



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИЭиАС
В.Р. Храмшин

03.03.2021 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ МИКРОМАШИНЫ

Направление подготовки (специальность)
11.03.04 Электроника и микроэлектроника

Направленность (профиль/специализация) программы
Проектирование и программирование систем Интернета вещей

Уровень высшего образования - бакалавриат

Форма обучения
очная

Институт/ факультет	Институт энергетики и автоматизированных систем
Кафедра	Электроники и микроэлектроники
Курс	3
Семестр	5

Магнитогорск
2021 год

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО - бакалавриат по направлению подготовки 11.03.04 Электроника и микроэлектроника (приказ Минобрнауки России от 19.09.2017 г. № 927)

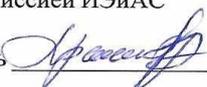
Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

10.02.2021 г. протокол № 6

Зав. кафедрой  С.И. Лукьянов

Рабочая программа одобрена методической комиссией ИЭиАС

03.03.2021 г. протокол № 5

Председатель  В.Р. Храмшин

Рабочая программа составлена:

доцент кафедры ЭиМЭ, канд. техн. наук  - Е.Э. Бодров

Рецензент:

директор СЦ ООО ТЕХНОАП Инжиниринг, канд. техн. наук

 - Е.С. Суспицын

Лист актуализации рабочей программы

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2022 - 2023 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2023 - 2024 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2024 - 2025 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2025 - 2026 учебном году на заседании кафедры Электроники и микроэлектроники

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ С.И. Лукьянов

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Целями освоения дисциплины (модуля) «Электрические микромашин» являются: ознакомление с основами устройства электрических микромашин; изучение порядка проведения работ по наладке, настройке, регулировке и испытанию электрических микромашин.

Поставленная цель достигается с помощью решения следующих задач:

- изучение свойств и характеристик различных типов электромагнитных и электромеханических преобразователей энергии;
- изучение теоретически обоснованных общих методов практического выбора, расчета электрических микромашин, используемых в системах автоматики;
- изучение и усвоение студентами принципов работы современных электрических микромашин;
- изучение режимов работы и условий эксплуатации электрических микромашин;
- изучение способов наладки, настройки, регулировки и испытания электрических микромашин.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Электрические микромашин входит в часть учебного плана формируемую участниками образовательных отношений образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения), сформированные в результате изучения дисциплин/ практик:

Теоретические основы электротехники

Знания (умения, владения), полученные при изучении данной дисциплины будут необходимы для изучения дисциплин/практик:

АСУ технологическими объектами

Методы и средства диагностирования

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

В результате освоения дисциплины (модуля) «Электрические микромашин» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ПК-3	Способен проводить работы по наладке, настройке, регулировке и испытанию электронных средств и оборудования
ПК-3.1	Разрабатывает мероприятия по улучшению качества обслуживания электронных средств и электронных систем различного назначения.
ПК-3.2	Изучает режимы работы и условия эксплуатации электронного оборудования
ПК-3.3	Контролирует параметры надежности работы электронного оборудования, проводит тестовые проверки

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зачетных единиц 108 акад. часов, в том числе:

- контактная работа – 72 акад. часов;
- аудиторная – 68 акад. часов;
- внеаудиторная – 4 акад. часов;
- самостоятельная работа – 0,3 акад. часов;
- в форме практической подготовки – 0 акад. час;
- подготовка к экзамену – 35,7 акад. час

Форма аттестации - экзамен

Раздел/ тема дисциплины	Семестр	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. Введение. Классификация электрических микромашин.								
1.1 Введение. Классификация электрических микромашин.	5	6	6/2И			Самостоятельное изучение учебной и научной литературы	Устный опрос (собеседование)	ПК-3.1, ПК-3.2, ПК-3.3
Итого по разделу		6	6/2И					
2. Исполнительные двигатели систем автоматики. Механика электропривода с систем автоматики.								
2.1 Исполнительные двигатели систем автоматики. Механика электропривода с систем автоматики.	5	6	6/4И			Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Выполнение РГР	Выполнение лабораторной работы, оформление отчета, защита лабораторной работы. Защита РГР	ПК-3.1, ПК-3.2, ПК-3.3
Итого по разделу		6	6/4И					
3. Электрические микромашины постоянного тока и их механические характеристики								
3.1 Электрические микромашины постоянного тока и их механические характеристики	5	6	6/2И			Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Выполнение РГР	Выполнение лабораторной работы, оформление отчета, защита лабораторной работы, защита РГР	ПК-3.1, ПК-3.2, ПК-3.3
Итого по разделу		6	6/2И					
4. Бесколлекторные двигатели постоянного тока								

4.1	Бесколлекторные двигатели постоянного тока	5	6	6/3И			Самостоятельное изучение учебной и научной литературы	Выполнение, контроль, оформление отчета	ПК-3.1, ПК-3.2, ПК-3.3
Итого по разделу			6	6/3И					
5. Регулирование угловой скорости вращения электрических микромашин									
5.1	Регулирование угловой скорости вращения электрических микромашин	5	10	10/3И		0,3	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы	Выполнение лабораторной работы, оформление отчета, защита лабораторной работы	ПК-3.1, ПК-3.2, ПК-3.3
Итого по разделу			10	10/3И		0,3			
Итого за семестр			34	34/14И		0,3		экзамен	
Итого по дисциплине			34	34/14И		0,3		экзамен	

5 Образовательные технологии

В процессе преподавания дисциплины применяются традиционная и модульно-компетентностная технологии. Лекции проходят как в традиционной форме, так и в форме лекций-консультаций, где студентам заранее предлагается ознакомиться с информацией по теме лекционного занятия для подготовки вопросов лектору, таким образом лекция проходит по типу «вопросы–ответы–дискуссия». На всех лекционных занятиях также применяются элементы лекции-визуализации, за счет представления части лекционного материала с помощью заранее подготовленных презентаций, слайдов с помощью мультимедийного оборудования.

Лекционный материал закрепляется на лабораторных занятиях, на которых выполняются индивидуальные и групповые задания по пройденной теме. Для глубокого и полного усвоения лекционного материала на лабораторных занятиях студентам предлагается выполнять задания на специализированных учебных стендах. На лабораторных занятиях также применяются метод контекстного обучения, работы в команде и метод case-study, позволяющие усвоить учебный материал путём выявления связей между конкретным знанием и его применением, а также анализа конкретных ситуаций и поиска решений в группе студентов. Защита результатов лабораторных работ проходит в виде диалога преподавателя и студента, преподавателем задаются контрольные вопросы с целью выяснения глубины знаний студента по данному разделу, при этом пробелы в знаниях студента восполняются дополнительными пояснениями, комментариями преподавателя.

В ходе самостоятельной работы студенты получают более глубокие практические навыки по дисциплине при подготовке к выполнению и защите лабораторных работ и итоговой аттестации.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

а) Основная литература:

1. Епифанов, А. П. Электрические машины : учебник / А. П. Епифанов, Г. А. Епифанов. — Санкт-Петербург : Лань, 2017. — 300 с. — ISBN 978-5-8114-2637-9. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/95139> (дата обращения: 09.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Шевырёв, Ю. В. Электрические машины : учебник / Ю. В. Шевырёв. — Москва : МИСИС, 2017. — 261 с. — ISBN 978-5-906846-50-1. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/108117> (дата обращения: 09.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

б) Дополнительная литература:

1. Анисимова, М. С. Электрические машины. Машины постоянного тока : учебное пособие / М. С. Анисимова. — Москва : МИСИС, 2017. — 27 с. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/108080> (дата обращения: 09.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

в) Методические указания:

1. Микроприводы. Руководство пользователя: методические указания к лабораторным работам. National Instruments. - 82 с.: ил. — Текст : электронный — URL: <https://newlms.magtu.ru/mod/folder/view.php?id=529123>.

2. Игнатович, В. М. Электрические машины и трансформаторы: Учебное пособие / Игнатович В.М., Ройз Ш.С. - Томск:Изд-во Томского политех. университета, 2013. - 182 с. - Текст : электронный. - URL: <https://znanium.com/catalog/product/673035> (дата обращения: 21.10.2020). – Режим доступа: по подписке.

3. Фролов, Ю. М. Сборник задач и примеров решений по электрическому приводу : учебное пособие / Ю. М. Фролов, В. П. Шелякин. — Санкт-Петербург : Лань, 2012. — 368 с. — ISBN 978-5-8114-1141-2. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/3185> (дата обращения: 09.10.2020). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Windows 7 Professional(для классов)	Д-1227-18 от 08.10.2018	11.10.2021
MS Windows 7 Professional (для классов)	Д-757-17 от 27.06.2017	27.07.2018
MS Office 2007 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
7Zip	свободно распространяемое ПО	бессрочно
FAR Manager	свободно распространяемое ПО	бессрочно
NI Developer Suite	К-118-08 от 20.10.2008	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
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/

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Лекционная аудитория: мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации.

Лаборатория методов математического моделирования и компьютерных технологий в научных исследованиях: лабораторный стенд «Микроприводы» National Instruments.

Аудитории для групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации: аудитории кафедры электроники и микроэлектроники (ауд. 457,458,459,460).

Компьютерный класс: персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в Интернет и с доступом в электронную информационно-образовательную среду университета.

Аудитории для самостоятельной работы: компьютерные классы; читальные залы библиотеки: 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, сейфы для хранения учебного оборудования. Инструменты для ремонта оборудования.

Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

По дисциплине предусмотрено самостоятельное изучение обучающимися основной и дополнительной литературы при подготовке к лекционным и лабораторным занятиям по следующей тематике:

Тема 1. Классификация электрических микромашин.

- 1.1. Исполнительные двигатели систем автоматики.
- 1.2. Синхронные микродвигатели и их разновидности.
- 1.3. Тахогенераторы.
- 1.4. Вращающийся трансформатор
- 1.5. Сельсины.
- 1.6. Электрические машины гироскопических устройств

Тема 2. Исполнительные двигатели систем автоматики. Механика электропривода с систем автоматики.

- 2.1. Использование постоянного тока в промышленности, транспорте.
- 2.2. Принцип работы основных исполнительных микромашин систем автоматики.
- 2.3. Механика электропривода с систем автоматики.

Тема 3. Электрические микромашины постоянного тока и их механические характеристики

- 3.1. Механические характеристики микромашин постоянного тока.
- 3.2. Сравнение различных типов микродвигателей для систем автоматики.

Тема 4. Бесколлекторные двигатели постоянного тока

- 4.1. Проблема бесконтактности в электромеханике.
- 4.2. Принцип построения бесконтактного двигателя постоянного тока.

Тема 5. Регулирование угловой скорости вращения электрических микромашин.

- 5.1. Основы управления электрическими микромашинами.
- 5.2. Построение систем управления микродвигателем с различными регуляторами.

Самостоятельная работа студентов предполагает также подготовку к выполнению и к защите результатов лабораторных работ.

Темы лабораторных работ (ЛР):

ЛР№1. Определение активного сопротивления обмотки якоря микродвигателя.

ЛР№2. Определение коэффициента электромеханического преобразования микродвигателя.

ЛР№3. Снятие механических характеристик микродвигателя постоянного тока.

ЛР№4. Снятие рабочих характеристик микродвигателя постоянного тока.

ЛР№5. Снятие статических механических характеристик одноконтурной САУ скоростью с различными регуляторами.

ЛР№6. Определение динамических характеристик разомкнутой САУ скоростью микродвигателя постоянного тока.

Примерный перечень контрольных вопросов для защиты лабораторных работ:

- Для чего необходимо стопорить электродвигатель при измерении активного сопротивления обмотки якоря?
- Что будет форма электромеханической характеристики, если при измерении активного сопротивления обмотки якоря двигатель не застопоривать?
- Что представляет собой электромеханическая постоянная электродвигателя?
- Какими способами можно регулировать скорость электродвигателя в лабораторной установке?
- Для чего необходим маховик в лабораторной установке?

Кроме того, обучающиеся выполняют расчетно-графические работы по трем темам:

1. Механика электропривода

Примерное задание:

А) Выбрать вариант задания (задается ведущим преподавателем) и определить параметры электропривода по базе данных.

Для выбранного электропривода требуется

- провести расчеты параметров электропривода, используемые во всех пунктах задания;

- рассчитать момент сопротивления и момент инерции, приведенные к валу двигателя.

Б) Для электропривода, параметры которого определены в п. 1, требуется рассчитать и построить в относительных единицах нагрузочные диаграммы при разных массах поднимаемого груза:

- пуска от нуля до номинальной скорости при полном использовании двигателя по перегрузочной способности ;

- пуска от нуля до номинальной скорости при постоянном ускорении, определяемом перегрузочной способностью двигателя и наибольшим поднимаемым грузом;

- торможения от номинальной скорости до нуля при полном использовании двигателя по перегрузочной способности;

- торможения от номинальной скорости до нуля при постоянном ускорении (замедлении) привода, определяемом перегрузочной способностью двигателя и наименьшим поднимаемым грузом.

В) Для электропривода, параметры которого приведены в п. 1, требуется рассчитать и построить в относительных единицах нагрузочные диаграммы, а также зависимость пути от времени $S = f(t)$ при разных массах поднимаемого груза:

- пуска от нуля до номинальной скорости, работы на установившейся скорости и торможения от номинальной скорости до нуля при полном использовании двигателя по перегрузочной способности;

- пуска от нуля до номинальной скорости, работы на установившейся скорости и торможения от номинальной скорости до нуля при постоянном ускорении привода, определяемом перегрузочной способностью и наибольшей массой поднимаемого груза.

Г) Проанализировать полученные и сделать соответствующие выводы.

– Влияние передаточного числа и КПД на величину момента сопротивления и момент инерции, приведенных к валу двигателя.

– Влияние массы поднимаемого груза на момент сопротивления и момент инерции, приведенных к валу двигателя.

– Влияние массы поднимаемого груза на время пусковой и тормозной моменты, ускорение привода.

– Влияние массы поднимаемого груза на время пуска и торможения.

2. МЕХАНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ, РЕЖИМЫ РАБОТЫ И РЕГУЛИРОВОЧНЫЕ СВОЙСТВА ДВИГАТЕЛЕЙ ПОСТОЯННОГО И ПЕРЕМЕННОГО ТОКА

Примерное задание:

1. Выбрать вариант задания (задается ведущим преподавателем) и определить параметры двигателя. Технические данные двигателей постоянного тока независимого возбуждения по вариантам приведены в табл. 1.

Для выбранного двигателя требуется провести расчеты параметров, используемые во всех пунктах задания.

2. Задаться относительными значениями сопротивлений дополнительных резисторов, вводимых в якорную цепь. Для выбранного двигателя и заданных значений резисторов рассчитать и построить:

2.1. Естественные механическую и электромеханическую характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения.

2.2. Реостатные механические и электромеханические характеристики

3. Задаться коэффициентами понижения якорного напряжения в долях от номинального. Рассчитать и построить механические и электромеханические характеристики при пониженном напряжении. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.

4. Определить постоянную двигателя при максимальном ослаблении магнитного потока двигателя. Рассчитать и построить механическую и электромеханическую характеристики при ослабленном магнитном потоке. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.

5. Определить величины сопротивления динамического торможения, которые обеспечивали бросок якорного тока: $-I_n$ и $-2 \cdot I_n$, при начальной скорости, равной номинальной. Рассчитать и построить механические и электромеханические характеристики динамического торможения. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.

6. Определить величину сопротивление противовключения, которое обеспечивало силовой спуск груза со скоростью, равной номинальной, при моменте сопротивления, равном номинальному и сопротивлению противовключения, которое обеспечивало бросок якорного тока $-2 \cdot I_n$, при смене полярности якорного напряжения и начальной скорости, равной номинальной.

Рассчитать и построить естественные механическую и электромеханическую характеристики и реостатные характеристики двигателя в режиме противовключения. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.

7. Проанализировать полученные результаты и сделать соответствующие выводы.

7.1. Влияние параметров электропривода (дополнительных сопротивлений, напряжения, магнитного потока) на вид механических и электромеханических характеристик двигателя постоянного тока независимого возбуждения

7.2. Влияние сопротивления якорной цепи на величину перепада скорости и реостатные характеристики.

7.3. Влияние напряжения питания на величину скорости идеального холостого хода, перепада скорости и механические характеристики.

7.4. Влияние магнитного потока на скорость идеального холостого хода, перепада скорости и механические характеристики.

7.5. Влияние сопротивления якорной цепи при динамическом торможении на величину тормозного тока и механические характеристики.

7.6. Влияние сопротивления якорной цепи в режиме противовключения (силовой спуск груза) на величину установившейся скорости и механические характеристики.

7.7. Влияние сопротивления якорной цепи в режиме противовключения на величину тормозного тока и механические характеристики.

3. Расчет мощности электроприводов

Примерное задание:

При движении электропривода “вперед” (промежутки времени t_1 , t_2 , t_3) момент сопротивления на валу механизма равен $M_{с,мех}$, электропривод разгоняется от нуля до номинальной скорости, работает на этой скорости и тормозится до нуля.

Заданная установившаяся угловая скорость вала механизма соответствует основной (номинальной) скорости двигателя

При движении электропривода “назад” (промежутки времени t_4, t_5, t_6, t_7, t_8) момент сопротивления на валу механизма равен $M_{c,xx}$ электропривод разгоняется от нуля до максимальной скорости за счет ослабления магнитного потока, работает на этой скорости и тормозится до нуля.

Путь вала механизма как “вперед”, так и “назад” $N_{об}$ одинаков. При разгоне и торможении система управления электроприводом обеспечивает постоянство углового ускорения вне зависимости от направления движения $\frac{d\omega_{мex}}{dt} = const$.

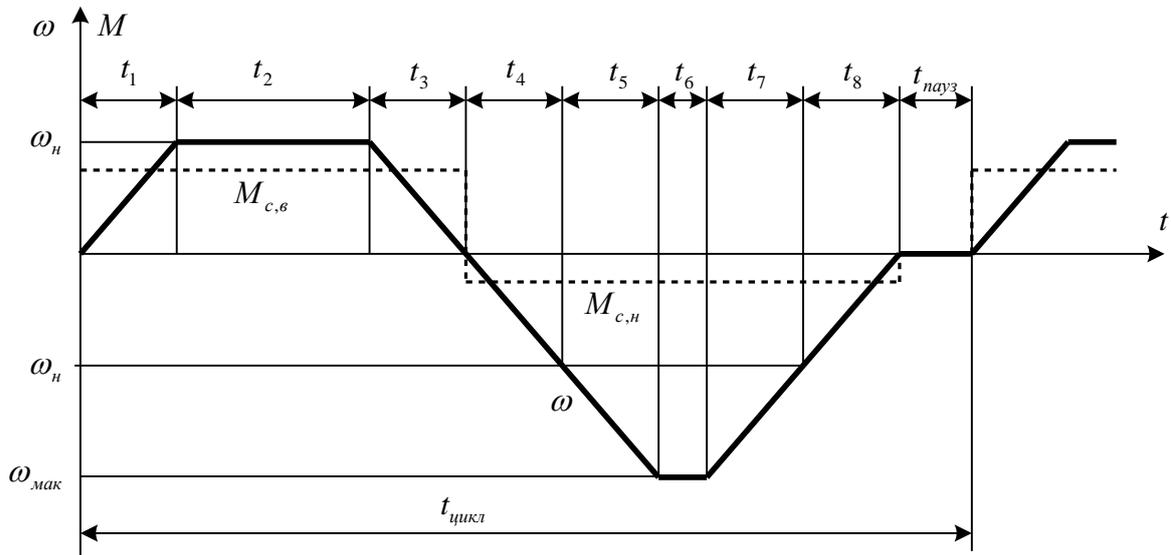


Рис. 1. Тахограмма и зависимость $M_c = f(t)$ проектируемого электропривода

Требуется:

1. Используя исходные данные (табл.1) определить мощность двигателя, его номинальную и максимальную скорости (вариант 60).

Таблица 1

N/N	Наименование	Единицы измерения	Значение
1	Номинальная скорость вала механизма, $n_{мex}$	Об/мин	375
2	Диапазон регулирования		2,3
3	Момент сопротивления на валу механизма при работе "вперед", $M_{c,мex}$	Нм	295
4	Момент сопротивления на валу механизма при работе "назад", $M_{c,xx}$	Нм	29
5	Путь рабочего органа " вперед" или "назад", $N_{об}$	обороты	38
6	Передаточное число редуктора		4
7	КПД редуктора		0,9
8	Момент инерции механизма, $J_{мex}$	кгм ²	3
9	Угловое ускорение на валу механизма, $\pm \frac{d\omega_{мex}}{dt} = const$	1/с ²	40
10	Время цикла	с	14
11	Коэффициент ухудшения охлаждения во время паузы		0,5

12	Коэффициент ухудшения охлаждения во время пуска и торможения		0,75
----	--	--	------

Приложение 2

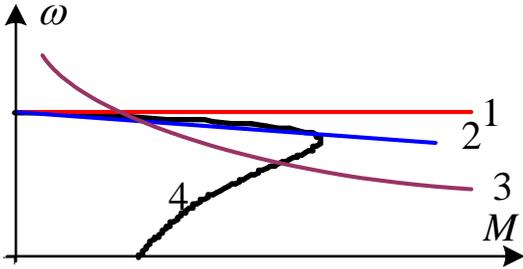
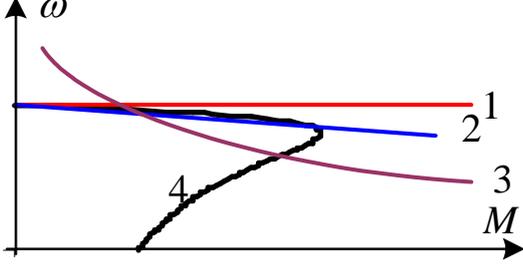
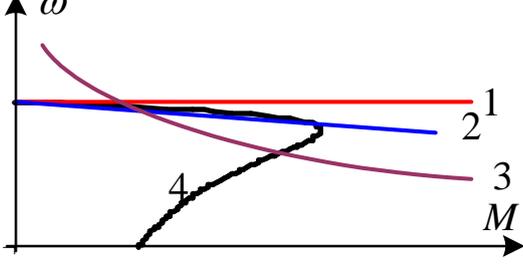
Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

а) Планируемые результаты обучения и оценочные средства для проведения

промежуточной аттестации:

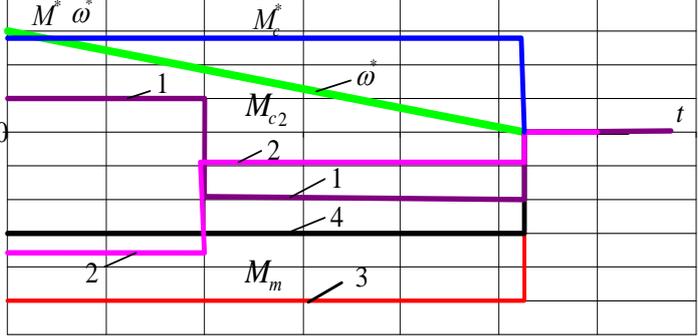
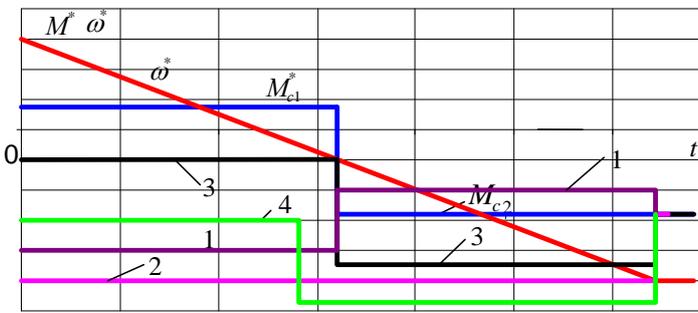
Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
ПК-3: Способен проводить работы по наладке, настройке, регулировке и испытанию электронных средств и оборудования		
ПК-3.1	Разрабатывает мероприятия по улучшению качества обслуживания электронных средств и электронных систем различного назначения.	<p>Перечень теоретических вопросов к экзамену:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Типы электроприводов и движения, осуществляемые ими. 2. Приведение моментов и сил сопротивления, инерционных масс и моментов инерции. 3. Механические характеристики производственных механизмов и электрических двигателей. 4. Уравнение движения электропривода. 5. Время ускорения и замедления электропривода. Установившиеся режимы. 6. Механические характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения. 7. Механические характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения в пусковых и тормозных режимах 8. Механические характеристики асинхронного двигателя 9. Механические характеристики асинхронного двигателя в пусковых и тормозных режимах 10. Основные показатели регулирования угловой скорости электроприводов. 11. Регулирование угловой скорости двигателя постоянного тока независимого возбуждения. 12. Регулирование угловой скорости асинхронного двигателя. 13. Реостатное регулирование угловой скорости асинхронного двигателя. 14. Частотное регулирование угловой скорости асинхронного двигателя. 15. Регулирование угловой скорости асинхронного электропривода изменением напряжения. 16. Частотное регулирование асинхронных электроприводов. 17. Динамическое торможение двигателя постоянного тока независимого возбуждения.

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>18. Торможение противовключением двигателя постоянного тока независимого возбуждения.</p> <p>19. Расчет мощности двигателя при продолжительном режиме работы.</p> <p>20. Расчет мощности двигателя при кратковременном режиме работы.</p> <p>21. Расчет мощности двигателя при повторно-кратковременном режиме работы.</p> <p>22. Передаточные функции автоматических систем управления.</p> <p>23. Качество регулирования. Показатели качества.</p> <p>24. Системы управления электроприводами с последовательной коррекцией при подчиненном регулировании параметров.</p> <p>25. Дефекты и неисправности двигателей постоянного тока.</p> <p>26. Дефекты и неисправности асинхронных электродвигателей.</p> <p>27. Принципы диагностирования неисправностей и ремонта электрических двигателей постоянного и переменного тока</p> <p>Примерные практические задания для экзамена:</p> <p>1. Из приведенных зависимостей выберите уравнение приведения момента сопротивления к валу двигателя.</p> <p>1) $M = M_c - J \frac{d\omega}{dt}$</p> <p>2) $M = M_c + J \frac{d\omega}{dt}$</p> <p>3) $M + M_c = -J \frac{d\omega}{dt}$</p> <p>4) $\omega = \frac{U}{c} + \frac{MR_x}{c^2}$</p> <p>2. Из приведенных зависимостей выберите уравнение приведения сил сопротивления к валу двигателя.</p> <p>1) $M_c = F_{cm} \cdot V / \omega_d \eta_n$</p> <p>2) $M_c = F_{cm} \cdot V / V_d \eta_n$</p> <p>3) $M_c = F_{cm} \cdot \omega_d / V \eta_n$</p> <p>4) $M_c = m_{cm} \cdot V / \omega_d \eta_n$</p> <p>3. Из приведенных механических характеристик электрических двигателей укажите характеристику асинхронного двигателя.</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		 <p data-bbox="730 600 1503 743">4. Из приведенных механических характеристик электрических двигателей укажите характеристику двигателя постоянного тока последовательного возбуждения.</p>  <p data-bbox="730 1079 1503 1182">5. Из приведенных механических характеристик электрических двигателей укажите характеристику синхронного двигателя.</p>  <p data-bbox="730 1518 1503 1621">6. Из приведенных уравнений для определения жесткости механических характеристик выберите правильный ответ.</p> <ol data-bbox="730 1630 1024 1975" style="list-style-type: none"> 1) $\beta = \frac{M_2 - M_1}{\omega_1 - \omega_2} = \frac{\Delta M}{\Delta \omega}$ 2) $\beta = \frac{M_2 - M_1}{\omega_2 - \omega_1} = \frac{\Delta M}{\Delta \omega}$ 3) $\beta = \frac{\omega_2 - \omega_1}{M_2 - M_1} = \frac{\Delta \omega}{\Delta M}$ 4) $\beta = \frac{M_2 + M_1}{\omega_2 + \omega_1} = \frac{\Delta M}{\Delta \omega}$ <p data-bbox="730 2020 1503 2078">7. Из приведенных уравнений выберите правильный ответ, обеспечивающий устойчивую работу</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>электропривода. β_o и β_c - жесткости механических характеристик двигателя и производственного механизма</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) $\beta_o + \beta_c < 0$ 2) $\beta_c - \beta_o < 0$ 3) $\beta_o - \beta_c < 0$ 4) $\beta_o - \beta_c > 0$ <p>8. Из приведенных зависимостей выберите правильное выражение уравнения движения.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) $M = M_c - J \frac{d\omega}{dt}$ 2) $M = M_c + J \frac{d\omega}{dt}$ 3) $M + M_c = -J \frac{d\omega}{dt}$ 4) $\omega = \frac{U}{c} + \frac{MR_a}{c^2}$ <p>9. Выбрать зависимость $\omega^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям момента двигателя $M^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* = f(t)$.</p> <p>10. Выбрать зависимость $\omega^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям момента двигателя $M^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* f(t)$ и наибольшему значению момента инерции J.</p>

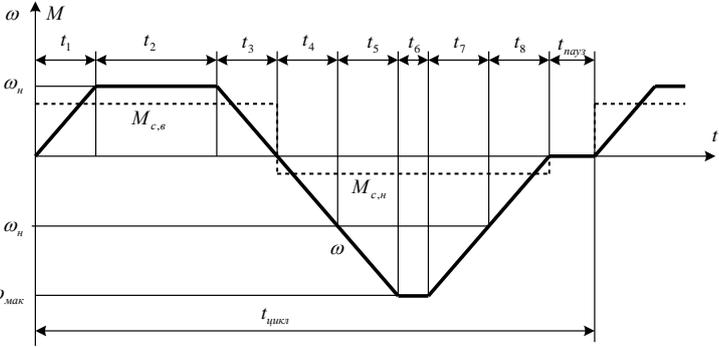
Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<div data-bbox="740 273 1465 609" data-label="Figure"> </div> <p data-bbox="730 658 1497 784">11. Выбрать зависимость $\omega^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям момента двигателя $M^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* f(t)$</p> <div data-bbox="740 824 1465 1124" data-label="Figure"> </div> <p data-bbox="730 1173 1497 1299">12. Выбрать зависимость $\omega^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям момента двигателя $M^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* f(t)$</p> <div data-bbox="740 1339 1465 1729" data-label="Figure"> </div> <p data-bbox="730 1778 1497 1993">13. Выбрать зависимость момента двигателя $M^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям скорости двигателя $\omega^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* f(t)$ и наибольшему моменту инерции электропривода.</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		 <p>14. Выбрать зависимость момента двигателя $M^* = f(t)$, которая соответствует заданным зависимостям скорости двигателя $\omega^* = f(t)$, момента сопротивления $M_c^* f(t)$.</p> 
ПК-3.2	Изучает режимы работы и условия эксплуатации электронного оборудования	<p>Перечень теоретических вопросов для проведения текущего контроля знаний:</p> <ul style="list-style-type: none"> – Основные задачи технического контроля в ремонте оборудования; – влияние степени износа используемых при ремонте; деталей на надежность отремонтированной машины; – обязанности работников технического контроля, проверяющих качество ремонтных работ; – контроль качества деталей, используемых для ремонта; – проверка выполнения слесарных работ и контроль их качества; – проверка качества сборки оборудования и его испытание. <p>Примерные задания для расчетно-графических работ:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Механика электропривода <i>Примерное задание:</i> А) Выбрать вариант задания (задается ведущим преподавателем) и определить параметры электропривода по базе данных. Для выбранного электропривода требуется

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>- провести расчеты параметров электропривода, используемые во всех пунктах задания;</p> <p>- рассчитать момент сопротивления и момент инерции, приведенные к валу двигателя.</p> <p>Б) Для электропривода, параметры которого определены в п. 1, требуется рассчитать и построить в относительных единицах нагрузочные диаграммы при разных массах поднимаемого груза:</p> <p>- пуска от нуля до номинальной скорости при полном использовании двигателя по перегрузочной способности ;</p> <p>- пуска от нуля до номинальной скорости при постоянном ускорении, определяемом перегрузочной способностью двигателя и наибольшим поднимаемым грузом;</p> <p>- торможения от номинальной скорости до нуля при полном использовании двигателя по перегрузочной способности;</p> <p>- торможения от номинальной скорости до нуля при постоянном ускорении (замедлении) привода, определяемом перегрузочной способностью двигателя и наименьшим поднимаемым грузом.</p> <p>В) Для электропривода, параметры которого приведены в п. 1, требуется рассчитать и построить в относительных единицах нагрузочные диаграммы, а также зависимость пути от времени $S = f(t)$ при разных массах поднимаемого груза:</p> <p>- пуска от нуля до номинальной скорости, работы на установившейся скорости и торможения от номинальной скорости до нуля при полном использовании двигателя по перегрузочной способности;</p> <p>- пуска от нуля до номинальной скорости, работы на установившейся скорости и торможения от номинальной скорости до нуля при постоянном ускорении привода, определяемом перегрузочной способностью и наибольшей массой поднимаемого груза.</p> <p>Г) Проанализировать полученные и сделать соответствующие выводы.</p> <p>– Влияние передаточного числа и КПД на величину момента сопротивления и момент инерции, приведенных к валу двигателя.</p> <p>– Влияние массы поднимаемого груза на момент сопротивления и момент инерции, приведенных к валу двигателя.</p> <p>– Влияние массы поднимаемого груза на время пусковой и тормозной моменты, ускорение привода.</p> <p>– Влияние массы поднимаемого груза на время</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>пуска и торможения.</p> <p>2. МЕХАНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ, РЕЖИМЫ РАБОТЫ И РЕГУЛИРОВОЧНЫЕ СВОЙСТВА ДВИГАТЕЛЕЙ ПОСТОЯННОГО И ПЕРЕМЕННОГО ТОКА</p> <p><i>Примерное задание:</i></p> <p>1. Выбрать вариант задания (задается ведущим преподавателем) и определить параметры двигателя. Технические данные двигателей постоянного тока независимого возбуждения по вариантам приведены в табл. 1.</p> <p>Для выбранного двигателя требуется провести расчеты параметров, используемые во всех пунктах задания.</p> <p>2. Задаться относительными значениями сопротивлений дополнительных резисторов, вводимых в якорную цепь. Для выбранного двигателя и заданных значений резисторов рассчитать и построить:</p> <p>2.1. Естественные механическую и электромеханическую характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения.</p> <p>2.2. Реостатные механические и электромеханические характеристики</p> <p>3. Задаться коэффициентами понижения якорного напряжения в долях от номинального. Рассчитать и построить механические и электромеханические характеристики при пониженном напряжении. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.</p> <p>4. Определить постоянную двигателя при максимальном ослаблении магнитного потока двигателя. Рассчитать и построить механическую и электромеханическую характеристики при ослабленном магнитном потоке. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.</p> <p>5. Определить величины сопротивления динамического торможения, которые обеспечивали бросок якорного тока: $-I_n$ и $-2 \cdot I_n$, при начальной скорости, равной номинальной. Рассчитать и построить механические и электромеханические характеристики динамического торможения. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.</p> <p>6. Определить величину сопротивление противовключения, которое обеспечивало силовой спуск груза со скоростью, равной номинальной, при моменте сопротивления, равном номинальному и сопротивлению противовключения, которое</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>обеспечивало бросок якорного тока $-2 \cdot I_n$, при смене полярности якорного напряжения и начальной скорости, равной номинальной.</p> <p>Рассчитать и построить естественные механическую и электромеханическую характеристики и реостатные характеристики двигателя в режиме противовключения. Для сравнения на этом же графике построить естественную характеристику, рассчитанную в п. 2.1.</p> <p>7. Проанализировать полученные результаты и сделать соответствующие выводы.</p> <p>7.1. Влияние параметров электропривода (дополнительных сопротивлений, напряжения, магнитного потока) на вид механических и электромеханических характеристик двигателя постоянного тока независимого возбуждения</p> <p>7.2. Влияние сопротивления якорной цепи на величину перепада скорости и реостатные характеристики.</p> <p>7.3. Влияние напряжения питания на величину скорости идеального холостого хода, перепада скорости и механические характеристики.</p> <p>7.4. Влияние магнитного потока на скорость идеального холостого хода, перепада скорости и механические характеристики.</p> <p>7.5. Влияние сопротивления якорной цепи при динамическом торможении на величину тормозного тока и механические характеристики.</p> <p>7.6. Влияние сопротивления якорной цепи в режиме противовключения (силовой спуск груза) на величину установившейся скорости и механические характеристики.</p> <p>7.7. Влияние сопротивления якорной цепи в режиме противовключения на величину тормозного тока и механические характеристики.</p>
ПК-3.3	Контролирует параметры надежности работы электронного оборудования, проводит тестовые проверки	<p>3. Расчет мощности электроприводов</p> <p><i>Примерное задание:</i></p> <p>При движении электропривода “вперед” (промежутки времени t_1, t_2, t_3) момент сопротивления на валу механизма равен $M_{с,мех}$, электропривод разгоняется от нуля до номинальной скорости, работает на этой скорости и тормозится до нуля.</p> <p>Заданная установившаяся угловая скорость вала</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>механизма соответствует основной (номинальной) скорости двигателя</p> <p>При движении электропривода “назад” (промежутки времени t_4, t_5, t_6, t_7, t_8) момент сопротивления на валу механизма равен $M_{c,xx}$ электропривод разгоняется от нуля до максимальной скорости за счет ослабления магнитного потока, работает на этой скорости и тормозится до нуля.</p> <p>Путь вала механизма как “вперед”, так и “назад” $N_{об}$ одинаков. При разгоне и торможении система управления электроприводом обеспечивает постоянство углового ускорения вне зависимости от направления движения $\frac{d\omega_{mex}}{dt} = const$.</p>  <p>Рис. 1. Тахограмма и зависимость $M_c = f(t)$ проектируемого электропривода</p>

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

Промежуточная аттестация по дисциплине включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений, проводится в форме экзамена.

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.

– на оценку **«неудовлетворительно»** (1 балл) – обучающийся не может показать знания на уровне воспроизведения и объяснения информации, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.