

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»
Филиал в г. Белорецке

УТВЕРЖДАЮ:
Директор филиала
ФГБОУ ВО «МГТУ» в г. Белорецке



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Б1.В.ДВ.04.01 СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ЭЛЕКТРОПРИВОДОВ

Направление подготовки

13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Направленность программы

Электропривод и автоматика

Уровень высшего образования - бакалавриат

Программа подготовки - прикладной бакалавриат

Форма обучения - заочная

Филиал МГТУ в г. Белорецке
Кафедра металлургии и стандартизации
Курс: 4,5

Белорецк
2018г.

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО по направлению подготовки 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника, утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 3 сентября 2015 г. № 955.

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры металлургии и стандартизации филиала ФГБОУ ВО «МГТУ» в г.Белореще
«24» 10 2018г., протокол №2


Зав.кафедрой



/ С.М.Головизнин

Рабочая программа одобрена методической комиссией филиала ФГБОУ ВО «МГТУ» в г.Белореще
«31» 10 2018г., протокол №1

Председатель



/ Д.Р.Хамзина /

Рабочая программа составлена: доцентом, к.т.н.



/ О.А. Сарапулов /

Рецензент: начальник лаборатории автоматизации ОАО БМК



/Ю.И. Кузнецов/

1 Цели освоения дисциплины

Целями освоения дисциплины «Системы управления электроприводов» являются развитие у студентов личностных качеств, а также формирование профессиональных компетенций в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению 13.03.02 «Электроэнергетика и электротехника»/ профиль «Электропривод и автоматика».

Задачами дисциплины являются:

- овладение студентами комплексом знаний и умений в области теории, принципов построения и способов реализации систем управления электроприводов постоянного и переменного тока, включая оптимальные, обеспечивающих требуемые законы изменения координат электропривода средствами аналоговой и цифровой техники;
- приобретение навыков проектирования, расчета и исследования таких систем с учетом характеристик и свойств объектов управления и особенностей применяемых технических средств, включая современные комплектные электроприводы;
- изучение методов теоретического и экспериментального исследования, расчета и проектирования систем управления;
- выработка умения применять полученные знания в будущей самостоятельной профессиональной деятельности.

2 Место дисциплины в структуре образовательной программы подготовки бакалавра

Дисциплина Б1.В.ДВ.04.01 «Системы управления электроприводов» входит в вариативную часть блока 1 образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения), сформированные в результате изучения основных положений следующих дисциплин:

- Б1.Б.17 - Теоретические основы электротехники;
- Б1.Б.18 – Электрические машины;
- Б1.В.04.- Теория электропривода;
- Б1.В.08 – Теория автоматического управления;
- Б1.В.12 – Электрический привод.

Знания (умения, владения), полученные при изучении данной дисциплины будут необходимы при выполнении и защите выпускной квалификационной работы.

3 Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины и планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины «Системы управления электроприводов» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения
Код и содержание компетенции: ПК- 2 способностью обрабатывать результаты экспериментов	
Знать	– Нормативные документы по монтажу, наладке и ремонту вводимого

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения
	в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Технические характеристики элементов, входящих в систему управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Нормативные документы по монтажу, наладке и ремонту и технические характеристики элементов, входящих в систему управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования
Уметь	– Рассчитывать параметры объектов регулирования и выполнять настройку контуров регулирования вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Аргументированно обосновывать применение структур регуляторов и контуров регулирования для обеспечения требуемого качества статических и динамических показателей системы управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Применять полученные знания в профессиональной деятельности;
Владеть	– Основными методиками расчета и настройки систем регулирования вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Основными методами решения задач анализа и синтеза систем управления с заданными характеристиками; – Способами совершенствования профессиональных знаний и умений путем использования информационной среды;

4 Структура и содержание дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 10 зачетных единиц 360 акад. часов:

4 курс - 4 зачетные единицы, в том числе:

- контактная работа – 14,7 акад. часа;
- аудиторная работа – 14 акад. часа;
 - лекции – 4 акад. часов;
 - лабораторные работы - 6 акад. часа;
 - практические занятия –4 акад. часа;
- внеаудиторная – 0,7 акад. часа;
- самостоятельная работа – 125,4 акад. часа;
- подготовка к зачету – 3,9 акад. часов

5курс 6 зачетных единиц, в том числе:

- контактная работа – 18,4 акад. часа;
- аудиторная работа – 14 акад. часа;
 - лекции – 4 акад. часов;
 - лабораторные работы – 6 акад. часов;
 - практические занятия –4 акад. часа;
- внеаудиторная – 4,4 акад. часа;
- самостоятельная работа – 188,9 акад. часа;
- подготовка к экзамену, КП – 8,7 акад. часов

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)				Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия					
1. Лекции 4 курс									
1.1. Введение: роль и место автоматизированных электроприводов в технологических процессах; классификация систем управления; краткий обзор развития систем автоматического управления электроприводов (СУЭП)	4	1			5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув	
1.2. Релейно-контакторные схемы управления электроприводами. Защиты в схемах электропривода. Блокировки и сигнализация в схемах электропривода	4	1			5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув	
1.3. Системы управления электроприводов с параллельными обратными связями (СУЭП с обратными связями по напряжению, току, скорости)	4	1			5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув	
1.4. Системы управления с подчиненным регулированием координат	4	1			5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув	
1.5. Системы управления электроприводов по системе ТП-Д с подчиненным регулированием координат. Настройка контура регулирования тока якоря.	4				5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув	

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия				
1.6. Настройка контура регулирования скорости вращения электропривода.	4				5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.7. Настройка контура регулирования скорости в двукратно-интегрирующей системы управления электропривода.	4				5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.8.Позиционная система управления электроприводом	4				5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.9. Двухзонная система управления электроприводом	4				5	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
2. Лабораторные работы								
2.1. Разомкнутая система ТП-Д			1/1		5			
2.2. «СУЭП с отрицательной обратной связью по напряжению»	4		1/1		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.3. «Исследование замкнутой системы регулирования электропривода с отрицательной обратной связью по скорости»	4		1/1		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.4. «СУЭП с обратными связями по току»	4		1/1		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.5. «СУЭП с внешним контуром скорости»	4		1/1		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.6. «СУЭП двухзонного регулирования»	4		1/1		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия				
2.7. «Исследование позиционной СУ-ЭП»	4		10/4		5	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
3. Практические занятия								
3.1. Роль и место автоматизированных электроприводов в технологических процессах; классификация систем управления; краткий обзор развития систем автоматического управления электроприводов (СУ-ЭП)	4				5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.2. Релейно-контакторные схемы управления электроприводами. Защиты в схемах электропривода. Блокировки и сигнализация в схемах электропривода	4		1		5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.3. Системы управления электроприводов с параллельными обратными связями (СУЭП с обратными связями по напряжению, току, скорости)	4		1	1	5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.4. Системы управления с подчиненным регулированием координат	4			1	5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.5. Системы управления электроприводов по системе ТП-Д с подчиненным регулированием	4		1	1/1	5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия				
ем координат. Настройка контура регулирования тока якоря.								
3.6. Настройка контура регулирования скорости вращения электропривода.	4				5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.7. Настройка контура регулирования скорости в двукратно-интегрирующей системе управления электропривода.	4				3	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.8.Позиционная система управления электроприводом					3	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
3.9. Двухзонная система управления электроприводом				1/1	5,5	Работа над курсовым проектом	Проверка хода курсового проектирования	ПК-2-зув
Подготовка к зачету					3,9			
Итого по курсу	4	4	6/6	4/2	125,4	144	зачет	
1. Лекции 5 курс								
1.1. Система преобразователь частоты – асинхронный двигатель (ПЧ-АД). Общие принципы частотного регулирования координат асинхронного двигателя.	5	0,5			13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.2. Разомкнутые и замкнутые системы скалярного управления асинхронным электроприводом.	5	0,5		1	13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.3. Векторная модель АД. Системы векторного управления ПЧ – АД.	5	0,5		1	13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия				
1.4. Расчет параметров АД по паспортным данным	5	0,5			13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.5. Расчет параметров схемы замещения ПЧ-АД	5	0,5		1/1	13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.6. Расчет параметров регуляторов системы векторного управления ПЧ-АД	5	0,5		1/1	13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.7. Системы управления синхронным электроприводом	5	0,5			13	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
1.8. Системы управления электроприводом с вентильным двигателем	5	0,5			14	Подготовка к лекции	Текущий контроль посещаемости, выборочный опрос	ПК-2-зув
2. Лабораторные работы 5 курс								
2.1. «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД»	5		1/1		14	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.2. «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД с регулятором скорости»	5		1/1		14	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.3. «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД для текстильной промышленности»	5		1/1		14	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.4. «Исследование систем векторного управления ПЧ-АД»	5		1/1		14	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув
2.5. «Исследование бездатчиковой системы векторного управления ПЧ-АД»	5		1/1		14	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зув

Раздел/ тема дисциплины	Курс	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа (в акад. часах)	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код и структурный элемент компетенции
		лекции	лаборат. занятия	практич. занятия				
2.6. «Исследование системы векторного управления моментом ПЧ-АД»	5		1/1		5,2	Подготовка к лабораторной работе, оформление	Прием лабораторных работ	ПК-2-зுவ
Подготовка к экзамену	5				8,7			
Итого по курсу	5	4	6/6	4/2	188,9			
Итого по дисциплине		8	12/12	8/4	314,3			

5 Образовательные и информационные технологии

Для достижения планируемых результатов в обучении дисциплине «Системы управления электроприводов» используются следующие образовательные технологии:

1. **Традиционные образовательные технологии** ориентируются на организацию образовательного процесса, предполагающую прямую трансляцию знаний от преподавателя к студенту (преимущественно на основе объяснительно-иллюстративных методов обучения).

Формы учебных занятий с использованием традиционных технологий:

Информационная лекция – последовательное изложение материала в дисциплинарной логике, осуществляемое преимущественно вербальными средствами (монолог преподавателя).

Семинар – беседа преподавателя и студентов, обсуждение заранее подготовленных сообщений по каждому вопросу плана занятия с единым для всех перечнем рекомендуемой обязательной и дополнительной литературы.

Практическое занятие, посвященное освоению конкретных умений и навыков по предложенному алгоритму.

2. **Технологии проблемного обучения** – организация образовательного процесса, которая предполагает постановку проблемных вопросов, создание учебных проблемных ситуаций для стимулирования активной познавательной деятельности студентов.

Формы учебных занятий с использованием технологий проблемного обучения:

Проблемная лекция – изложение материала, предполагающее постановку проблемных и дискуссионных вопросов, освещение различных научных подходов, авторские комментарии, связанные с различными моделями интерпретации изучаемого материала.

Практическое занятие в форме практикума – организация учебной работы, направленная на решение комплексной учебно-познавательной задачи, требующей от студента применения как научно-теоретических знаний, так и практических навыков.

Практическое занятие на основе кейс-метода – обучение в контексте моделируемой ситуации, воспроизводящей реальные условия научной, производственной, общественной деятельности. Обучающиеся должны проанализировать ситуацию, разобраться в сути проблем, предложить возможные решения и выбрать лучшее из них. Кейсы базируются на реальном фактическом материале или же приближены к реальной ситуации.

3. Игровые технологии – организация образовательного процесса, основанная на реконструкции моделей поведения в рамках предложенных сценарных условий.

Формы учебных занятий с использованием игровых технологий:

Учебная игра – форма воссоздания предметного и социального содержания будущей профессиональной деятельности специалиста, моделирования таких систем отношений, которые характерны для этой деятельности как целого.

Деловая игра – моделирование различных ситуаций, связанных с выработкой и принятием совместных решений, обсуждением вопросов в режиме «мозгового штурма», реконструкцией функционального взаимодействия в коллективе и т.п.

Ролевая игра – имитация или реконструкция моделей ролевого поведения в предложенных сценарных условиях.

4. Технологии проектного обучения – организация образовательного процесса в соответствии с алгоритмом поэтапного решения проблемной задачи или выполнения учебного задания. Проект предполагает совместную учебно-познавательную деятельность группы студентов, направленную на выработку концепции, установление целей и задач, формулировку ожидаемых результатов, определение принципов и методик решения поставленных задач, планирование хода работы, поиск доступных и оптимальных ресурсов, поэтапную реализацию плана работы, презентацию результатов работы, их осмысление и рефлексю.

Основные типы проектов:

Исследовательский проект – структура приближена к формату научного исследования (доказательство актуальности темы, определение научной проблемы, предмета и объекта исследования, целей и задач, методов, источников, выдвижение гипотезы, обобщение результатов, выводы, обозначение новых проблем).

Информационный проект – учебно-познавательная деятельность с ярко выраженной эвристической направленностью (поиск, отбор и систематизация информации о каком-то объекте, ознакомление участников проекта с этой информацией, ее анализ и обобщение для презентации более широкой аудитории).

5. Интерактивные технологии – организация образовательного процесса, которая предполагает активное и нелинейное взаимодействие всех участников, достижение на этой основе лично значимого для них образовательного результата. Наряду со специализированными технологиями такого рода принцип интерактивности прослеживается в большинстве современных образовательных технологий. Интерактивность подразумевает субъект-субъектные отношения в ходе образовательного процесса и, как следствие, формирование саморазвивающейся информационно-ресурсной среды.

Формы учебных занятий с использованием специализированных интерактивных технологий:

Лекция «обратной связи» – лекция–провокация (изложение материала с заранее запланированными ошибками), лекция-беседа, лекция-дискуссия, лекция-прессконференция.

Семинар-дискуссия – коллективное обсуждение какого-либо спорного вопроса, проблемы, выявление мнений в группе (межгрупповой диалог, дискуссия как спор-диалог).

6. Информационно-коммуникационные образовательные технологии – организация образовательного процесса, основанная на применении специализированных программных сред и технических средств работы с информацией.

Формы учебных занятий с использованием информационно-коммуникационных технологий:

Лекция-визуализация – изложение содержания сопровождается презентацией (демонстрацией учебных материалов, представленных в различных знаковых системах, в т.ч. иллюстративных, графических, аудио- и видеоматериалов).

Практическое занятие в форме презентации – представление результатов проектной или исследовательской деятельности с использованием специализированных программных сред.

Самостоятельная работа студентов стимулирует студентов к самостоятельной проработке тем в процессе подготовки к практическим работам и выполнении домашних заданий.

В ходе занятий предполагается использование комплекса инновационных методов интерактивного обучения студентов, включающего в себя:

- создание проблемных ситуаций с показательным решением проблемы преподавателем;
- самостоятельную поисковую деятельность в решении учебных проблем, направляемую преподавателем;
- самостоятельное решение проблем студентами под контролем преподавателя;
- проблемное обучение – стимулирование студентов к самостоятельной «добыче» знаний, необходимых для решения конкретной проблемы;
- контекстное обучение – мотивация студентов к усвоению знаний путем выявления связей между конкретным знанием и его применением;
- обучение на основе опыта – активизация познавательной деятельности студентов за счет ассоциации их собственного опыта с предметом изучения;
- индивидуальное обучение – выстраивание студентами собственных образовательных траекторий на основе формирования индивидуальных учебных планов и программ с учетом интересов и предпочтений студентов;

- междисциплинарное обучение – использование знаний из разных областей, их группировка и концентрация в контексте конкретной решаемой задачи;
- опережающая самостоятельная работа – изучение студентами нового материала до его изложения преподавателем на лекции и других аудиторных занятиях.

6. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся.

Тестовые вопросы к лабораторным работам. 4 курс

Тестовые вопросы к лабораторной работе №1 «Разомкнутая система ТП-Д»

1. Какие особенности присущи тиристорному преобразователю (ТП), как динамическому звену системы электропривода?
2. Какая передаточная функция ТП принимается при исследовании динамических свойств системы электропривода?
3. Какие параметры определяют величину постоянной времени ТП?
4. От чего зависит величина коэффициента передачи ТП? В каком случае коэффициент остается постоянным, а в каком переменным?
5. Как рассчитать параметры ТП?
6. Какие допущения принимаются при выводе структурной схемы электродвигателя постоянного тока независимого возбуждения (ДПТ)?
7. Как получить структурную схему электродвигателя постоянного тока независимого возбуждения?
8. Какие управляющие и возмущающие воздействия можно выделить для ДПТ?
9. Какие факторы определяют быстродействие якорной цепи ДПТ?
10. Какие факторы определяют быстродействие электромеханического преобразования в ДПТ?
11. Как определить передаточную функцию ДПТ по управляющему воздействию?
12. Как получить передаточную функцию ДПТ по возмущающему воздействию?
13. Что влияет на коэффициент демпфирования ДПТ?
14. В каком случае переходные процессы в ДПТ носят колебательный характер?
15. В каком случае переходные процессы в ДПТ апериодические?
16. Как рассчитать параметры якорной цепи ДПТ?
17. Как рассчитать параметры электромеханического преобразователя ДПТ?
18. Как определить корни характеристического уравнения ДПТ?

Тестовые вопросы к лабораторной работе №2 «СУЭП с отрицательной обратной связью по напряжению»

1. Что такое обратная связь?
2. Какая обратная связь считается отрицательной, а какая положительной?
3. В чем отличие жесткой обратной связи от гибкой?
4. Что такое задержанная обратная связь?
5. Как выполняется система управления с параллельными обратными связями? Какие достоинства и недостатки присущи данным СУЭП?
6. Как осуществляется обратная связь по напряжению?
7. Структурная схема системы управления с отрицательной обратной связью по напряжению?
8. Как получить вырожденную структурную схему данной СУЭП?
9. Как получить уравнение электромеханической характеристики на основании вырожденной структурной схемы данной СУЭП?

10. Какой параметр определяет величина напряжения на входе регулятора скорости (РС)?
11. Как изменится скорость вращения двигателя при обрыве цепи обратной связи?
12. Какие параметры системы управления влияют на величину жесткости электро-механической характеристики замкнутой СУЭП?
13. Как изменится вид электро-механической характеристики, если при неизменной величине напряжения задания на входе РС увеличить значение коэффициента обратной связи по напряжению $K_{\text{он}}$?
14. Как изменится статическая просадка по скорости в замкнутой СУЭП при уменьшении величины коэффициента усиления РС $K_{\text{рс}}$?
15. Какая предельная жесткость электро-механической характеристики получается в данной СУЭП?
16. Как получить предельную жесткость электро-механической характеристики при реальных параметрах системы управления?
17. Как рассчитать величину $K_{\text{рс}}$ для получения заданной жесткости электро-механической характеристики?
18. Как отразится на виде электро-механической характеристики замкнутой СУЭП уменьшение $K_{\text{он}}$?
19. Как получить уравнение внешней характеристики данной СУЭП на основании вырожденной схемы?
20. Поясните физический смысл повышения жесткости электро-механической характеристики данной СУЭП?

Тестовые вопросы к лабораторной работе №3 «Исследование замкнутой системы регулирования электропривода с отрицательной обратной связью по скорости»

1. Как реализуется обратная связь по скорости вращения электропривода?
2. Структурная схема СУЭП с отрицательной обратной связью по скорости.
3. Как получить уравнение электро-механической характеристики данной СУЭП на основании вырожденной структурной схемы?
4. Как изменится скорость идеального холостого хода данной СУЭП при снижении величины $K_{\text{рс}}$ и неизменном значении напряжения задания на входе РС?
5. Как влияет величина коэффициента обратной связи по скорости $K_{\text{ос}}$ на вид электро-механических характеристик?
6. Какова предельная жесткость электро-механической характеристики в данной СУЭП?
7. С какой целью на выходе тахогенератора устанавливают делитель напряжения?
8. С какой целью выходное напряжение тахогенератора подвергают фильтрации?
9. Как влияет величина $K_{\text{рс}}$ на статическую просадку скорости в данной СУЭП?
10. Изменится ли величина статической просадки скорости в данной СУЭП при увеличении напряжения задания на входе РС?
11. Как получить предельную жесткость электро-механической характеристики при реальных параметрах системы управления?
12. Как выглядит внешняя характеристика в данной СУЭП для обеспечения предельной жесткости электро-механической характеристики?
13. Как рассчитать величину $K_{\text{рс}}$ для получения заданной жесткости электро-механической характеристики?
14. Как правильно подключить отрицательную обратную связь по скорости на вход РС?
15. Как влияет величина момента нагрузки на жесткость электро-механической характеристики?

Тестовые вопросы к лабораторной работе №4 «СУЭП с обратными связями по току»

1. Как реализуется обратная связь по якорному току электропривода?
2. Структурная схема СУЭП с положительной обратной связью по величине якорного тока.
3. Как получить вырожденную структурную схему данной СУЭП?
4. Как вывести уравнение электромеханической характеристики для данной СУЭП на основании вырожденной структурной схемы?
5. Как влияет величина коэффициента обратной связи по току $K_{от}$ на вид электромеханической характеристики?
6. Как определить величину $K_{от}$ для получения абсолютно жесткой электромеханической характеристики?
7. Как определить величину $K_{от}$ для получения жесткости естественной характеристики?
8. Почему на практике одну положительную обратную связь по току не применяют?
9. Что такое токовая отсечка? Как реализуется токовая отсечка?
10. Вырожденная структурная схема СУЭП с токовой отсечкой.
11. Как получить уравнение электромеханической характеристики СУЭП с токовой отсечкой?
12. Как влияет величина напряжения задания на входе регулятора на величину тока отсечки?
13. Как изменится вид электромеханической характеристики при увеличении коэффициента $K_{от}$?
14. Как рассчитать коэффициенты данной СУЭП для получения заданной величины тока стопорения?
15. Как в данной СУЭП задать величину необходимого тока отсечки?
16. Как изменится вид электромеханической характеристики при изменении величины напряжения задания на входе регулятора?

Тестовые вопросы к лабораторной работе № 5 «СУЭП с внешним контуром скорости»

1. Принципы оптимизации в системах подчиненного регулирования координат.
2. Расчет передаточных функций регуляторов.
3. Порядок настройки контура регулирования якорного тока.
4. Порядок настройки контура регулирования скорости.
5. Логарифмические частотные характеристики при модульном и симметричном оптимумах
6. Влияние параметров САР на статические и динамические свойства системы.
7. Структурная схема двухконтурной САР скорости.
8. Ограничение координат и производных в системах подчиненного регулирования координат.
9. Оценка качества статических и динамических свойств замкнутой системы.
10. Пуск под «отсечку» на холостом ходу и под нагрузкой.
11. Пуск от ЗИ в системах регулирования с П – РС и ПИ- РС.
12. Реакция системы регулирования скорости с П – РС и ПИ- РС на наброс нагрузки.

Тестовые вопросы к лабораторной работе № 6 «СУЭП двухзонного регулирования»

1. Особенности работы схемы двухзонного регулирования скорости.

2. Осуществление автоматического разделения зон регулирования.
3. Особенности настройки контура регулирования тока возбуждения, структурная схема контура регулирования тока возбуждения и потока двигателя.
4. Настройка датчика ЭДС двигателя.
5. Оценка качества динамических свойств системы двухзонного регулирования скорости.
6. Компенсация нелинейностей, связанных с двухзонным регулированием.
7. Особенности работы системы двухзонного регулирования при пуске под отсечку и от задатчика интенсивности.

Тестовые вопросы к лабораторной работе № 7 «Исследование позиционной СУЭП»

1. Структурная схема трехконтурной системы регулирования.
2. Особенности работы позиционной САР при малых, средних и больших перемещениях.
3. Фазовые характеристики при отработке перемещений.
4. Оценка качества статических и динамических свойств позиционной САР.

Тестовые вопросы к лабораторным работам. 5 курс

Тестовые вопросы к лабораторной работе № 1 «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД», № 2 «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД с регулятором скорости», № 3 «Исследование скалярной системы регулирования ПЧ-АД для текстильной промышленности»

1. Какие основные законы частотного регулирования?
2. Какая система управления относится к скалярной?
3. Как настраивается функциональный блок U/f ?
4. Каким образом осуществляется токовая отсечка в системе скалярного управления?
5. Как осуществляется компенсация скольжения?
6. Как осуществляется компенсация падения напряжения в статорной цепи?
7. Как изменяется вид механических характеристик при изменении коэффициентов компенсации?
8. Какой вид имеет механическая характеристика в системе с регулятором скорости (обратной связью по скорости)?

Тестовые вопросы к лабораторной работе № 4 «Исследование систем векторного управления ПЧ-АД», № 5 «Исследование бездатчиковой системы векторного управления ПЧ-АД», № 6 «Исследование системы векторного управления моментом ПЧ-АД»

1. В чем отличие системы векторного управления от системы скалярного управления?
2. С какой целью в системах векторного управления применяют координатные преобразователи?
3. Как настраивают контуры регулирования тока статора в системах векторного управления?

4. Как определяют потокосцепление статора?
5. Как определяют потокосцепление ротора?
6. Как выполняется построение контура регулирования скорости?
7. Как осуществляется настройка контура потокосцепления?
8. Как строится система управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД?
9. Вид механических характеристик в системе векторного управления, влияние настроек на вид механической характеристики?
10. Укажите достоинства и недостатки систем векторного управления АД без датчика скорости?

7. Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

а) Планируемые результаты обучения и оценочные средства для проведения промежуточной аттестации:

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
Код и содержание компетенции: ПК- 2 способностью обрабатывать результаты экспериментов		
Знать	<ul style="list-style-type: none"> – Нормативные документы по монтажу, наладке и ремонту вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Технические характеристики элементов, входящих в систему управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Нормативные документы по монтажу, наладке и ремонту и технические характеристики элементов, входящих в систему управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования 	<p>Контрольные вопросы для подготовки к экзамену</p> <ul style="list-style-type: none"> – В функции каких основных параметров выполняется построение релейно – контакторных систем управления электроприводов? – Как осуществляется управление пуско – тормозными режимами электроприводов в функции времени? – Как осуществляется управление пуско – тормозными режимами электроприводов в функции скорости (ЭДС)? – Как осуществляется управление пуско – тормозными режимами электроприводов в функции тока (момента)? – Что такое защита и блокировка в схемах управления электроприводов? – Какие виды защит применяются в схемах управления электроприводов? – Как рассчитать уставки основных защит? – Как выполнить переход от релейно – контакторной схемы управления к бесконтактной? – Какие функциональные элементы применяются в программируемых контроллерах для реализации схем управления пуско – тормозными режимами электроприводов? – Какая жесткость механической характеристики обеспечивается при помощи от-

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		<p>рицательной обратной связи по напряжению?</p> <ul style="list-style-type: none"> – Какая жесткость механической характеристики обеспечивается при помощи отрицательной обратной связи по скорости? – Какие механической характеристики можно получить применяя положительную обратную связь по якорному току? – Принцип работы САР с положительной обратной связью по току электродвигателя и токовой отсечкой, механические характеристики электропривода? – Принцип построения систем подчиненного регулирования с последовательной коррекцией, выбор передаточной функции регулятора для получения оптимальных переходных процессов – Контур регулирования якорного тока, настройка на получение оптимального переходного процесса – Ограничение координат в системах подчиненного регулирования – Ограничение ускорения в системах подчиненного регулирования – Необходимость компенсации влияния ЭДС электродвигателя на работу токового контура в системе подчиненного регулирования, принципы компенсации. – Необходимость учета влияния прерывистого режима работы тиристорного преобразователя на работу токового контура в системе подчиненного регулирования, применение адаптивного регулятора тока якоря. – Необходимость учета влияния прерывистого режима работы тиристорного преобразователя на работу токового контура в системе подчиненного регулирования, применение двойного регулятора тока якоря. – Система подчиненного регулирования с П – РС и ПИ - РТ, принцип работы, статические и динамические характеристики. – Система подчиненного регулирования с ПИ – РС и ПИ - РТ, принцип работы, статические и динамические характеристики. – Система подчиненного регулирования положением механизма, принцип работы,

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
		<p>статические и динамические характеристики.</p> <ul style="list-style-type: none"> – Двухзонная система подчиненного регулирования, принцип работы, настройка контура регулирования скорости, необходимость применения множителем – делительных и делительных устройств, статические и динамические характеристики. – Двухзонная система подчиненного регулирования, принцип работы, настройка контура регулирования ЭДС электродвигателя, необходимость применения делительных устройств, статические и динамические характеристики. – В чем заключается отличие позиционных систем от следящих; – Какие основные режимы работы отрабатывает позиционный электропривод? – Как происходит отработка малых перемещений? – Как происходит отработка средних перемещений? – Как происходит отработка больших перемещений? – С какой целью реализуется нелинейный регулятор положения? – Что влияет на точность позиционирования? – Как обеспечить заданную точность позиционирования? – Какие особенности преобразователей частоты, применяемых в электроприводе переменного тока? – Какие механические характеристики электрических машин можно получить при реализации основных законов частотного регулирования? – Как выполняется построение систем скалярного управления электроприводов переменного тока? – Каковы принципы построения систем векторного управления электроприводов переменного тока? – Какие основные элементы входят в состав систем векторного управления? – Какие структурные схемы применяют для реализации систем векторного управления?

Структурный элемент компетенции	Планируемые результаты обучения	Оценочные средства
Уметь	<ul style="list-style-type: none"> – Рассчитывать параметры объектов регулирования и выполнять настройку контуров регулирования вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Аргументированно обосновывать применение структур регуляторов и контуров регулирования для обеспечения требуемого качества статических и динамических показателей системы управления вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Применять полученные знания в профессиональной деятельности; 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Проверка соединений жил контрольных кабелей. 2. Приемы работы с аналоговыми и цифровыми измерительными приборами 3. «Индуктивные» методы наладки: <ol style="list-style-type: none"> 3.1. Проверка установки щеток на «нейтраль» в двигателе постоянного тока. 3.2. Определение полярности обмоток асинхронного двигателя с к.з. ротором. 4. Фазировка тиристорных преобразователей. 5. Электронное моделирование основных динамических звеньев и элементов систем электроприводов.
Владеть	<ul style="list-style-type: none"> – Основными методами расчета и настройки систем регулирования вводимого в эксплуатацию электроэнергетического и электротехнического оборудования; – Основными методами решения задач анализа и синтеза систем управления с заданными характеристиками; – Способами совершенствования профессиональных знаний и умений путем использования информационной среды; 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Проверка соединений жил контрольных кабелей. 2. Приемы работы с аналоговыми и цифровыми измерительными приборами 3. «Индуктивные» методы наладки: <ol style="list-style-type: none"> 3.1. Проверка установки щеток на «нейтраль» в двигателе постоянного тока. 3.2. Определение полярности обмоток асинхронного двигателя с к.з. ротором. 4. Фазировка тиристорных преобразователей. 5. Электронное моделирование основных динамических звеньев и элементов систем электроприводов.

б) Порядок проведения промежуточной аттестации, показатели и критерии оценивания:

Промежуточная аттестация по дисциплине «Системы управления электроприводов» включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений, проводится в форме зачета на 4 курсе и в форме экзамена и в форме защиты курсового проекта на 5 курсе

Зачет по данной дисциплине проводится в виде собеседования в рамках теоретических вопросов, выносимых на зачет и/или решения практических заданий.

Показатели и критерии оценивания зачета:

на оценку «зачтено» студент должен показать высокий уровень знания материала по – на оценку «**зачтено**» – студент должен подготовить статью, и/или доклад, и/или оформить заявку на изобретение или рационализаторское предложение;

– на оценку «**не зачтено**» – студент должен не смог подготовить статью, и/или доклад, и/или оформить заявку на изобретение или рационализаторское предложение.

Экзамен по данной дисциплине проводится в устной форме по экзаменационным билетам, каждый из которых включает 2 теоретических вопроса и одно практическое задание

Показатели и критерии оценивания экзамена:

– на оценку «**отлично**» (5 баллов) – обучающийся демонстрирует высокий уровень сформированности компетенций, всестороннее, систематическое и глубокое знание учебного материала, свободно выполняет практические задания, свободно оперирует знаниями, умениями, применяет их в ситуациях повышенной сложности.

– на оценку «**хорошо**» (4 балла) – обучающийся демонстрирует средний уровень сформированности компетенций: основные знания, умения освоены, но допускаются незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний и умений на новые, нестандартные ситуации.

– на оценку «**удовлетворительно**» (3 балла) – обучающийся демонстрирует пороговый уровень сформированности компетенций: в ходе контрольных мероприятий допускаются ошибки, проявляется отсутствие отдельных знаний, умений, навыков, обучающийся испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями и умениями при их переносе на новые ситуации.

– на оценку «**неудовлетворительно**» (2 балла) – обучающийся демонстрирует знания не более 20% теоретического материала, допускает существенные ошибки, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.

Курсовой проект выполняется под руководством преподавателя, в процессе его написания обучающийся развивает навыки к научной работе, закрепляя и одновременно расширяя знания, полученные при изучении курса «Системы управления электроприводов». При выполнении курсового проекта обучающийся должен показать свое умение работать с нормативным материалом и другими литературными источниками, а также возможность систематизировать и анализировать фактический материал и самостоятельно творчески его осмысливать.

В процессе написания курсового проекта обучающийся должен разобраться в теоретических вопросах избранной темы, самостоятельно проанализировать практический материал, разобрать

Показатели и критерии оценивания курсового проекта:

– на оценку «отлично» (5 баллов) – работа выполнена в соответствии с заданием, обучающийся показывает высокий уровень знаний не только на уровне воспроизведения и объяснения информации, но и интеллектуальные навыки решения проблем и задач, нахождения уникальных ответов к проблемам, оценки и вынесения критических суждений;

– на оценку «хорошо» (4 балла) – работа выполнена в соответствии с заданием, обучающийся показывает знания не только на уровне воспроизведения и объяснения информации, но и интеллектуальные навыки решения проблем и задач, нахождения уникальных ответов к проблемам;

– на оценку «удовлетворительно» (3 балла) – работа выполнена в соответствии с заданием, обучающийся показывает знания на уровне воспроизведения и объяснения информации, интеллектуальные навыки решения простых задач;

– на оценку «неудовлетворительно» (2 балла) – задание преподавателя выполнено частично, в процессе защиты работы обучающийся допускает существенные ошибки, не может показать интеллектуальные навыки решения поставленной задачи.

– на оценку «неудовлетворительно» (1 балл) – задание и обосновать практические предложения.

Показатели и критерии преподавателя выполнено частично, обучающийся не может воспроизвести и объяснить содержание, не может показать интеллектуальные навыки решения поставленной задачи.

8. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

а) Основная литература:

1. Герман-Галкин, С. Г. Виртуальные лаборатории полупроводниковых систем в среде Matlab-Simulink : учебно-методическое пособие / С. Г. Герман-Галкин. — Санкт-Петербург : Лань, 2013. — 448 с. — ISBN 978-5-8114-1520-5. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/36998> (дата обращения: 03.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Поляков, А. Е. Электрические машины, электропривод и системы интеллектуального управления электротехническими комплексами : учеб. пособие / А. Е. Поляков, А. В. Чесноков, Е. М. Филимонова. — Москва : ФОРУМ, ИНФРА-М, 2019. — 224 с. — (Высшее образование: Бакалавриат). - 978-5-00091-707-7. - ISBN 978-5-00091-707-7. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/1026781> (дата обращения: 02.10.2020). — Режим доступа: по подписке.

б) Дополнительная литература:

1. Ившин, В. П. Современная автоматика в системах управления технологическими процессами : учебник / В. П. Ившин, М. Ю. Перухин. — Москва : ИНФРА-М, 2020. — 402 с. : ил. — (Высшее образование). - ISBN 978-5-16-013335-5. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/1093431> (дата обращения: 03.10.2020). — Режим доступа: по подписке.

2. Фомин, Н. В. Системы управления электроприводами [Электронный ресурс] : учебное пособие / Н. В. Фомин ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2014. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). <http://magtu.ru:8085/marcweb2/Found.asp> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

3. Фомин, Н. В. Системы управления электроприводами. Курсовое проектирование [Электронный ресурс] : учебное пособие / Н. В. Фомин ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2014. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). <http://magtu.ru:8085/marcweb2/Found.asp> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

4. Фомин, Н. В. Системы подчиненного регулирования координат в электроприводах постоянного тока [Текст] : учебное пособие / Н. В. Фомин ; МГТУ, [каф. АЭиМ]. - Магнитогорск, 2010. - 199с. : ил., граф., схемы, табл. <http://magtu.ru:8085/marcweb2/Found.asp> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

5. Фомин, Н.В. Параметрирование преобразователей «Simoreg» и «Simovert» [Электронный ресурс]: учебное пособие. - Н. В. Фомин, Е. Я. Омельченко, В. В. Шохин и др./ Магнитогорск, ФГБОУ ВО "Магнитогорский государственный технический университет им. Г. И. Носова", 2017. № госрегистрации 0321701900 <http://magtu.ru:8085/marcweb2/Found.asp> — Режим доступа: для авториз. пользователей.

6. Терехин, В.Б. Компьютерное моделирование систем электропривода постоянно-го и переменного тока в Simulink : учебное пособие / В.Б. Терехин, Ю.Н. Демен-тьев. — Томск : ТПУ, 2015. — 307 с. — ISBN 978-5-4387-0558-1. — Текст : электронный // Электронно-библиотечная система «Лань» : [сайт]. — URL: <https://e.lanbook.com/book/82848>. — Режим доступа: для авториз. пользователей

в) Методические указания:

1. Фомин Н. В., Омельченко Е. Я., Белый А. В., Шохин В. В. Исследование систем управления электроприводов с параллельными обратными связями: Методические указания к выполнению лабораторных работ по дисциплине «Системы управления электроприводов» для студентов специальностей 140604, 140600 и 220401. Магнитогорск: МГТУ, 2013, 36 с.

2. Фомин Н. В., Белый А. В., Омельченко Е. Я. Исследование систем подчиненного регулирования: методические указания к лабораторным работам по дисциплине «Системы управления электроприводов» для студентов специальности 140604. – Магнитогорск: ГОУ ВПО «МГТУ», 2010.- 25 с.

3. Фомин Н. В. Системы управления электроприводов. Курсовое проектирование: учеб. пособие /Н. В. Фомин.- Магнитогорск: Изд-во Магнитогорск. гос. техн. ун-та им. Г. И. Носова, 2014. 102 с. (приложение)

4. Омельченко Е. Я. Исследование системы управления асинхронно – вентиляным каскадом: методические указания к выполнению лабораторных работ по дисциплине «Системы управления электроприводов» для студентов специальностей 140604, 140600, 220401. Магнитогорск: Изд-во Магнитогорск. гос. техн. ун-та им. Г. И. Носова, 2013. 15 с

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
7Zip	свободно распространяемое ПО	бессрочно
MS Windows XP Professional(для классов)	Д-1227-18 от 08.10.2018	11.10.2021
MathWorks MathLab v.2014 Classroom License	К-89-14 от 08.12.2014	бессрочно
MS Windows 7(Белорецк)	К-171-09 от 18.10.2009	бессрочно
MS Office 2007(Белорецк)	К-171-09 от 18.10.2009	бессрочно
FAR Manager	свободно распространяемое ПО	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Электронная база периодических изданий East View Information Services, ООО «ИВИС»	https://dlib.eastview.com/
Национальная информационно-аналитическая система – Российский индекс научного цитирования (РИНЦ)	URL: https://elibrary.ru/project_risc.asp
Поисковая система Академия Google (Google Scholar)	URL: https://scholar.google.ru/
Информационная система - Единое окно доступа к информационным ресурсам	URL: http://window.edu.ru/
Федеральное государственное бюджетное учреждение «Федеральный институт промышленной собственности»	URL: http://www1.fips.ru/
Российская Государственная библиотека. Каталоги	https://www.rsl.ru/ru/4readers/catalogues/
Электронные ресурсы библиотеки МГТУ им. Г.И. Носова	http://magtu.ru:8085/marcweb2/Default.asp
Университетская информационная система РОССИЯ	https://uisrussia.msu.ru
Международная наукометрическая реферативная и полнотекстовая база данных научных изданий «Web of science»	http://webofscience.com
Международная реферативная и полнотекстовая справочная база данных научных изданий «Scopus»	http://scopus.com

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Тип и название аудитории	Оснащение аудитории
Аудитория для лекционных занятий	Доска, мультимедийный проектор, экран, мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации с выходом в Интернет
Аудитория для практических занятий	Доска, мультимедийный проектор, экран, мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации с выходом в Интернет
Аудитория для лабораторных занятий	Универсальные стенды, инструменты, персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета
Аудитории для самостоятельной работы: компьютерные классы; читальный зал библиотеки	Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета
Аудитории для групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации	Персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета
Помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования	Стеллажи для хранения учебно-наглядных пособий и учебно-методической документации