ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «ВОРОНЕЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ» (ФГБОУ ВО «ВГТУ», ВГТУ)

«УТВЕРЖДАЮ» Председатель ученого совета факультета энергетики и систем управления

Бурковский А.В	
	(подпись)
	201 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

_____ **Теория электропривода** _____ (наименование дисциплины (модуля) по УП)

Закреплена за кафедрой: <u>Электропривода, автоматики и управления в технических системах</u>

Направление подготовки (специальности):

13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

(код, наименование)

Профили: Электропривод и автоматика

(название профиля по УП)

Часов по УП: _360__; Часов по РПД 360

Переаттестовано по УП: 72; Часов по УП:288

Часов по УП (без учета на экзамены): 275_; Часов по РПД 275

Часов на интерактивные формы (ИФ) обучения по УП: _0_;

Часов на интерактивные формы (ИФ) обучения по РПД: 0_;

Часов на самостоятельную работу по УП: 235_ (_87_%)

Часов на самостоятельную работу по РПД: 235 (87 %)

Общая трудоемкость в ЗЕТ: _10_

Виды контроля в семестрах (на курсах): Экзамены-8; зачет с оценкой - 7; Курсовой проект-8.

Форма обучения: заочная Срок обучения: 4 года

Распределение часов дисциплины по семестрам

Вид занятий		№ семестров, число учебных недель в семестрах																
	1 / 18 2 / 18			3 .	3 / 18 4 / 18		5 / 18		6 / 18		7 / 18		8 / 12		Итого			
	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД	УП	РПД
Лекции													6	6	6	6	12	12
Лабораторные													8	8	8	8	16	16
Практические													6	6	6	6	12	12
Ауд. занятия													20	20	20	20	40	40
Сам. работа													100	100	135	135	235	235
Итого													120	120	155	155	275	275

Сведения о ФГОС, в соответствии с которым разработана рабочая программа дисциплины (модуля) — 13.03.02 «Электроэнергетика и электротехника», утвержден приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 3 сентября $2015 \, \text{№}955$.

Программу составил (и):		к.т.н. Крысанов В.Н.
	(подпись, ученая степень, ФИО)	-
Рецензент:	к.т.н., Сер	геев В.А.
	•	
Рабочая программа дисцип. товки бакалавров по направника», профиль «Электроп	влению 13.03.02 «Электр	вании учебного плана подго оэнергетика и электротех-
Рабочая программа дисцип. «Электропривода, автомати	1 1	брена на заседании кафедры ческих системах»
протокол № от	201 г.	
Зав. кафедрой ЭАУТО	C	_ В.Л. Бурковский
Председатель МКНП		А.В. Тикунов

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1	Цель изучения дисциплины формирование понятий у студентов и приобретения ими навыков работы с автоматизированными приводами, используемыми в различных общепромышленных установках и технологических комплексах; способность и готовность анализировать научно-техническую информацию, изучать отечественный и зарубежный опыт по тематике исследования; готовность работать над проектами электроэнергетических и электротехнических систем и их компонентов; способность разрабатывать простые конструкции электроэнергетических и электротехнических объектов; способность использовать современные информационные технологии и навыки работы с технической документацией современных электроприводов.
1.2	Для достижения цели ставятся задачи:
1.2.1	изучение структурных схем электропривода; обобщенной электрической машины
1.2.2	изучение электромеханической связи; координатных и фазных преобразований переменных; математическое описание, статические и динамические характеристики двигателей постоянного и переменного токов как объектов управления; электромеханические переходные процессы
1.2.3	изучение потерь энергии в установившихся и переходных процессах; нагрузочных диаграмм; нагревание и охлаждение двигателей, номинальные режимы работы; методы проверки двигателей по нагреву;
1.2.4	изучения влияние упругих механических связей на динамику электропривода
1.2.5	изучения способов регулирование координат электропривода; инженерные методы оценки точности и качества регулирования координат; регулирование момента (тока) электропривода; регулирование скорости; регулирование положения
1.2.6	определения энергетических показателей электропривода; надежности электропривода.

2 МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО 3

Цикл (раздел) ООП: Б.1. код дисциплины в УП: Б1.В.ОД.12						
2.1 Требования к предварительной подготовке обучающегося						
Для успешного освоения дисциплины студент должен иметь базовую подготовку по физике, математике, теоретическим основам электротехники, электрическим машинам, электрическому приводу в объеме бакалавриата.						
2.2 Дисці	2.2 Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля)					
необходимо как предшествующее						
Б1.В.ОД.10 Моделирование и исследование электроприводов						
Б1.В.ДВ.7.1 Основы систем управления электроприводами						

Б1.В.ДВ.7.2	Автоматизация и алгоритмизация расчетов при проектировании электропри-
	водов
Б1.В.ОД.11	Компьютерная и микропроцессорная техника в исследовании и управлении
	электроприводами
Б3	Государственная итоговая аттестация

4 КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

ОПК-2	способностью применять соответствующий физико-математический аппарат, ме-
	тоды анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования
	при решении профессиональных задач
Знает: т	ехнику анализа различных источников информации в области профессиональной де-
ятельнос	сти, известные методы решения технических и производственных задач в области
электрот	ехнологий;
Умеет: м	математически описать процессы электромеханического преобразования энергии в элек-
тродвига	телях;
Владеет	: навыками решении задач в области теоретического и физического моделирования
электроэ	нергетического оборудования;
ПВК-4	способность рассчитывать режимы работы и параметры оборудования электромеха-
	нических комплексов и электроэнергетических систем.
l ->	4

Знает: планы проведения активных и пассивных экспериментов на физических, математических и реальных объектах электроэнергетики;

Умеет: рассчитать потери энергии в электроприводе в установившихся и переходных режимах; определять энергетические показатели электропривода, определять показатели надежности электропривода;

Владеет: современными методами статистической обработки результатов экспериментальных исследований.

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	- технику анализа различных источников информации в области профессиональной деятельно-
	сти, известные методы решения технических и производственных задач в области электротех-
	нологий;
3.1.2	- планы проведения активных и пассивных экспериментов на физических, математических и ре-
	альных объектах электроэнергетики.
3.2	Уметь:
3.2.1	– математически описать процессы электромеханического преобразования энергии в электродви-
	гателях;
3.2.2	- рассчитать потери энергии в электроприводе в установившихся и переходных режимах; опре-
	делять энергетические показатели электропривода, определять показатели надежности электропри-
	вода.
3.3	Владеть:
3.3.1	- практическими навыками решении задач в области теоретического и физического моделиро-
	вания электроэнергетического оборудования;
3.3.2	- современными методами статистической обработки результатов экспериментальных исследо-
	ваний.

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

				Вид уч	ебной і емко	нагрузк		грудо-
№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Семестр	Неделя се- местра	Лекции	Практические занятия	Лабораторные. работы	CPC	Всего часов
1 2	Введение в дисциплину. Механика электропривода	7		1	2	-	20	23
3	Электромеханическое преобразование энергии.	7		1	2	4	30	37
4	Электромеханические свойства и характеристики электродвигателей	7		1	2	7	30	37
5	Динамические свойства электромеханической системы.	7		1	2	4	20	27
6	Выбор мощности и проверка электродвигателя	7		1	2	7	20	21
7	Общие сведения о регулировании координат электропривода.	7					•	
8	Регулирование момента (тока) электро- привода	7		1	2		20	23
9 10	Регулирование скорости электропривода. Регулирование положения	7		2	2		20	24
11	Энергетика электропривода	8		1	2	2	20	25
12	Замкнутые системы регулирования в электроприводах	8		1		-	20	21
13	Оптимальное и адаптивное управление электроприводом	8		2			20	22
15	Современные типы электроприводов и электромагнитная совместимость	8		1		2	40	43
16	Энергосбережение в электроприводах	8		1		4	25	30
	Итого			12	12	16	235	275

4.1 Лекции

Неделя семестра	Тема и содержание лекции	Объем часов	В том числе, в интерактивной форме (ИФ)
	7 семестр	6	
	Введение в дисциплину	1	
Раздел 2	Механика электропривода		
	Введение в дисциплину		
	Лекция 1. Структура и основные элементы электропривода.		
	Цель, содержание, структура курса и связь с другими дисциплинами	1	
	Лекция 2. Основные механические узлы и кинематические		
	схемы электроприводов. Приведение движущихся масс, зазоров, жест-		

костей связей и нагрузок к расчетной скорости. Обобщенные расчетные схемы механической части электропривода. Применение уравнений Лагранжа для получения уравнений движения электропривода Лекция 3. Структурные схемы, передаточные функции и частотные характеристики механической части электропривода. Динамические нагрузки электропривода и методы их оценки. Динамический коэффициент и способы его уменьшения. Оптимальное передаточное отношение. Влияние передаточного отношения на технико-экономические показатели электропривода Раздел 3 Электромеханическое преобразование энергии Раздел 4 Электромеханические свойства и характеристики электродвигателей	1	
Пекция 4. Обобщенное математическое описание динамических процессов электромеханического преобразования энергии. Электромеханическая связь и ее характеристики. Режимы преобразования унергии Лекция 5. Координатные преобразования уравнений динамических процессов в обобщенной электрической машине. Комплексная форма записи уравнений. Фазные преобразования Лекция 6. Ограничения, накладываемые на процессы электромеханического преобразования энергии. Энергетические показатели преобразования энергии Лекция 7. Электромеханические свойства двигателей постоянного тока с независимым возбуждением. Уравнения и структурная схема. Каналы управления полем и напряжением в цепи якоря, их особенности. Частотный анализ механических характеристик и динамической жесткости двигателя постоянного тока независимого возбуждения, влияние параметров на его динамические свойства. Режимы работы двигателя Лекция 8. Уравнения и структурные схемы двигателя последовательного возбуждения. Универсальные рабочие характеристики Искусственные электромеханические и механические характеристики двигателя с последовательным возбуждением. Режимы работы двигателя. Особенности характеристик двигателя постоянного тока со смещанным возбуждением Лекция 9. Электромеханические свойства асинхронных двигателей. Уравнения электромеханические характеристики асинхронных двигателей. Влияние параметров. Режимы работы Лекция 10. Динамические характеристики асинхронных двигателя с линеаризованными уравнениями механической характеристики при питании от источника напряжения и тока Лекция 11. Электромеханические свойства синхронных двигателя. Линеаризованному уравнениями механической характеристики. Структурная схема и частотный анализ механической характеристик. Уравнения и структурные схемы, динамические свойства вентильных и шаговых двигателей.	1	
Раздел 5 Динамические свойства электромеханической системы. Раздел 6 Выбор мощности и проверка электродвигателя	1	

Пекция 12. Обобщенная структурная скема электромеханической системы с липсйпой мехапической характеристикой. Статические режимы работы системы Лекция 13. Частотный анализ динамических свойств системы без учста упрутах межапических свойств системы Лекция 14. Динамические особенности электромеханической системы с упрутой связью. Повятие о демифирующей способности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода Пекция 15. Преобразование эперем в электромеханической преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при паличии и отсутствии пагрузки. Эпергетические показатели. Тепловые переходина процессы в электромехания при паличии и отсутствии пагрузку. Эпергетические показатели. Тепловые переходина процессы в электромехания при паличии и отсутствии пагрузку. Эпергетические показатели. Тепловые переходина процессы в электропривода и такограммы и такограммы и такограммы и такограммы и такограммы и такограммы электропривода. На работе и проверка их по пагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по пагреву. Нагрузочные диаграммы и такограммы электропривода. На работе и дветателей потерь. Методы эквивалентирования и такограммы электропривода. Допустима пагрузка электропривода при регулировании сосователь двигатель. (УП-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователь двигатель (УП-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразовательной корректии с подчиненным регулированием координат электропривода. Динамические корости электропривода. Динамические сосбенности различных местем регулирования Лекция 3. Метод последовательной корректии с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и съмметричном оптимумах Разлел 19 Регулирование корости электропривода пекция 9. Частотное регулирования скорости электропривода обще законы застотного регулирования по поло лектропривода. Обще законы застотного регулирования скорости элек			
жимы работы системы Лекция 13. Частотный анализ дипамических свойств системы без учета упрутих механических связей. Анализ виняния соотношения постоянных времени электромеханической системы Лекция 14. Дипамические сообсиности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода. Поскобы улучшения динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагрузки. Эпергетические показателя. Тепловые переходные процессы в электромсканическом преобразователе в установившихся и динамических режимах деловы переходные процессы в электромски показателя. Тепловые переходные процессы в электромски показателя. Тепловые переходные процессы в электром виности мастраммы и такограммы и сполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы хвивалентирования спортивода и формирований симые диаграммы и такограммы электропривода и формирований скорости декция 1. Требования к координатам электропривода и формирований скорости и декция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдянатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешных характерыстик преобразователей на механические характеристики олектропривода. Динамические особенности различных систем регулирования скорости электропривода. Динамические особенности электропривода. Понятие о техническом и симметричном отизмумах Раздел 9 Регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирования скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода. Понятие о техническом и симметричном отизмумах Лекция 9. Частотное регулирование скорости заектропривода постоярното ток аизменением потока двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости а			
Пекция 13. Частотный анализ динамических свойств системы без учета упрутих механических связей. Апализ визиния соотпошения постоянных времени электромеманической системы с упрутой связью. Понятие о обенности электромеманической системы с упрутой связью. Понятие о обенности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода Лекция 15. Преобразование энертии в электромежаническом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагрузки. Эпергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвитателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозаминутах аситкронных динателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двитателей и проверка их по нагрему и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двитателя по нагрему. Нагрузочные дваграммы и тахограммы электропривода Раздел 7 Регулирование координат электропривода Декция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулирования скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательный при различных видах преобразовательный преобр			
учета упрутих мехапических связей. Апализ влияния соотношения постоянных времени электромеханической системы Лекция 14. Динамические особенности электромеханической системы с упругой связью. Поиятие о демифирующей способности электропривода. Способы улучшения дипамических свойств электропривода Лекция 15. Преобразование энертии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагружки. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвитателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мопности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочный способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателей и проверке их по нагреву и перегрузочных двигателей Лекция 1. Требования к координата электропривода Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формированию его статических и динамических характеритик. Основные технико-экономические показатели регулирования корости Лекция 1. Требования к координати электропривода. Допусстимая нагрузка электропривода при регулировании корости Лекция 10. Собщенная система управияемый преобразовательдигатель (УП-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных систем регулирования характерыстик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические собеспности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирование корости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости в обобщенной систем УП-Д Лекция 7. Задачи и принципы цетстем регулирования скорости электропривода Абтомення Лекция 7. Задачи и принципы регулирование скорости засикронного электропривода Метока двигателя при регулирование скорости асинхронного электропривода Песция По-Д Лекция 11. Прищипы регулирования			
янных времени электромеханической системы — Лекция 14. Динамические особенности электромеханической системы с упрутой связью. Понятие о демифирующей способности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода — Лекция 15. Преобразование внергии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работо при наличии и отсутствии нагрузки. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах — Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машии. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей — Декция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перетрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электропривода — Раздел 7 Регулирования координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости — Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (ТД), се математическое описание и структурные ехемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристики преобразователей. Влияние внешних характеристики преобразователей. Влияние внешних характеристики электропривода. Динамическое особенности различных систем регулирования скорости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование окорости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости в обобщенной систем УП-Д — Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной систем уП-Д — Лекция 9. Частотное регулирования скорости электропривода Лонитель обобщенной систем упривода. Автоматическое регулирование скорости электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по поло двиг			
Пекция 14. Динамические особенности электромеханической системы с упрутой связью. Понятие о демифирующей способности электропривода. Способы узучшения дипамических свойств электропривода Лекция 15. Преобразование энергии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагрузки. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах — Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей — Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочные диаграммы электропривода (по нагреву и перегрузочные диаграммы электропривода) — Раздел 7 Регулирования при ипроверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электропривода допустимах нагрузка электропривода при регулировании скорости — Лекция 1. Требования к координата электропривода и формированию сто статических и дипамических характеритик. Основные технико-экономические показатели регулировании скорости — Лекция 2. Обобщения система управляемый преобразовательдангатель (УП-Д), се математическое описание и структурные ехемы при различных видах преобразователей. Влияние внепних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные ехемы при различных видах преобразователей. Влияние внепних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные ехемы при различных видах преобразователей. Влияние внепних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные ехемы при различных видах преобразователей. Влияние внепних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные ехемы при различных коготи зактропривода. Метод последовательной коррекции с подчиненым регулирование скорости электропривода. Общие закона двигателя при стандартных настропривода постоящного электропривода. Общие законы частотого регулирования скорости электропривода Поли дентировани			
енстемы с упругой связью. Понятие о демифирующей способности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода Лекция 15. Преобразование энергии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагрузки. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхроппых двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по пагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электропривода Раздел 7 Ретулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координатам электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеритиками диаграмичных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 19 Ретулирование скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования по полю двигателя при регулирования скорости машп			
тропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода Лекция 15. Преобразование энертии в электромеханическом пре образователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отеутствии нагрузки. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвитателях при работе в номинальных ре- жимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполни- тельных органов рабочих мапии. Допустимое число включений корот- козамкиутых асицхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Ме- тоды эквивалентирования при проверке двигателя по пагреву. Нагру- зочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формиро- ванию его статических и динамических характеристик. Основные тех- нико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допу- стимая нагрузка электропривода прегулируемого электропривода. Допу- стимая нагрузка электропривода прегулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразователь- двитатель (УП-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешим характери- стик преобразователей. Влияние внешим характери- стик преобразователей. Влияние внешим характери- стик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особешности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подтиненым регулирование коорсти различных систем регулирования Пекция 7. Задачи и припципы регулирования скорости электро- привода. Автоматическое регулирования скорости электро- привода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхрон- ного электропривода Лекция 10. Прищии ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 71. Привици ориентирования по полю двигателя при регулиро	Лекция 14. Динамические особенности электромеханической		
Пекция 15. Преобразование энергии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсустствии нагрузки. Энергетические показатели Гепловые переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машии. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перструзочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводав Раздел 7 Регулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая пагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдинатель. УПТ-Д), се математическое описащие и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей па механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования и структурные с подчиненным регулированием координат электропривода. Попятие о техническом и симмстричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода достоянного тока изменением потока двигателя Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асикхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при сетулирования скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости одикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скоросто засикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости одикхронного электропривода	системы с упругой связью. Понятие о демпфирующей способности элек-		
Пекция 15. Преобразование энергии в электромеханическом преобразователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсустствии нагрузки. Энергетические показатели Гепловые переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машии. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перструзочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводав Раздел 7 Регулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая пагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдинатель. УПТ-Д), се математическое описащие и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей па механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования и структурные с подчиненным регулированием координат электропривода. Попятие о техническом и симмстричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода достоянного тока изменением потока двигателя Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асикхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при сетулирования скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости одикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скоросто засикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости одикхронного электропривода	тропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода		
образователе в установившихся и динамических режимах работы при наличии и отсутствии нагрузки. Энергетические показатели. Теплювые переходные процессы в электродвитателях при работе в помпиальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполинтельных органов рабочих машии. Допустимое число включений короткозамкиутых асипхропных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по пагреву и перструзочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координат электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдиятатель. (УТ-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразовательй в при регулировании скорости Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 3. Свойства электропривода Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирования скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асикхронного электропривода Общие законы частотного регулирования асикхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости асикхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости от пита-	Лекция 15. Преобразование энергии в электромеханическом пре-	1	
переходные процессы в электродвигателях при работе в номинальных режимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода пре регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдинатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователься на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррскции с подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симмстричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода при стандартных настрой-ках контура регулирования скорости. Регулирования скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости машин двойного пита-		1	
жимах Лекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений корот- козамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагру- зочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию сто статических и дипамических характеритривода и Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразователь- двигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характери- стик преобразователей на межанические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и припципы регулирования скорости электро- привода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной си- стеме УП-Д Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулирования скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скоросто машин двойного пита-			
Пекция 16. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координата электропривода и формированию сто статических и динамических характерогривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразовательной коррекции с подчиненным регулирование координат электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования при различным механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой-ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двитателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Пополю двитателя при регулировании скорости асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двитателя при регулировании скорости машин двойного пита-			
тельных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей Лекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координатам электропривода и формированию сто статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоящного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Пекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода Лекция 1. Требования к координата электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдявитатель (УП-Д), се математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости машин двойного пита-			
Пекция 17. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формированию сто статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвитатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой-ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 9. Частотное регулирования скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	тельных органов рабочих машин. Допустимое число включений корот-		
по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы явивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов Раздел 7 Ретулирование координата электропривода Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой-ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
тоды эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электропривода Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвитатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразовательей в динамические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 9. Частотное регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Зочные диаграммы и тахогряммы электроприводов Раздел 7 Регулирование координат электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвитатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулирование координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Регулирование скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машии двойного пита-	по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Ме-		
Раздел 7 Регулирование координат электропривода 1 Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние впешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	тоды эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагру-		
Пекция 1. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдавитатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 10 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой-ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	зочные диаграммы и тахограммы электроприводов		
ванию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Пекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	Раздел 7 Регулирование координат электропривода	1	
нико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допустимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двитателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости пита-	Лекция 1. Требования к координатам электропривода и формиро-	1	
стимая нагрузка электропривода при регулировании скорости Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	ванию его статических и динамических характеристик. Основные тех-		
Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	нико-экономические показатели регулируемого электропривода. Допу-		
Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразовательдвигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода. Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	стимая нагрузка электропривода при регулировании скорости		
при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	Лекция 2. Обобщенная система управляемый преобразователь-		
при различных видах преобразователей. Влияние внешних характеристик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	двигатель (УП-Д), ее математическое описание и структурные схемы		
стик преобразователей на механические характеристики электропривода. Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Динамические особенности различных систем регулирования Лекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Пекция 3. Метод последовательной коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
регулированием координат электропривода. Понятие о техническом и симметричном оптимумах Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	==		
Раздел 9 Регулирование скорости электропривода Раздел 10 Регулирование положения Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Пекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-		2	
Лекция 7. Задачи и принципы регулирования скорости электропривода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
привода. Автоматическое регулирование скорости в обобщенной системе УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настройках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
стеме УП-Д Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой- ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электро- привода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электро- привода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
ках контура регулирования скорости. Регулирование скорости электропривода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
привода постоянного тока изменением потока двигателя Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	Лекция 8. Свойства электропривода при стандартных настрой-		
Лекция 9. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
ного электропривода Лекция 10. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
привода Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-			
Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-	полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электро-		
	привода		
РИН	Лекция 11. Принципы регулирования скорости машин двойного пита-		
	ния		

Лекция 12. Автоматическое регулирование скорости в каскадных		
схемах: вентильно - машинные каскады, электрический вентильный кас-		
кад		
Лекция 13. Задачи и принципы регулирования положения элек-		
тропривода. Точное позиционирование. Влияние изменений парамет-		
ров на точность остановки. Диапазон регулирования скорости, необ-		
ходимый по условию точной остановки		
Лекция 14. Автоматическое регулирование положения при точ-		
ной остановке электропривода. Автоматическая обработка дозирован-		
ных перемещений. Регулятор положения с параболической характери-		
стикой		
Итого часов	6	

Неделя се-	. Тема и содержание лекции	Объем	1
местра	тема и содержание лекции	часов	
	8 семестр	6	
F	Раздел 11 Энергетика электропривода	1	
	Лекция 15. Энергетика электроприводов. Потери энергии и потребление реактивной мощности. Способы снижения потерь Лекция 16. Энергетика регулируемого электропривода. Энергетические показатели УП-Д с различными типами преобразователей. Выбор мощности преобразователей Лекция 17. Основные проблемы и направления развития надежности современного электропривода	1	
	л 12 Замкнутые системы регулирования в электроприводах	1	
	Лекция 18. Замкнутые системы стабилизации скорости электропривода постоянного тока Лекция 19. Динамика замкнутых систем стабилизации скорости Лекция 20. Связь показателей регулирования с ЛАЧХ разомкнутого контура регулирования	1	
	Оптимальное и адаптивное управление электроприводом	2	
	Лекция 21. Математические модели управляемых объектов Лекция 22. Критерии оптимальности систем управления электроприводами Лекция 23. Системы адаптивного управления	2	
Раздел 14	Современные типы электроприводов и электромагнитная сов-	1	
	местимость		
	Лекция 24. Частотно регулируемые электропривода. Лекция 25. Многодвигательные, вентильные и шаговые электропривода. Сервопривода. Лекция 26. Вопросы электромагнитной совместимости электроприводов с сетью и нагрузкой. Тема для СР. Выбор мощности и проверка электродвигателя	1	
Раздел 15	Энергосбережение в электроприводах	1	
,	Лекция 27. Влияние моментов инерции собственно двигателей на потери в динамических режимах ЭП Лекция 28. Влияние частотного регулирования асинхронных двигателей на потери в статических и динамических режимах ЭП	1	

Лекция 29. Вопросы повышения энергосбережения в ЭП путем ком- пенсации реактивной мощности		
Итого часов	6	

	актические занятия	1	T	T
Неделя	Тема и содержание практического занятия	Объем	В том	Виды
семестра		часов	числе в	контроля
			интерак-	
			тивной	
			форме	
			(ФИ)	
	7 семестр	6		
	Раздел 2 Механика электропривода	2	-	
	Структурная схема, передаточные функции, частотные и пе-	2	-	Тестирование
	реходные характеристики двухмассовой механической ча-			остаточных
	сти электропривода с упругой механической частью.			знаний
Раздел 3	Электромеханическое преобразование энергии	1	-	
	Координатные и фазные преобразования в обобщенной	1	-	Тестирование
	электрической машине.			остаточных
				знаний
				Контрольная
D 4 2	<u></u>	4		работа
таздел 4 Тродвигат	Электромеханические свойства и характеристики элек-	1		
-родини	Структурная схема и динамические характеристики двига-	1		Тестирование
	теля постоянного тока независимого возбуждения.			остаточных
	Структурная схема и динамические характеристики асин-			знаний
	хронного двигателя при питании от источника напряже-			
	ния и тока.			
Danz		1		
Разд о	ел 5 Динамические свойства электромеханической си-	1		
CICMBI	Расчет параметров обобщенной структурной схемы элек-	1		Тестирование
	тромеханической системы.	1		остаточных
	•			знаний
	Определение косвенных оценок демпфирующей способно-			Контрольная
	сти электропривода.			работа
Раздел 6 I	Зыбор мощности и проверка электродвигателя	1		
	Расчет мощности и выбор электродвигателя исполнитель-	1		Зачетное заня-
	ного органа.			тие
	Расчёт и построение нагрузочной диаграммы и тахо-			
	граммы электропривода.			
Итого час		6		
111010 140	An market and a second a second and a second a second and	<u> </u>	1	1

Неделя семестра	Тема и содержание практического занятия	пасов	числе в	Виды контроля
			интерак- тивной форме	
	8 семестр	6	(ФИ)	

Раздел 8. Регулирование момента (тока) электропривода	2		
Расчет механических и динамических характеристик электропривода при стандартной настройке контура тока.	2	- Тестироз остаточн знаний	
Раздел 9. Регулирование скорости электропривода	2		
Раздел 10. Регулирование положения			
Расчёт контуров регулирования электропривода по методу последовательной коррекции с подчиненным регулированием. Расчет диапазона регулирования скорости для обеспечения заданной точности остановки исполнительного органа.	2	Тестиро: остаточн знаний	
Раздел 11. Энергетика электропривода	2		
Расчет энергетических показателей регулируемого электропривода с различными типами преобразователей. Выбор мощности преобразователя.	4	Тестиро остаточ знани Контрол работа	іных ий
Итого часов	6		

4.3 Лабораторные работы

Неделя семестра	Тема и содержание лабораторной работы	Объем часов	В том числе в интерак- тивной форме (ИФ)	Виды контроля
	7 семестр	8		
	лектромеханические свойства и характеристики элек-	4		
тродвигате	елей			
	Исследование переходных процессов электропривода с двигателем постоянного тока независимого возбуждения	2		Отчет по ла- бораторной работе
	Исследование переходных процессов электропривода с двигателем переменного тока с к.з. ротором.	2		Отчет по ла- бораторной работе
Раздел 5 Д	инамические свойства электромеханической системы.	4		
	Исследование механических характеристик и переходных процессов в асинхронном регулируемом электроприводе с фазным ротором	4		Отчет по ла- бораторной работе
Итого часо)B	8		

Неделя	Тема и содержание лабораторной работы	Объем	В том	Виды
семестра		пасов	числе в интерак-	контроля
			интерак- тивной	
			форме (ИФ)	
	8 семестр	8	()	
Раздел 11	Энергетика электропривода	2		

Исследование энергетических показателей электропривода переменного тока на базе трехскоростного двигателя.	2	Отчет по ла- бораторной работе
Раздел 14. Современные типы электроприводов и электромагнит- ная совместимость	2	
Изучение системы управления частотными электропривода. Параметрирование преобразователя частоты мощностью до 0,5 кВт	2	Отчет по ла- бораторной работе
Раздел 15 Энергосбережение в электроприводах	4	
Исследование влияния частотного регулирования АД на энергетические показатели электропривода в целом. Зачетное занятие	4	Отчет по ла- бораторной работе Зачетное заня- тие
Итого часов	8	

4.4 Самостоятельная работа студента (СРС)

Неделя	Содержание СРС	Виды	Объем
семестра	Содержание СРС	контроля	часов
	7 семестр	Зачет с оценкой	100
	Подготовка к тестированию	тестирование остаточных	
	Работа по теме для самостоятельного		
	изучения		
	Подготовка к выполнению лабораторной	проверка исходных данных	
	работы	лабораторной работы	
	Выполнение контрольных работ	Проверка контрольных работ	

Неделя	Содержание СРС	Виды	Объем
семестра	Содержание СРС	контроля	часов
8 семестр		Экзамен	135
	Подготовка к тестированию	тестирование остаточных	
	Работа по теме для самостоятельного	знаний по 7 семестру	
	изучения		
	Подготовка к выполнению лабораторной	проверка исходных данных	
	работы	лабораторной работы	
	Выполнение курсового проекта	Защита курсового проекта	

4.5 Методические рекомендации для студентов по освоению дисциплин образовательных программ высшего образования

Цель методических рекомендаций - обеспечить студенту оптимальную организацию процесса изучения дисциплины, а также выполнения различных форм самостоятельной работы.

1. Методические рекомендации по изучению дисциплины

Студентам необходимо ознакомиться с содержанием рабочей программы дисциплины (далее - РПД), с ее целями и задачами, связями с другими дисциплинами образовательной программы, методическими разработками по данной дисциплине, имеющимся на образовательном портале вуза, с графиком консультаций преподавателей кафедры.

1.1. Рекомендации по подготовке к лекционным занятиям (теоретический курс)

Изучение дисциплины требует систематического и последовательного накопления знаний,

следовательно, пропуски отдельных тем не позволяют глубоко освоить предмет. Именно поэтому контроль над систематической работой студентов всегда находится в центре внимания кафедры.

Студентам необходимо:

- на отдельные лекции приносить соответствующий материал на бумажных носителях, представленный лектором на портале или присланный на «электронный почтовый ящик группы» (таблицы, графики, схемы). Данный материал будет охарактеризован, прокомментирован, дополнен непосредственно на лекции;
- перед очередной лекцией необходимо просмотреть по конспекту материал предыдущей лекции. При затруднениях в восприятии материала следует обратиться к основным литературным источникам. Если разобраться в материале опять не удалось, то обратитесь к лектору (по графику его консультаций) или к преподавателю на практических занятиях.

1.2. Рекомендации по подготовке к практическим (лабораторным) занятиям

Студентам следует:

- приносить с собой рекомендованную преподавателем литературу к конкретному занятию;
- до очередного практического занятия по рекомендованным литературным источникам проработать теоретический материал, соответствующей темы занятия;
- в начале занятий задать преподавателю вопросы по материалу, вызвавшему затруднения в его понимании и освоении при решении задач, заданных для самостоятельного решения;
- на занятии доводить каждую задачу до окончательного решения, демонстрировать понимание проведенных расчетов (анализов, ситуаций), в случае затруднений обращаться к преподавателю.

Студентам, пропустившим занятия (особенно по компьютерному моделированию) и не подготовившиеся к данному практическому (лабораторному) занятию, рекомендуется не позже чем в 2-недельный срок явиться на консультацию к преподавателю и отчитаться по теме, изучавшийся на занятии.

2. Методические рекомендации по выполнению различных форм самостоятельных домашних заданий

Самостоятельная работа студентов включает в себя выполнение различного рода заданий, которые ориентированы на более глубокое усвоение материала изучаемой дисциплины. По каждой теме учебной дисциплины студентам предлагается перечень заданий для самостоятельной работы.

К выполнению заданий для самостоятельной работы предъявляются следующие требования: задания должны исполняться самостоятельно и представляться в установленный срок, а также соответствовать установленным требованиям по оформлению.

Студентам следует:

- руководствоваться графиком самостоятельной работы, определенным РПД;
- выполнять все плановые задания, выдаваемые преподавателем для самостоятельного выполнения, и разбирать на семинарах и консультациях неясные вопросы;
- при подготовке к экзамену параллельно прорабатывать соответствующие теоретические и практические разделы дисциплины, фиксируя неясные моменты для их обсуждения на плановой консультации.

3. Методические рекомендации по работе с литературой

Любая форма самостоятельной работы студента (подготовка к семинарскому занятию, докладу и т.п.) начинается с изучения соответствующей литературы, как в библиотеке, так и дома.

К каждой теме учебной дисциплины подобрана основная и дополнительная литература.

Основная литература - это учебники и учебные пособия.

Дополнительная литература - это различные справочники, энциклопедии, интернет ресурсы.

4. Методические рекомендации по выполнению курсового проекта.

Методические рекомендации по выполнению курсового проекта и вариантам заданий приведены в методической литературе:

Основы проектирования электрических приводов; Сост.: В.Н. Крысанов. - Воронеж : ВГТУ, 2014.-136c.

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

	В рамках изучения дисциплины предусмотрены следующие образовательные техноло-
	гии:
5.1	Информационные лекции;
5.2	Практические занятия:
	а) выступления по темам практических занятий
	б) проведение тестовой оценки остаточных знаний по результатам обучения
	в) проведение контрольных работ, тестирование
	д) экскурсии на промышленные предприятия города
5.3	 лабораторные работы
	 работа в команде (ИФ)
	 выполнение лабораторных работ в соответствии с графиком,
	защита выполненных работ;
5.4	самостоятельная работа студентов:
	 изучение теоретического материала по темам для самостоятельного изучения
	 подготовка к лекциям, лабораторным и практическим занятиям,
	 работа с учебно-методической литературой,
	– работа с Интернет-ресурсами;
	 оформление конспектов лекций, подготовка к контрольным работам
5.5	Информационные технологии
	– личный кабинет обучающегося;
	– самостоятельный поиск дополнительного учебного и научного материала, с использова-
	нием поисковых систем и сайтов сети Интернет, электронных энциклопедий и баз данных;
	– использование электронной почты преподавателей и обучающихся для рассылки, пере-
	писки и обсуждения возникших учебных проблем.

6. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРО-МЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ СТУ-ДЕНТОВ

Паспорт компетенций для текущего контроля для РПД

Разделы	Объект	Форма	Метод	Срок
дисциплины	контроля	контроля	контроля	выполнения
1	2	3	4	5
Введение в дисциплину. Механика электропривода.	Основные элементы электропривода	Опрос	Устный	6 семестр
Электромеханическое преобразование энергии.	Основные характеристики ДПТ, АД	Опрос	Письменный	6 семестр

Электромеханиче-	Методики расчета	Опрос	Письменный	6 семестр
ские свойства и ха-	ЭП			_
рактеристики элек-				
тродвигателей.				
Динамиче-	Электромеханиче-	Опрос	Устный	7 семестр
ские свойства элек-	ская часть ЭП			
тромеханической				
системы.				
Выбор мощности и	Электрическая часть	Опрос	Устный	7 семестр
проверка электро-	силового канала			
двигателя.	электропривода			
Общие све-	Основные принципы	Опрос	Письменный	7 семестр
дения о регулирова-	и системы управле-			
нии координат элек-	ПЄ вин			
тропривода.				
Регулирова-	Принципы регулиро-	Опрос	Устный	8 семестр
ние момента (тока)	вание момента (тока)			
электропривода.	электропривода.			
Регулирова-	Принципы регулиро-	Опрос	Письменный	8 семестр
ние скорости элек-	вания скорости элек-			
тропривода.	тропривода.			
Регулирова-	Принципы регулиро-	Опрос	Устный	8 семестр
ние положения.	вание положения в			
	ЭП.			
Энергетика	Основные энергети-	Опрос	Устный	8 семестр
электропривода.	ческие характери-			
	стики ЭП			

Полная спецификация оценочных средств, процедур и контролируемых результатов в привязке к формируемым компетенциям, показателей и критериев оценивания приводится в Фонде оценочных средств по дисциплине, являющемся приложением к рабочей программе.

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

	7.1 Рекомендуемая литература					
№ Авторы, составители п/п		Заглавие	Годы издания. Вид издания	Обеспе- ченность		
		7.1.1. Основная литература				
7.1.1.1	В. В. Москаленко	Электрический привод: Учебник / В. В. Моска-	2011	0,31		
		ленко 6-е изд., стереотип М.: Академия, 2011.	печат.			
		- 368 с (Среднее профессиональное образова-				
		ние) ISBN 978-5-7695-8315-5 : 350-00. Допу-				
		щено Мин. обр. РФ в качестве учебника для сту-				
		дентов обр. учрежд. сред. проф. обр.				
7.1.1.2	О А Пастината	Основы электропривода: Учеб. пособие / О. А.	2009	0,35		
	О. А. Дмитриев	Дмитриев, В. Н. Крысанов Воронеж : ГОУВПО	печат.			
		Воронежский государственный технический уни-				
		верситет", 2009 241 с 81-00.				
	7.1.2. Дополнительная литература					

7.1.2.1	В.Н.Крысанов	Методические указания по определению экономической эффективности применения инновационных решений в рамках выпускной квалификацион-	2015	1,1
		ной паботы · Ranouex RETV 2015 - 36 с	печат.	
7.1.2.2		Методические указания по выполнению лабораторных работ	2015	1,1
	В.Н. Крысанов	№1-3 по дисциплине «Электропривод в современных технологиях», ГОУВПО ВГТУ,2015, 41 с.	печат.	
7.1.2.3	О. А. Дмитриев	Электрический привод: практикум: учеб. пособие / О. А.	2011	1,16
		Дмитриев, В.Н. Крысанов- Воронеж : ГОУВПО "ВГТУ, 2011, 86c.	печат.	
	7.1.3 Методические разработки			
7.1.3.1	В.Н. Крысанов	Основы проектирования электрических приво-	2014	1,1
		дов; Сост.: В.Н. Крысанов Воронеж : ВГТУ,	печат	
		2014. – 136c.		

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

8.1	Специализированная лекционная аудитория, оснащенная оборудованием для лек-		
	ционных демонстраций и проекционной аппаратурой		
8.2	Учебные лаборатории:		
	- "Электропривода"		
	 «Энергосбережения и энергоэффективности» 		
8.3	Дисплейный класс, оснащенный компьютерными программами для проведения лабо-		
	раторного практикума		

ПРИЛОЖЕНИЕ 1 **Карта обеспеченности рекомендуемой литературой**

No	Авторы, состави-	Заглавие	Год издания.	Обеспе-	
п/	п/ тели		Вид издания.	ченность	
П					
		1. Основная литература			
Л1.1	Москаленко, В.В.	Электрический привод: Учебник / В. В. Москаленко 6-е	2011	0,31	
		изд., стереотип М.: Академия, 2011 368 с (Среднее	печат.	ĺ	
		профессиональное образование) ISBN 978-5-7695-8315-5:			
		350-00. Допущено Мин. обр. РФ в качестве учебника для			
		студентов обр. учрежд. сред. проф. обр.			
Л1.2		Основы электропривода : Учеб. пособие / О. А. Дмитриев, В.	2009	0,35	
	Дмитриев, О.А.	Н. Крысанов Воронеж : ГОУВПО "Воронежский государ-	печат.		
		твенный технический университет", 2009 241 с 81-00.			
Л 1.3		Основы проектирования электрических приводов : Учеб.	2008	0,35	
	Дмитриев, О.А.	пособие / О. А. Дмитриев, С. М. Миронов, В. Н. Крысанов	печат.	ĺ	
	Воронеж: ГОУВПО Воронежский государственный техни-				
		ческий университет", 2008 81 с 32-00.			
	2. Дополнительная литература				

Л2.1	Крысанов В.Н.	Основы проектирования электрических приводов, ГОУ ВПО	2014	1,1
		«Воронежский гос. Технический университет», Воро-		,
		неж,2014, - 136 с.		
Л2.2		Электрический привод: практикум: Учеб. пособие /	2011	1,1
	О. А. Дмитриев	О.А.Дмитриев, В.Н. Крысанов Воронеж : ГОУВПО "Воро-	печат.	,
	О. А. дмитриев	нежский государственный технический университет", 2011		
		85 c.		
Л2.3		Автоматизированный электропривод типовых производ-	2010	1,16
		ственных механизмов и технологических комплексов: курсо-	печат.	,
	В.Н. Крысанов	вое проектирование: учеб. пособие / В.Н. Крысанов [и др.]		
		Воронеж: ГОУВПО "Воронежский государственный техни-		
		ческий университет", 2010 99 с.		
		3. Методические разработки		
Л3.1	В.Н. Крысанов	Методические указания по выполнению лабораторных работ	2015	1,1
		№1-3 по дисциплине «Электропривод в современных техноло-	печат.	
		иях» Сост.: В.Н. Крысанов Воронеж : ВГТУ, 2015 38с.		
Л3.2	В.Н. Крысанов.	Методические указания по определению экономической эффек-	2015	1,1
		тивности применения инновационных решений в рамках вы-	печат.	
		пускной квалификационной работы ; Сост.: В.Н. Крысанов.,		
		О.В. Миснянкина- Воронеж: ВГТУ, 2015 33с		

Зав. кафедрой ЭАУТС	Бурковский В.Л
Директор НТБ	Буковшина Т.И.

Приложение 2 Приложение к рабочей программе дисциплины «Теория электропривода»

Фонд оценочных средств по дисциплине «Теория электропривода»

для направления подготовки (специальности)

13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

(код, наименование)

Профиль подготов	зки (специализа	ция) Электропривод и авто	матика	
	(название	е профиля, магистерской программы, спо	ециализации по У	Π
Форма обучения	заочная	Срок обучения	4 года	

Индексированные результаты обучения

Компетенция	Результат	Индекс
ОПК-2 - способностью применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач	Знает технику анализа различных источников информации в области профессиональной деятельности, известные методы решения технических и производственных задач в области электротехнологий;	ОПК-2. Р1
	Умеет математически описать процессы электромеханического преобразования энергии в электродвигателях; рассчитать потери энергии в электроприводе в установившихся и переходных режимах; определять энергетические показатели электропривода	ОПК-2. Р2
	Владеет: навыками решении задач в области теоретического и физического моделирования электроэнергетического оборудования	ОПК-2. РЗ
ПВК-4 - способность рассчитывать режимы работы и параметры оборудования электромеханических комплексов и электроэнергетических систем	Знает: планы проведения активных и пассивных экспериментов на физических, математических и реальных объектах электроэнергетики	ПВК-4 Р1
	Умеет: рассчитать потери энергии в электроприводе в установившихся и переходных режимах; определять энергетические показатели электропривода, определять показатели надежности электропривода	ПВК-4 Р2
	Владеет: современными методами статистической обработки результатов экспериментальных исследований	ПВК-4 Р3

1. Оценочные средства устного опроса.

Проверяемый результат ОПК2. Р1, ОПК2. Р2, ПК-4. Р1, ПК-4. Р2

4.1 Устный опрос по разделам 1-15.

Вопросы:

- 1. Виды электроприводов. Основные направления развития электропривода.
- 2. Основные механические узлы и кинематические схемы электроприводов. Приведение движущихся масс, зазоров, жесткостей связей и нагрузок к расчетной скорости.
- 3.Обобщенные расчетные схемы механической части электропривода. Применение уравнений Лагранжа для получения уравнений движения электропривода.
- 4. Структурные схемы, передаточные функции и частотные характеристики механической части электропривода.
- 5. Переходные процессы в двухмассовой упругой системе. Учет сил вязкого трения.
- 6. Переходные процессы в двухмассовой упругой системе с учетом зазоров. Обобщенная структурная схема механической части электропривода.
- 7. Динамические нагрузки электропривода и методы их оценки. Динамический коэффициент и способы его уменьшения. Оптимальное передаточное отношение.

- 8.Обобщенное математическое описание динамических процессов электромеханического преобразования энергии. Электромеханическая связь. Режимы преобразования энергии и их характеристики.
- 9. Координатные преобразования уравнений динамических процессов в обобщенной электрической машине. Комплексная форма записи уравнений. Фазные преобразования.
- 10.Ограничения, накладываемые на процессы электромеханического преобразования энергии. Энергетические показатели преобразования энергии.
- 11. Электромеханические свойства двигателей постоянного тока с независимым возбуждением. Уравнения и структурная схема. Частотный анализ их механических характеристик и динамической жесткости.
- 12. Режимы работы двигателя постоянного тока с независимым возбуждением. Его энергетическая диаграмма.
- 13. Уравнения и структурные схемы двигателя последовательного возбуждения. Естественные и искусственные электромеханические и механические характеристики двигателя с последовательным возбуждением. 14. Режимы работы двигателя с последовательным возбуждением. Особенности характеристик двигателя постоянного тока со смешанным возбуждением.
- 14. Электромеханические свойства асинхронных двигателей. Уравнения электромеханического преобразования энергии и векторные диаграммы асинхронного двигателя. Естественные и искусственные электромеханические и механические характеристики асинхронных двигателей.
- 15. Электромеханические свойства асинхронных двигателей. Влияние параметров. Энергетическая диаграмма и режимы работы .
- 16. Динамические свойства асинхронного электродвигателя с линеаризованными уравнениями механической характеристики при питании от источника напряжения и тока.
- 17. Электромеханические свойства синхронных двигателей. Линеаризованное уравнение динамической механической характеристики. Структурная схема и частотный анализ механических характеристик.
- 18. Вентильные и шаговые двигатели. Уравнения и структурные схемы. Основные динамические свойства вентильных и шаговых двигателей.
- 19. Обобщенная структурная схема электромеханической системы с линейной механической характеристикой. Уравнения динамики электромеханической системы.
- 20. Частотный анализ динамических свойств электромеханической системы без учета упругих механических связей. Анализ влияния соотношения постоянных времени электромеханической системы.
- 21. Динамические особенности электромеханической системы с упругой связью. Понятие о демпфирующей способности электропривода. Способы улучшения динамических свойств электропривода.
- 22. Энергетические показатели. Тепловые переходные процессы в электродвигателях. Номинальные режимы работы электродвигателей.
- 23. Нагрузочные диаграммы и тахограммы исполнительных органов рабочих машин. Допустимое число включений короткозамкнутых асинхронных двигателей.
- 24. Расчет мощности, выбор двигателей и проверка их по нагреву и перегрузочной способности. Метод средних потерь. Методы эквивалентирования при проверке двигателя по нагреву. Нагрузочные диаграммы и тахограммы электроприводов.
- 25. Требования к координатам электропривода и формированию его статических и динамических характеристик. Основные технико-экономические показатели регулируемого электропривода.
- 26. Обобщенная система управляемый преобразователь-двигатель, ее математическое описание и структурные схемы при различных видах преобразователей. Динамические особенности различных систем регулирования.
- 27. Методы коррекции с подчиненным регулированием координат электропривода. Типовые структуры электроприводов.
- 28. Замкнутые системы автоматического регулирования скорости. Стандартные настройки контура регулирования скорости, настройки на технический и симметричный оптимум.

- 29. Способы регулирования момента и тока двигателей постоянного тока. Система источник тока двигатель. Анализ механических характеристик и динамических свойств электропривода при стандартной настройке контура тока.
- 30. Регулирование момента электропривода переменного тока изменением напряжения. Частотное регулирование момента асинхронного привода при питании от источника напряжения и от источника тока.
- 31. Методы регулирования скорости электропривода. Влияние обратной связи по скорости на динамику упругой электромеханической системы.
- 32. Частотное регулирование скорости асинхронного электропривода. Общие законы частотного регулирования асинхронного электропривода.
- 33. Принцип ориентирования по полю двигателя при регулировании скорости асинхронного электропривода.
- 34. Принципы и схемы регулирования скорости машин двойного питания.
- 35. Однозонное регулирование скорости в машинно-вентильном каскаде.
- 36. Точное позиционирование. Влияние изменений параметров на точность остановки.
- 37. Потери энергии и потребление реактивной мощности. Способы снижения потерь.
- 38. Энергетика регулируемого электропривода. Основные направления в энергосбережении при применении регулируемого электропривода.
- 39. Основные способы снижения потерь в электроприводах в переходных режимах.
- 40. Вопросы электромагнитной совместимости электропривода с сетью и нагрузкой.

Методика проведения: проводится в аудитории для проведения лабораторных работ после выполнения работы по данной теме, используется устный метод контроля, применяется индивидуальная форма, время проведения опроса 5 минут, ответы даются без использования справочной литературы и средств коммуникации, результат сообщается немедленно.

Критерий оценки ответов:

Оценка «отлично» выставляется студенту, ответившему на три вопроса;

Оценка «хорошо» выставляется студенту, ответившему полностью на два вопроса и неполный ответ на третий вопрос;

Оценка «удовлетворительно» выставляется студенту, ответившему на два вопроса с поправками;

Оценка «неудовлетворительно, не ответившему вопросы.

Задания и методические указания к выполнению лабораторных работ приведены в Л1.3,Л.3.1.

4.2 Устный опрос по защите курсового проекта

Проверяемый результат ОПК2. Р1, ОПК2, ОПК2 Р3, ПВК-4. Р1, ПК-4. Р2, ПК-4. Р3

Вопросы к защите курсового проекта

Вопросы к защите курсового проекта

- 1. Исходные данные для проектирования. Описание рабочей машины и технологического процесса.
- 2. Требования, предъявляемые к электроприводу.
- 3. Обоснование выбора рода тока и типа электропривода.
- 4. Предварительный выбор электродвигателя.
- 5. Определение передаточного числа и выбор редуктора
- 5. Приведение статических моментов к валу двигателя.

- 7 Расчет кинематической схемы механической части ЭП
- 8. Предварительная проверка двигателя по производительности и нагреву.
- 9. выбор преобразователя (комплектного электропривода)
 - 10. Выбор преобразователя частоты
- 11. Расчет статических характеристик электропривода
 - 12.. Расчет естественных характеристик двигателя
 - 12.1.1. Естественные характеристики двигателя независимого возбуждения.
 - 12.1.2 Естественные характеристики двигателя последовательного возбуждения
 - 12.1.3. Естественные характеристики асинхронного двигателя
- 13. Структурные схемы электропривода
 - 13.1. Структурная схема механической части электропривода
 - 13.4. Структурные схемы электроприводов
- 14. Расчет переходных процессов и построение нагрузочных диаграмм электропривода
 - 14.1. Переходный процесс в механической части электропривода с идеально жесткими связями
- 14.2. Переходный процесс в механической части электропривода с упругими связями
 - 14.3. Электромеханический переходный процесс
- 14.4 Расчёт энергетических показателей электропривода Ошибка! Закладка не определена.
 - 1. Устройство и принцип действия двигателя постоянного тока.
 - 2. Устройство и принцип действия генератора постоянного тока.
 - 3. Пуск и реверс двигателя постоянного тока.
 - 4. Рабочие и механические характеристики ДПТ.
 - 5. Регулирование частоты вращения двигателя постоянного тока.
 - 6. Потери мощности и КПД машин постоянного тока.
 - 7. Устройство и принцип действия асинхронного двигателя.
 - 8. Пуск, реверс и регулирование частоты вращения АД.
 - 9. Потери мощности и КПД АД.
 - 10. Рабочие и механические характеристики асинхронного двигателя.
 - 11. Нагрузочные диаграммы электропривода. Режимы работы двигателей.
 - 12. Схему управления электроприводами.

Методика проведения: проводится в аудитории для проведения практических занятий после выполнения курсовой работы по вариантам, используется устный метод контроля, применяется индивидуальная форма, время проведения опроса 10-20 минут, ответы даются без использования справочной литературы и средств коммуникации, результат сообщается немедленно.

Критерий оценки ответов:

Оценка «отлично» выставляется студенту, ответившему на три вопроса;

Оценка «хорошо» выставляется студенту, ответившему полностью на два вопроса и неполный ответ на третий вопрос;

Оценка «удовлетворительно» выставляется студенту, ответившему на два вопроса с поправками:

Оценка «неудовлетворительно, не ответившему вопросы.

Задания и методические указания к выполнению курсовой работы приведены в Л1.3.

4.3. Оценочные средства по экзамену

Методика проведения: экзамен проводится в аудитории для проведения лабораторных работ, используется устный метод контроля, применяется индивидуальная форма, время проведения - 60 минут, ответы даются без использования справочной литературы с использованием калькулятора для решения задач, результат сообщается немедленно.

Критерий оценки ответов:

Оценка «отлично» выставляется студенту, ответившему на три вопроса;

Оценка «хорошо» выставляется студенту, ответившему полностью на два вопроса и неполный ответ на третий вопрос;

Оценка «удовлетворительно» выставляется студенту, ответившему на два вопроса с поправками;

Оценка «неудовлетворительно, не ответившему вопросы.

ВОПРОСЫ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ЭКЗАМЕНА 8-ый семестр

Экзаменационный билет №_1_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Роль электропривода в народном хозяйстве.
- 2. Искусственные механические характеристики асинхронного двигателя при изменении напряжения, частоты и сопротивления роторной и статорной цепей.
- 3. Задача

Экзаменационный билет № 2

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Виды электроприводов: групповой, индивидуальный, взаимосвязанный, многодвигательный, электрический вал.
- 2. Механические характеристики асинхронного двигателя в тормозных режимах. Направление потоков энергии.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_3_

по дисциплине "Теория электропривода. "

1. Составление структурной схемы одномассовой механической части электропривода.

- 2. Электромеханическое преобразование энергии в синхронном двигателе. Угловая и механическая характеристики двигателя. Пуск синхронного двигателя. Технико-экономические преимущества применения синхронных двигателей с регулируемым возбуждением.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_4_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Влияние диссипативных сил на частотные характеристики двухмассовой механической части с упругой связью. Понятие о коэффициенте резонансного усиления.
- 2. Функциональная схема электропривода. Определение и назначение элементов функциональной схемы.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_5_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Динамические нагрузки электропривода при наличии упругой механической связи. Понятие о динамическом коэффициенте. Влияние кинематических погрешностей и зазоров в передачах на динамику электропривода.
- 2. Виды статических моментов. Классификация рабочих механизмов по характеру статического момента. Активные и реактивные моменты и силы.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_6_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Механическая часть электропривода. Понятие о кинематической схеме и ее элементах.
- 2. Статические электромеханические и механические характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения. Жесткость механической характеристики и зависимость ее от параметров электрической цепи двигателя.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_7_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Кинематическая и расчетная схемы электропривода. Приведение моментов и усилий к валу двигателя. Понятие о прямом и обратном направлениях потока энергии в электроприводе.
- 2. Электромеханическое преобразование энергии в двигателе постоянного тока независимого возбуждения. Электромеханические и механические характеристики в режимах торможения.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_8_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Переход от кинематической к расчетной схеме в электроприводе. Приведение моментов инерции и масс, упругих деформаций и жесткостей к валу двигателя.
- 2. Искусственные электромеханические и механические характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения при изменении напряжения, магнитного потока, сопротивления цепи якоря.
- 3. Задача

Экзаменационный билет № 9_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Электромеханическое преобразование энергии в асинхронном двигателе. Уравнение электромагнитного момента. Схемы замещения асинхронного двигателя. Электромеханические характеристики двигателя.
- 2. Составление расчетных схем механической части электропривода. Параллельные и разветвленные расчетные схемы механической части электропривода.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_10_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Уравнение движения электропривода с двухмассовой и одномассовой расчетными схемами. Уравнение движения электропривода для машин с постоянным статическим моментом.
- 2. Электромеханические и механические характеристики двигателя постоянного тока смешанного возбуждения в двигательном и тормозных режимах работы.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_11_

по дисциплине " Теория электропривода. Часть І "

- 1. Установившийся и переходный режимы работы электропривода. Двигательный и тормозной режимы работы электродвигателя. Определение и энергетика.
- 2. Электромеханические и механические характеристики двигателя постоянного тока последовательного возбуждения. Универсальные рабочие характеристики. Режимы торможения двигателя.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_12_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Составление структурной схемы двухмассовой механической части электропривода.
- 2. Краткая историческая справка о развитии электропривода переменного тока. Работы отечественных ученых.
- 3. Задача

Экзаменационный билет №_13_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Переходные процессы в механической части электропривода с жестким механическим звеном при постоянным динамическом моменте в случае пуска электропривода. Переходные процессы в двухмассовой механической части электропривода с упругой связью без учета и с учетом диссипативных сил.
- 2. Краткая историческая справка о развитии электропривода постоянного тока. Работы отечественных ученых.
- 3. Задача

Экзаменационный билет № 14

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Частотные методы анализа модели механической части электропривода. Сравнительный анализ характеристик двухмассовой и одномассовой моделей.
- 2. Электромеханические и механические характеристики двигателя постоянного тока параллельного возбуждения в двигательном и тормозных режимах работы.
- 3. Задача

Экзаменационный билет № 15_

по дисциплине "Теория электропривода. "

- 1. Механическая характеристика асинхронного двигателя и определение ее основных точек.
- 2. Электромеханическое преобразование энергии в двигателе постоянного тока последовательного возбуждения. Искусственные электромеханические и механические характеристики двигателя при изменении напряжения и сопротивления цепи якоря.
- 3. Задача