения рабочего органа механизма.
- 36 Методика построения нагрузочных диаграмм и тахограмм электроприводов.

3.1.2. Методические материалы

Опрос по теме проводится в конце практического занятия

3.2. . Тестирование

3.2.1 Тестовые задания для контроля текущей успеваемости

- 1) Как называется неподвижная часть электрическая машина постоянного тока
 1. - ярма;
 2. - статор;
 3. - индуктор;
 4. - полюс;
 5. - все ответы правильны.
- 2) Как называется подвижная часть электрическая машина машин постоянного тока
 1. - полюс;
 2. - ярма;
 3. - якорь;
 4. - статор;
 5. - все ответы правильны.
- 3) Машины постоянного тока с независимым возбуждением - это?
 1. - электрическая цепь обмотки возбуждения (ОВ) является независимой от силовой цепи ротора ЭД. ;
 2. - подвижная часть электрическая машина постоянного тока;
 3. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств;
 4. - неподвижная часть электрическая машина постоянного тока;

5. - все ответы правильны.
- 4) Электродвигатели с последовательным возбуждением – это?
1. - электрическая цепь обмотки возбуждения (ОВ) является независимой от силовой цепи ротора ЭД;
 2. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 3. - обмотка статора включается последовательно с обмоткой ротора, что обуславливает зависимость магнитного потока от тока якоря;
 4. - характеризуются включением ОВ параллельно с цепью якоря ЭД;
 5. - все ответы правильны.
- 5) Электродвигатели с параллельным возбуждением –это?
1. - обмотка статора включается последовательно с обмоткой ротора, что обуславливает зависимость магнитного потока от тока якоря;
 2. - характеризуются включением обмотки возбуждения (ОВ) параллельно с цепью якоря ЭД;
 3. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 4. - электрическая цепь обмотки возбуждения (ОВ) является независимой от силовой цепи ротора ЭД;
 5. - все ответы правильны.
- 6) Двигатель с последовательным возбуждением это ..
1. - Обмотка параллельным возбуждением;
 2. - Обмотка последовательным возбуждением;
 3. - Без обмоток;
 4. - Обмотка статора;
 5. - все ответы правильны.
- 7) Электродвигатели со смешанным возбуждением –это?
1. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 2. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 3. - обмотка статора включается последовательно с обмоткой ротора, что обуславливает зависимость магнитного потока от тока якоря;
 4. вариант ЭД с последовательным и параллельным возбуждением;
 5. - все ответы правильны.
- 8) Механическими характеристиками (МХ) двигателя?
1. - называются зависимости установившейся частоты вращения от тока;
 2. - характеризуются включением ОВ параллельно с цепью якоря ЭД;
 3. - называются зависимости установившейся частоты вращения от вращающего момента;
 4. - неподвижная часть электрическая машина постоянного тока;
 5. - все ответы правильны.
- 9) Электромеханическими характеристиками (ЭМХ) двигателя?
1. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств;
 2. - называются зависимости установившейся частоты вращения от вращающего момента.;
 3. - характеризуются включением ОВ параллельно с цепью якоря ЭД;
 4. - называются зависимости установившейся частоты вращения от тока;
 5. - все ответы правильны.
- 10) Двигатели смешенного возбуждения какие обмотки имеет?
1. - Независимого возбуждения;
 2. - Параллельного и последовательного возбуждения;

3. - Последовательного возбуждения;
 4. - Параллельного возбуждения;
 5. - все ответы правильны.
- 11) Что нужно сделать чтобы двигатель смешенного возбуждения работал в режиме против включения?
1. - Якорную цепь обратно включают в сеть питания;
 2. - Отключают полюса двигателя;
 3. - Отключают двигатель от питания;
 4. - Надо уменьшить напряжения;
 5. - все ответы правильны.
- 12) Какие режимы торможения асинхронного двигателя знаете?
1. - Рекуперативный, тормозной.;
 2. - Рекуперативный, динамический, противовключения;
 3. - Динамический;
 4. - Против включения;
 5. - все ответы правильны.
- 13) Какие методы изменения скорости двигателя постоянного тока знаете?
1. - Магнитный поток, напряжения, параметры управления;
 2. - Момент, ток, напряжения;
 3. - Ток, сопротивление;
 4. - Мощность, момент, ток;
 5. - все ответы правильны.
- 14) Механическая передача – это?
1. - это механический преобразователь, предназначенный для передачи механической машины и согласованию вида и скоростей их движения;
 2. - это механический преобразователь, предназначенный для исполнительного органа рабочей машины;
 3. - это механический преобразователь, предназначенный для передачи механической энергии от ЭД к исполнительному органу рабочей машины и согласованию вида и скоростей их движения;
 4. - это передачи механической энергии от ЭД к исполнительному органу рабочей машины и согласованию вида и скоростей их движения;
 5. - все ответы правильны.
- 15) Если поменять полюсь якорной цепи двигателя постоянного тока (+,-, на -,) что произойдет?
1. - Двигатель работает в реверсивном режиме (вращается наоборот);
 2. - Двигатель остановится;
 3. - Двигатель не будет вращаться;
 4. - Двигатель будет работать в прежнем режиме;
 5. - все ответы правильны.
- 16) Какие режимы работы электрических двигателей знаете?
1. - Постоянный, переменный, продолжительный;
 2. - Продолжительный, кратковременный, повторно-кратковременный;
 3. - Переменный, тормозной;
 4. - Нету никаких режимов;
 5. - все ответы правильны.
- 17) Что определяют для определения мощности двигателя?
1. - Эквивалентную мощность потребления;
 2. - Момент;
 3. - Ток;
 4. - Ускорение;
 5. - Все ответы правильны.

- 18) Для уменьшения скорости двигателя что делают?
1. - Ни чего не делают;
 2. - Уменьшают сопротивления;
 3. - Уменьшают тока якоря;
 4. - Увеличивают сопротивления якорной цепи;
 5. - все ответы правильны.
- 19) Как соединяется обмотка возбуждения двигателя с независимым возбуждением?
1. - Соединяется к отдельному источнику питания;
 2. - Соединяется только генераторам;
 3. - Соединяется только параллельном виде;
 4. - Соединяется волновистом виде;
 5. - все ответы правильны.
- 19) Характеристики двигателя называются искусственными при...?
1. - Изменение номинальных питающих параметры;
 2. - Изменение напряжение и ток;
 3. - Изменение момент;
 4. - Все ответы правильны;
 5. - Все ответы неправильны.
- 20) J- это момент ...?
1. - Инерции;
 2. - Тока;
 3. - Сил;
 4. - Сопротивления;
 5. - все ответы правильны.
- 21) Что создает обмотка возбуждения двигателя постоянного тока ?
1. - Магнитное поле и поток;
 2. - Электрическое поле;
 3. - Ток ;
 4. - Момент;
 5. - все ответы правильны.
- 22) Характеристики называют естественными, если ?
1. - Они получены при номинальных условиях питания;
 2. - Они получены при относительных условиях питание;
 3. - Они получены при не нормальных условиях питание;
 4. - Все ответы правильны;
 5. - Все ответы неправильны.
- 23) Что такое электромеханическая характеристика двигателя?
1. - зависимости установившейся частоты вращения от вращающего момента – $n = f_1(M)$ или $\omega = f_2(M)$; – $n = f_3(I)$ или $\omega = f_4(I)$;
 2. - зависимости установившейся частоты вращения от тока;
 3. - Зависимости установившейся частоты вращения от момента;
 4. - Зависимости установившейся частоты вращения от сопротивления;
 5. - Зависимости установившейся частоты вращения от напряжения.
- 24) Что такое механическая характеристика двигателя?
1. - зависимости установившейся частоты вращения от вращающего момента – $n = f_1(M)$ или $\omega = f_2(M)$; – $n = f_3(I)$ или $\omega = f_4(I)$;
 2. - зависимости установившейся частоты вращения от тока;
 3. - Зависимости установившейся частоты вращения от момента;
 4. - Зависимости установившейся частоты вращения от сопротивления;
 5. - Зависимости установившейся частоты вращения от напряжения.
- 25) Впервые кому в каком году удалось создать электродвигатель постоянного тока?
1. - Б.С. Якоби и Э.Х. Ленцу в 1834 году;

2. - Б.С. Якоби в 1820 году;
 3. - А. Ампер в 1830 году;
 4. - М. Фарадей в 1833 году;
 5. - все ответы правильны.
- 26) В качестве передаточного устройства что могут выступать?
1. - Редукторы, клиноременные и цепные передачи, электромагнитные муфты скольжения;
 2. - Механическая энергия;
 3. - Рабочий орган;
 4. - Рабочая машина;
 5. - Все ответы правильны.
- 27) Что такое рабочая машина?
1. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств сопряжения ЭП;
 2. - машина, осуществляющая изменение формы, свойств, состояния и положения предмета труда;
 3. - внешняя по отношению к электроприводу система управления более высокого уровня;
 4. - преобразователь электроэнергии;
 5. - все ответы правильны.
- 28) Как называется исполнительный орган рабочей машины?
1. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств;
 2. - внешняя по отношению к электроприводу система управления более высокого уровня;
 3. - осуществляющая изменение формы, свойств, состояния и положения предмета труда;
 4. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 5. - все ответы правильны.
- 29) Что такое групповой электропривод?
1. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 2. - электропривод с одним электродвигателем, обеспечивающий движение исполнительных органов нескольких рабочих машин или нескольких исполнительных органов одной рабочей машины;
 3. - внешняя по отношению к электроприводу система управления более высокого уровня, поставляющая необходимую для функционирования электропривода информацию;
 4. - все ответы правленые;
 5. - все ответы не правильны.
- 30) Взаимосвязанный электропривод – это?
1. - тип электропривода объединяет два вида электропривода;
 2. - основной тип промышленно используемого электропривода;
 3. - индивидуальный привод позволяет в ряде случаев упростить конструкции РМ, т.к. ЭД нередко конструктивно является рабочим органом;
 4. - два или несколько электрически или механически связанных между собой электроприводов, при работе которых поддерживается заданное соотношение их скоростей и нагрузок и положения исполнительных органов рабочих машин;
 5. - все ответы правильны.
- 31) Многодвигательный электропривод-это?
1. - два или несколько электрически или механически связанных между собой электроприводов;

2. - электропривод, содержащий несколько электродвигателей, механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган рабочей машины;
 3. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган;
 4. - движение двух или более исполнительных органов рабочей машины;
 5. - все ответы правильны.
- 32) Основной функцией электропривода является - ?
1. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 2. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган;
 3. - приведение в движение рабочей машины в соответствии с требованиями технологического режима;
 4. - информационное устройство;
 5. - все ответы правильны.
- 33) Реактивный момент-это ...
1. - все ответы правильны;
 2. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 3. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств
 4. - создаются силой трения, силами сжатия, растяжения, кручения неупругих тел;
 5. - все ответы правильны.
- 34) Активный (потенциальные) момент-?
1. - два или несколько электрически или механически связанных между собой электроприводов;
 2. - движущийся элемент рабочей машины, выполняющий технологическую операцию;
 3. - создаются силой тяжести, силами сжатия, растяжения, кручения упругих тел;
 4. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган;
 5. - все ответы правильны.
- 35) Сколько групп различают в механизме?
1. - 2 групп;
 2. - 5 групп;
 3. - 3 групп;
 4. - 7 групп;
 5. - все ответы правильны.
- 36) К первой группе механизмов относятся?
1. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган
 2. - совокупность управляющих и информационных устройств и устройств;
 3. - создаются силой тяжести, силами сжатия, растяжения, кручения упругих тел;
 4. - механизмы, у которых статический момент не зависит от скорости вращения, то есть $M_c(\omega) = \text{const}$;
 5. - все ответы правильны.
- 37) Третья группа механизмов – это?
1. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган;
 2. - группа рабочих машин, у которых M_c зависит одновременно и от угла поворота, и от скорости движения, т.е. $M_c = f(\alpha, \omega)$;

3. - группа машин, у которых статический момент является функцией угла поворота вала РМ α , то есть $M_c = f(\alpha)$;
 4. - механизмы, у которых статический момент не зависит от скорости вращения, то есть $M_c(\omega) = \text{const}$;
 5. - все ответы правильны;
- 38) Четвертая группа механизмов – это?
1. - группа рабочих машин, у которых M_c зависит одновременно и от угла поворота, и от скорости движения, т.е. $M_c = f(\alpha, \omega)$;
 2. - механическая связь между которыми осуществляется через исполнительный орган;
 3. - приведение в движение рабочей машины в соответствии с требованиями технологического режима.;
 4. - информационное устройство;
 5. - все ответы правильны.
- 39) В электроприводах используют двигатели...
1. - Оппозитные;
 2. - Только переменного тока;
 3. - Постоянного и переменного тока;
 4. - Внутреннего сгорания;
 5. -. Только постоянного тока.
- 40) В качестве преобразователя в электроприводах используют...
1. Автотрансформаторы;
 2. Частотные преобразователи;
 3. Тиристорные преобразователи напряжения;
 4. Преобразователи частоты;
 5. Все выше перечисленные ответы.

3.2.2. Методические материалы

Тест по проводится в конце практического занятия

3.3 Вопросы лабораторной работы,

3.3.1. Вопросы и задание к лабораторной работе «Выбор электродвигателя при проектировании электроприводов»

1. По каким параметрам происходит выбор электродвигателя при проектировании электроприводов.
2. Что представляют собой асинхронные электродвигатели с короткозамкнутым ротором?
3. Что представляют собой асинхронные электродвигатели с фазным ротором?
4. Что представляют собой синхронные электродвигатели?
5. Что представляют собой электродвигатели постоянного тока?
6. Как классифицируются электродвигатели по способу защиты от действия окружающей среды?
7. Чем характеризуется продолжительный режим работы электродвигателя?
8. Чем характеризуется повторно-кратковременном режиме работы электродвигателя?
9. Что такое нагрузочная диаграмма электродвигателя?
10. Что такое нагрузочная диаграмма механизма?
11. Что такое тахограмма электропривода?
12. На какие группы подразделяется статический момент механизма?
13. Изобразить нагрузочную диаграммы двигателя, механизма и тахограмму скорости.

Вопросы и задание к лабораторной работе «Функции электрического привода»

1. Что такое электропривод?
2. Изобразить блок-схему электропривода.
3. По каким признакам классифицируются электроприводы?
4. Какие типы двигателей существуют и в какой области они применяются?
5. Чем создаются реактивные моменты в механической части ЭП.
6. Изобразить схему и механическую характеристику рабочей машины с реактивным моментом.
7. Чем создаются активные (потенциальные) моменты в механической части ЭП.
8. Изобразить схему и механическую характеристику рабочей машины с активным моментом.

Вопросы и задание к лабораторной работе «Режимы работы электродвигателя и группы рабочих механизмов машин»

1. Какие различают режим работы электропривода?
2. Какие группы рабочих механизмов машин существуют?
3. Чем характеризуется 1-я группа рабочих механизмов машин?
4. Какова общая формула механической характеристики рабочей машины.
5. Представить схему и механическую характеристику механизма 1-й группы, у которого статический момент не зависит от угловой скорости.
6. Представить схему и механическую характеристику механизма 1-й группы с линейной зависимостью статического момента от скорости.
7. Представить схему и вентиляторную механическую характеристику механизма 1-й группы.
8. Представить схему и гиперболическую механическую характеристику механизма 1-й группы.
9. Чем характеризуется 2-я группа рабочих механизмов машин?
10. Представить схему и механическую характеристику в функции угла поворота вала рабочей машины 2-й группы.
11. Чем характеризуется 3-я группа рабочих механизмов машин?
12. Чем характеризуется 4-я группа рабочих механизмов машин?
13. Представить схему механизма и зависимость статического момента, изменяющегося случайным образом во времени 4-й группы машин.

Вопросы и задание к лабораторной работе «Кинематическая схема механической части электропривода»

1. Что входят в общую кинематическую схему механической части электропривода?
2. Какие функции выполняют механические части электропривода?
3. На произвольной схеме по заданию преподавателя прочитать схему электропривода.
4. Какова формула момента инерции при вращательном движении ЭП.
5. Объяснить составляющие формулы момента инерции при вращательном движении ЭП.
6. Какова формула момента инерции при поступательном движении ЭП.
7. Объяснить составляющие формулы момента инерции при поступательном движении ЭП.
8. Какова формула приведенных моментов инерции к валу двигателя?
9. Объяснить составляющие формулы приведенных моментов инерции к валу двигателя.
10. Какова формула приведенных усилий к валу двигателя?
11. Объяснить составляющие формулы приведенных усилий к валу двигателя.

Вопросы и задание к лабораторной работе «Получение статического момента»

1. Какова формула статического момента для прямого направления потока энергии?

2.Объяснить составляющие формулы статического момента для прямого направления потока энергии.

3.Какова формула статического момента для обратного направления потока энергии?

4.Объяснить составляющие формулы статического момента для обратного направления потока энергии.

5.Какова формула определения передаточного числа редуктора.

6.Чем руководствуются, принимая передаточное число редуктора для механизмов с малой частотой включения?

Вопросы и задание к лабораторной работе «Выбор электродвигателя при проектировании электроприводов»

1.По каким параметрам происходит выбор электродвигателя при проектировании электроприводов.

2.Что представляют собой асинхронные электродвигатели с короткозамкнутым ротором?

3.Что представляют собой асинхронные электродвигатели с фазным ротором?

4.Что представляют собой синхронные электродвигатели?

5.Что представляют собой электродвигатели постоянного тока?

6.Как классифицируются электродвигатели по способу защиты от действия окружающей среды?

7.Чем характеризуется продолжительный режим работы электродвигателя?

8.Чем характеризуется повторно-кратковременном режиме работы электродвигателя?

9.Что такое нагрузочная диаграмма электродвигателя?

10.Что такое нагрузочная диаграмма механизма?

11.Что такое тахограмма электропривода?

12.На какие группы подразделяется статический момент механизма?

13.Изобразить нагрузочную диаграммы двигателя , механизма и тахограмму скорости .

Вопросы и задание к лабораторной работе «Управление электроприводами»

1.Как подразделяются системы управления электроприводами?

2.Что такое электрические схемы?

3.Что называется элементов схемы?

4.Какие элементы включает в себя схема управления асинхронным двигателем?

5.Какие элементы включает в себя схема динамического торможения электродвигателя?

6.Какие элементы включает в себя схема торможения электродвигателя противовключением?

Вопросы и задание к лабораторной работе «Пускозащитная аппаратура: рубильники, плавкие предохранители и автоматы»

1.Для чего предназначены автоматические выключатели?

2.Для чего предназначен расцепитель?

3.Какие виды расцепителей вам известны?

4.Что входит в схему автомата с электромагнитным расцепителем?

5.Для чего предназначен тепловой расцепитель?

6.Что входит в схему автомата с тепловым расцепителем?

7.Для чего предназначен предохранитель?

8.Для чего предназначены контакторы?

9.Для чего предназначены магнитные пускатели?

10.Что входит в схему магнитного пускателя ПМЕ?

11.Что входит в схему магнитного пускателя ПАЕ?

12.Для чего предназначены реле?

13. Какие виды реле существуют?
14. Какие основные элементы входят в устройство теплового реле?
15. Какими правилами руководствуются при выборе тепловых реле и сменных нагревателей?

3.3.2. Методические указания

Лабораторная работа проводится согласно календарному плану. Обучающимся выдается задание и контролируется ход выполнения работы. По окончании лабораторной работы, обучающийся должен представить к проверке свою рабочую тетрадь, содержащую ответы на контрольные вопросы и отчет о проделанной работе с представлением полученных показателей, выводов, предложений. В ходе проверки преподаватель может задать дополнительные вопросы по данной теме. По окончании проверки выполненная лабораторная работа визируется преподавателем (дата отчета и подпись). Работа считается зачтенной, в случае полного выполнения заданий.

3.4. Экзамен.

3.4.1. Вопросы для экзамена.

- 1) Структура и состав электропривода. Технический прогресс составляющих электропривода.
- 2) Регулируемые координаты электропривода. Качество регулирования координат.
- 3) Базовая модель механики электропривода. Уравнение движения. Ограничения на применение базовой модели.
- 4) Механические характеристики и их типы. Примеры механических характеристик. Типы момента.
- 5) Установившийся режим в механике электропривода. Устойчивые и неустойчивые режимы.
- 6) Приведение параметров механической части электропривода к валу двигателя. Влияние КПД механического преобразователя и режима работы на приведение параметров.
- 7) Электроприводы постоянного тока. Конструкция двигателя. Основные уравнения, характеристики.
- 8) Электроприводы постоянного тока. Конструкция двигателя. Энергетические режимы работы. Допустимая нагрузка.
- 9) Электроприводы постоянного тока. Основные уравнения и способы регулирования. Технические средства регулирования.
- 10) Электроприводы постоянного тока. Технические средства регулирования. Замкнутые структуры.
- 11) Электроприводы постоянного тока. Система «источник тока – двигатель». Способы реализации источника тока, ограничения на режимы работы.
- 12) Электроприводы постоянного тока с последовательным возбуждением. Уравнения и характеристики.
- 13) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Типы. Уравнения.
- 14) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Механические характеристики. Энергетические режимы работы.
- 15) Регулирование координат асинхронного электропривода. Технические средства регулирования.
- 16) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Механические характеристики. Допустимая нагрузка.
- 17) Асинхронный электропривод с фазным ротором. Способы регулирования. Каскадные схемы. КПД каскадных схем.
- 18) Синхронный электропривод. Типы. Конструкция и принцип действия.
- 19) Синхронный электропривод. Принцип действия. Уравнения. Характеристики. Допустимая нагрузка.
- 20) Синхронный электропривод. Принцип действия. Векторные диаграммы. Характеристики. Компенсация реактивной мощности средствами синхронного электропривода.

- 21) Вентильно-индукторный электропривод. Принцип действия. Характеристики. Перспективы использования.
- 22) Электрические преобразователи в электроприводе. Управляемые выпрямители. Регуляторы напряжения.
- 23) Электрические преобразователи в электроприводе. Преобразователи частоты со звеном постоянного тока. Принцип работы.
- 24) Электрические преобразователи в электроприводе. Широтноимпульсная модуляция напряжения фаз двигателя.
- 25) Динамические режимы в электроприводе. Условия возникновения. Типы изучаемых динамических режимов и характер переходных процессов.
- 26) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и быстром изменении воздействующего фактора.
- 27) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и медленном изменении воздействующего фактора.
- 28) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и медленном изменении воздействующего фактора.
- 29) Динамические режимы электропривода при существенной индуктивности. Пуск двигателя постоянного тока при существенной индуктивности цепи якоря. Условие возникновения колебаний скорости и тока вокруг точки статического равновесия.
- 30) Подчиненное регулирование координат. Принцип последовательной коррекции. Синтез регулятора для произвольного объекта.
- 31) Энергетика электропривода. Преобразование электрической энергии в механическую, типы потерь. Потери в установившихся режимах.
- 32) Энергетика электропривода. Потери в установившихся режимах. КПД электрических машин, механических передач и электрических преобразователей при выходе из номинального режима.
- 33) Энергетика электропривода. Потери в динамических режимах при скачкообразном изменении воздействующего фактора.
- 34) Энергетика электропривода. Потери в динамических режимах при плавном изменении скорости холостого хода.
- 35) Элементы проектирования электроприводов. Нагрузочные диаграммы электропривода. Тепловая модель двигателя.
- 36) Элементы проектирования электроприводов. Тепловая модель двигателя. Режимы работы электропривода по продолжительности и частоте включений.
- 37) Элементы проектирования электроприводов. Принципы выбора двигателя и преобразователя.
- 38) Элементы проектирования электроприводов. Тепловая модель двигателя. Проверка двигателя методом средних потерь. Метод эквивалентной мощности.
- 39) Структура и состав электропривода. Технический прогресс составляющих электропривода.
- 40) Регулируемые координаты электропривода. Качество регулирования координат.
- 41) Базовая модель механики электропривода. Уравнение движения.
- 42) Ограничения на применение базовой модели.
- 43) Механические характеристики и их типы. Примеры механических характеристик. Типы момента.
- 44) Установившийся режим в механике электропривода. Устойчивые и
- 45) неустойчивые режимы.
- 46) Приведение параметров механической части электропривода к валу двигателя. Влияние КПД механического преобразователя и режима работы на приведение параметров.
- 47) Электроприводы постоянного тока. Конструкция двигателя. Основные уравнения, характеристики.
- 48) Электроприводы постоянного тока. Конструкция двигателя. Энергетические режимы работы. Допустимая нагрузка.
- 49) Электроприводы постоянного тока. Основные уравнения и способы регулирования. Технические средства регулирования.
- 50) Электроприводы постоянного тока. Технические средства регулирования. Замкнутые структуры.

- 51) Электроприводы постоянного тока. Система «источник тока –двигатель». Способы реализации источника тока, ограничения на режимы работы.
- 52) Электроприводы постоянного тока с последовательным возбуждением. Уравнения и характеристики.
- 53) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Типы. Уравнения.
- 54) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Механические характеристики. Энергетические режимы работы.
- 55) Регулирование координат асинхронного электропривода. Технические средства регулирования.
- 56) Асинхронный электропривод. Конструкция и принцип действия. Механические характеристики. Допустимая нагрузка.
- 57) Асинхронный электропривод с фазным ротором. Способы регулирования. Каскадные схемы. КПД каскадных схем.
- 58) Синхронный электропривод. Типы. Конструкция и принцип действия.
- 59) Синхронный электропривод. Принцип действия. Уравнения. Характеристики. Допустимая нагрузка.
- 60) Синхронный электропривод. Принцип действия. Векторные диаграммы. Характеристики. Компенсация реактивной мощности средствами синхронного электропривода.
- 61) Вентильно-индукторный электропривод. Принцип действия. Характеристики. Перспективы использования.
- 62) Электрические преобразователи в электроприводе. Управляемые выпрямители. Регуляторы напряжения.
- 63) Электрические преобразователи в электроприводе. Преобразователи частоты со звеном постоянного тока. Принцип работы.
- 64) Электрические преобразователи в электроприводе. Широтноимпульсная модуляция напряжения фаз двигателя.
- 65) Динамические режимы в электроприводе. Условия возникновения. Типы изучаемых динамических режимов и характер переходных процессов.
- 66) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и быстром изменении воздействующего фактора.
- 67) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и медленном изменении воздействующего фактора.
- 68) Динамические режимы в электроприводе при малой индуктивности и медленном изменении воздействующего фактора.
- 69) Динамические режимы электропривода при существенной индуктивности. Пуск двигателя постоянного тока при существенной индуктивности цепи якоря. Условие возникновения колебаний скорости и тока вокруг точки статического равновесия.
- 70) Подчиненное регулирование координат. Принцип последовательной коррекции. Синтез регулятора для произвольного объекта.
- 71) Энергетика электропривода. Преобразование электрической энергии в механическую, типы потерь. Потери в установившихся режимах.
- 72) Энергетика электропривода. Потери в установившихся режимах. КПД электрических машин, механических передач и электрических преобразователей при выходе из номинального режима.
- 73) Энергетика электропривода. Потери в динамических режимах при скачкообразном изменении воздействующего фактора.
- 74) Энергетика электропривода. Потери в динамических режимах при плавном изменении скорости холостого хода.
- 75) Элементы проектирования электроприводов. Нагрузочные диаграммы электропривода. Тепловая модель двигателя.
- 76) Элементы проектирования электроприводов. Тепловая модель двигателя. Режимы работы электропривода по продолжительности и частоте включений.
- 77) Элементы проектирования электроприводов. Принципы выбора двигателя и преобразователя.
- 78) Элементы проектирования электроприводов. Тепловая модель двигателя. Проверка двигателя методом средних потерь. Метод эквивалентной мощности.

79) Элементы проектирования электроприводов. Тепловая модель двигателя. Проверка двигателя методом эквивалентного тока. Метод эквивалентного момента.

3.4.2. Методические указания

Экзамен проводится по экзаменационным билетам. Студентам выдается случайным образом билет с вопросами и задача, дается время на подготовку, не менее 45 минут. После чего, они в устной форме отвечают на вопросы, содержащиеся в билете, предоставляет решение задачи, а также отвечают на дополнительные вопросы, задаваемые экзаменатором. Ответ оценивается по выше приведенным критериям.

Условия и порядок проведения экзамена изложены в локальном нормативном акте ПВД-07 «О проведении текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся».

Каждый экзаменационный билет формируется из двух теоретических вопросов и одной задачи.

3.5. Контрольная работа (*заочная форма обучения*)

3.5.1. Методические указания (*заочная форма обучения*)

Наличие у обучающегося контрольной работы отражается в журнале регистрации. Контрольная работа выполняется по номеру зачетной книжки в соответствии с заданием. Защита контрольной работы проводится в форме собеседования во время зачета или на занятиях в течение экзаменационной сессии. Результаты защиты контрольной работы отражаются в сводной ведомости по итогам собеседования.