

Негосударственное частное образовательное учреждение высшего образования «Технический университет УГМК»



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ Электропривод в современных технологиях

Закреплена за кафедрой энергетики

Учебный план 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Квалификация бакалавр

Форма обучения заочная

Общая трудоемкость 6 ЗЕТ

Часов по учебному плану 216 Виды контроля на курсах:

в том числе: экзамены 4

 аудиторные занятия
 24

 самостоятельная работа
 183

 часов на контроль
 9

Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	4	4	Итого		
Вид занятий	УП	РΠ			
Лекции	10	10	10 10		
Лабораторные	6	6	6	6	
Практические	8	8	8	8	
Итого ауд.	24	24	24 24		
Контактная работа	24	24	24	24	
Сам. работа	183	183	183 183		
Часы на контроль	9	9	9 9		
Итого	216	216	216	216	

T)	_		
Las.	работчик	TINOT	nammet
ı uə	paooi in	IIPOI	pammi

канд. техн. наук, зав. кафедрой, Федорова Светлана Владимировна

Рабочая программа дисциплины

Электропривод в современных технологиях

разработана в соответствии с ФГОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника (приказ Минобрнауки России от 28.02.2018 г. № 144)

составлена на основании учебного плана:

13.03.02 Электроэнергетика и электротехника утвержденного учёным советом вуза от 29.06.2021 протокол № 7.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

энергетики

Протокол методического совета университета от 29.06.2021 г. № 7 Зав. кафедрой Федорова Светлана Владимировна, канд. техн. наук, доцент

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Целью изучения данной дисциплины является формирование у студентов знаний и практических навыков для решения задач совершенствования и развития автоматизированного электропривода в основных агрегатах горного и металлургического производства.

1.1 Задачи

Формирование у студентов необходимых знаний и умений по современному автоматизировнному электрическому приводу, что позволит им успешно решать теоретические и практические задачи в их профессиональной деятельности.

- 1. Анализ современного состояния автоматизированного электропривода в горной и металлургической промышленности, с особенностями построения автоматизированного электропривода для различных рабочих машин и агрегатов
- 2. Преобретение навыка выявления связи структуры электропривода и его функциональных узлов с технологическими режимами рабочих машин и агрегатов и их конструктивными особенностями, с электрооборудованием в электрических приводах, с особенностями конструкции электродвигателей и преобразователей в регулируемых электроприводах, с системами регулирования координат электропривода.
- 3. Анализ перспективных направлений развития автоматизированных электроприводов в горной и металлургической промышленности.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ Цикл (раздел) ОП: Б1.В.ДВ.04 2.1 Требования к предварительной подготовке обучающегося: 2.2 Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее: 2.2.1 Государственная итоговая аттестация

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ПК-1.5: Способен к разработке простых узлов, блоков системы электропривода

ИПК-1.5.3: Владеть:

- Сбор информации о существующих технических решениях по простым узлам, блокам системы электропривода
- Разработка комплектов конструкторской документации простых узлов и блоков на различных стадиях проектирования системы электропривода

ИПК-1.5.2: Уметь:

- Применять систему автоматизированного проектирования и программу, используемую для выполнения графических и текстовых разделов комплектов конструкторских документов простых узлов и блоков на различных стадиях проектирования системы электропривода

ИПК-1.5.1: Знать:

- Требования законодательства Российской Федерации и нормативных правовых актов, нормативных технических и нормативных методических документов к составу и содержанию комплекта конструкторской документации простых узлов и блоков на стадиях эскизного, технического и рабочего проектов системы электропривода
- Правила выполнения комплекта конструкторской документации простых узлов, блоков на различных стадиях проектирования системы электропривода
- Типовые проектные решения по простым узлам, блокам системы электропривода, аналогичным подлежащим разработке

В результате освоения дисциплины (модуля) обучающийся должен

Lor	Harveyanayya naggaran y may /nyg Caysam / Hasan Kayyanay Jyman Dagy Hyma Haysayayya
	4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)
3.3	Владеть:
3.2	Уметь:
3.1	Знать:

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетен- ции	Литер атура	Ресу рсы	Инте ракт.	Примечание
	Раздел 1. Системы электроприводов постоянного тока			·				

	1		_				
1.1	Математические модели силовой части электропривода как объекта управления. Основные теории систем подчиненного регулирования. Системы регулирования тока якоря двигателя /Лек/	4	3	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.2	«Математическая модель главной цепи вентильного электропривода постоянного тока». «Модели силовой части электропривода для задач двухзонного управления». «Передаточные функции однократно интегрирующей САР скорости». «Передаточные функции двукратно интегрирующей САР скорости» /Лаб/	4	1	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.3	«Математическая модель главной цепи вентильного электропривода постоянного тока». «Модели силовой части электропривода для задач двухзонного управления». «Передаточные функции однократно интегрирующей САР скорости». «Передаточные функции двукратно интегрирующей САР скорости» /Пр/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.4	Общая характеристика систем управления электроприводом. Релейноконтакторные системы управления двигателем. Дискретные логические системы управления движением электроприводов. Логические системы управления на основе фаззи-логики /Ср/	4	46	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.5	Однократные САР скорости. Двукратные (астатические) САР скорости. Частотные характеристики систем автоматического регулирования скорости /Лек/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.6	«Однократно интегрирующая система автоматического регулирования скорости». «Двукратно интегрирующая система автоматического регулирования скорости» /Лаб/	4	1	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	
1.7	Системы управления скоростью электроприводов постоянного тока /Cp/	4	26	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4	0	

1.8	Разработка комплектов конструкторской документации на различных стадиях проектирования системы электропривода. /Ср/	4	20	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2		0	
Код	Иомусуюрание разделар и том /рид	Семестр /	Часов	Компетен-	Л2.3 Л2.4 Литер	Pecy	Инте	Примечание
код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Курс	часов	ции	атура	рсы	ракт.	Примечание
	Раздел 2. Системы электроприводов переменного тока							
2.1	Системы автоматического регулирования положения. Особенности учета свойств датчиков в системах подчиненного регулирования /Лек/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	
2.2	«Математическая модель активного и реактивного моментов статического сопротивления». «Частотные характеристики систем автоматического регулирования скорости» /Лаб/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	
2.3	«Математическая модель активного и реактивного моментов статического сопротивления». «Частотные характеристики систем автоматического регулирования скорости» /Пр/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	
2.4	Ограничение переменных в структурах подчиненного регулирования. Учет дополнительных ограничений. Двузонные САР скорости /Лек/	4	3	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	
2.5	Системы управления скоростью электроприводов переменного тока. Системы управления положением электроприводов /Ср/	4	52	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	
2.6	«Ограничение переменных с помощью задатчика интенсивности». «Комбинированная система автоматического регулирования тока якоря» /Лаб/	4	2	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л 2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4		0	

	электропривода переменного тока /Ср/	1920 В ЭТЕ ПЕ И					
	проектирования системы				122.1		
	узлов и блоков на различных стадиях				Л2.4		
	конструкторских документов простых				Л2.3		
	текстовых разделов комплектов				Л2.2		
	для выполнения графических и				2.1		
	написания и модификации документов,				Л1.4Л		
	и программ, используемых для			ИПК-1.5.3	Л1.3		
	автоматизированного проектирования			ИПК-1.5.2	Л1.2		
2.9	Применение систем	4	6	ИПК-1.5.1	Л1.1	0	
					Л2.4		
					Л2.3		
					Л2.2		
					2.1		
	onempenpesedes , op			111111 1.0.0	Л1.4Л		
	электропроводов /Ср/			ИПК-1.5.3	Л1.3		
2.0	скоростью и положением		33	ИПК-1.5.2	Л1.2	O	
2.8	Цифровые системы управления	4	33	ИПК-1.5.1	Л1.1	0	
					Л2.4		
	/11p/				Л2.3		
	якоря» /Пр/				Л2.2		
	автоматического регулирования тока				2.1		
	*			YIIIK-1.3.3	Л1.4Л		
	задатчика интенсивности». «Комбинированная система			ИПК-1.5.2 ИПК-1.5.3	Л1.2		
2.7	«Ограничение переменных с помощью	4	4	ИПК-1.5.1 ИПК-1.5.2	Л1.1 Л1.2	0	

4.1 Образовательные технологии

5. КОМПЛЕКТ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

5.1. Комплект оценочных средств

Комплект оценочных средств по дисциплине, состоящий из материалов для текущего контроля и проведения промежуточной аттестации, систему оценивания результатов промежуточной аттестации, систему оценивания результатов промежуточной аттестации и критерии выставления оценок представлен в КОС дисциплины.

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) 6.1. Рекомендуемая литература 6.1.1. Основная литература Эл.адрес Авторы, составители Заглавие Издательство, год https://e.lanbook.com/ Л1.1 Фролов Ю. М., Проектирование электропривода Санкт-Петербург: Шелякин В. П. промышленных механизмов Лань, 2014 books/element.php? pl1_id=44766 Л1.2 Панкратов В. В. Автоматическое управление Новосибирск: https://biblioclub.ru/in электроприводами: учебное пособие Новосибирский dex.php? государственный page=book&id=22889 технический университет, 2013 Л1.3 Электрический привод и Новосибирск: https://biblioclub.ru/in электрооборудование в АПК: учебное Золотой колос, 2014 dex.php? page=book&id=27815 пособие Л1.4 Терехин В. Б., Компьютерное моделирование систем Томск: Издательство https://biblioclub.ru/in Дементьев Ю. Н. электропривода постоянного и переменного Томского dex.php? тока в Simulink: учебное пособие политехнического page=book&id=44280 университета, 2015 6.1.2. Дополнительная литература Заглавие Авторы, составители Издательство, год Эл.адрес http://e.lanbook.com/b Л2.1 Васильев К. А., Транспортные машины и оборудование шахт Санкт-Петербург: Николаев А. К., и рудников Лань, 2012 ooks/element.php? Сазонов К. Г. pl1 cid=25&pl1 id=2 770

	Авторь	I, составители		Заглавие	Издательство, год	Эл.адрес			
Л2.2	Бирюко			ский привод: учебное	Новосибирск:	https://biblioclub.ru/in			
312.2	Порсев		пособие	ский привод. у теонос	Новосибирский	dex.php?			
	110000	2	110000110		государственный	page=book&id=22893			
					технический	7			
					университет, 2013	_			
Л2.3	Кузнепо	ов А. Ю.,	Электропривод и эл	ектрооборудование:	Новосибирск:	https://biblioclub.ru/in			
	Зонов П		учебное пособие		Новосибирский	dex.php?			
			,		государственный	page=book&id=23047			
					аграрный	3			
					университет, 2012				
Л2.4	Кувшин	юв А., Греков	Теория электропри	вода: учебное пособие	Оренбург:	https://biblioclub.ru/in			
	Э.	, 1			Оренбургский	dex.php?			
					государственный	page=book&id=25923			
					университет, 2014	<u>2</u>			
			6.3.1 Пере	чень программного обеспеч	нения	•			
6.3.1.1	PTC M	athcad Prime 5							
6.3.1.2	MathLa	ıb 2016							
6.3.1.3	MathLa	ıb 2017							
			ss. Excel. Word. OneN	Note, Outlook, PowerPoint, Pub	olisher. Skype for busines	s)			
			<u> </u>	информационных справочі		/			
6.3.2.1	Единое	окно доступа н	с информационным ј	ресурсам					
6.3.2.2	Консул	ьтант-плюс							
		7. МАТЕРИА	ЛЬНО-ТЕХНИЧЕ	СКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИ	ІСЦИПЛИНЫ (МОДУ	(RIC)			
Ауд	(. №	Has	значение		Оснащение				
				Рабочее место преподават					
			трической энергии						
				Моторизованный экран с потолочным проектором. Потолочная камер					
					ольный микрофон.	Звуковая система.			
		моделировани		Автоматизированные рабоч		инженерная станция на			
				базе ПК, объединенные лок Стенд №1 «Исследован		трогромыны у сродотр			
		мониторинга электрической		автоматизированных сист					
				составе: автоматизированн					
		планирования		сбора и передачи данны					
32	22			данных ЭКОМ-3000Т, г					
		электропотреб		ІА5230А, счетчики электр					
		1 1	оценки параметров	, ,	1 / F F	11			
			трической энергии	Стенд №2 «Исследование	качества электрическо	й энергии в системах			
		на	промышленных	электроснабжения общег	о назначения» в	следующем составе:			
		предприятиях,	отработки	автоматизированное рабоч					
		действий	персонала по	показателей качества эл					
		разработанном		присоединения Aris C304,					
		решения	производственных	Fluke-435II, Анализатор ка					
		задач.		-4252-5-100-1000. Комплекс	TEACHTOUCH 3.0 84'	'UHD.			

Лаборатория автоматизированного электропривода выполнение требований практическому обучению дисциплинам, наладку Л204 электроприводов машин комплексов содержанию всем направлениям подготовки в Лабораторный ΦΓΟС ΒΟ

Учебные места (столы и стулья). Рабочее место преподавателя в составе стол, стул. Автоматизированные рабочие места студентов и инженерная станция на базе ПК, объединенные локальной сетью. ПК SUMSUNG S24E650PLi 5-6400/HDD 1TB 128 Гб. Комплекс TEACHTOUCH 3.0 84" обеспечивает UHD. Лабораторный стенд №1: «Исследование асинхронного частотнок регулируемого электропривода». Лабораторный по «Исследование синхронного электропривода». Лабораторный стенд №3: изучающим «Исследование синхронного электропривода с электродвигателем с эксплуатацию постоянными магнитами». Лабораторный стенд №4: «Исследование рабочих электропривода постоянного тока». Лабораторный стенд технологических «Исследование высоковольтного электропривода». Лабораторный стенд согласно №6: «Исследование методов вибрационного контроля и мониторинга основных машин и оборудования». Лабораторный стенд №7: «Исследование образовательных программ по асинхронного частотно-регулируемого электропривода. Применение». стенд: «Шкаф преобразователей ТУ УГМК в соответствии с Лабораторный стенд: «Исследование системы водоснабжения с частотно-регулируемым электроприводом насосного агрегата на базе оборудования Danfoss». Осциллографы RIGOL DS1054Z, Клещи токовые UNI-T UT208, Мультиметры UNI-T UT71C 1000B 10A TRU.

8. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

- 1. Изучение рабочей программы дисциплины.
- 2. Посещение и конспектирование лекций.
- 3. Обязательная подготовка к лабораторным занятиям.
- 4. Изучение основной и дополнительной литературы, интернет-источников.
- 5. Выполнение всех видов самостоятельной работы.

Эффективное освоение дисциплины предполагает регулярное посещение всех видов аудиторных занятий, выполнение плана самостоятельной работы в полном объеме и прохождение аттестации в соответствии с календарным учебным

Студенту рекомендуется ознакомиться со списком основной и дополнительной литературы. Доступ к информационным ресурсам библиотеки и информационно-справочным системам сети "Интернет" организован в читальном зале библиотеки со стационарных ПЭВМ, либо с личного ПЭВМ (ноутбука, планшетного компьютера или иного мобильного устройства) посредством беспроводного доступа при активации индивидуальной учетной записи.

Пользование информационными ресурсами расширяет возможности освоения теоретического курса, выполнения самостоятельной работы.

Задания и методические указания к выполнению лабораторных работ составлены в соответствии с рабочей программой дисциплины "Электропривод в современных технологиях" представлены в УМК дисциплины.

Лабораторный практикум направлен на углубленное изучение теоретического материала и на приобретение умения, навыков и опыта проведения эксперимента, анализа и обработки его результатов.

С целью оценки уровня освоения материала по каждой лабораторной работе составляется отчет, на основании которого проводится защита лабораторной работы.

Методические рекомендации к организации и выполнению самостоятельной работы составлены в соответствии с рабочей программой дисциплины "Электропривод в современных технологиях" и представлены в УМК дисциплины. Самостоятельная работа студентов включает освоение теоретического материала, подготовку к выполнению заданий практических занятий, и подготовку к зачету.

Задания и методические указания к выполнению контрольной работы составлены в соответствии с рабочей программой дисциплины "Электропривод в современных технологиях" в УМК дисциплины.

Методических рекомендации по организации образовательного процесса для обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

При необходимости программа дисциплины может быть адаптирована для инклюзивного обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья с учетом особенностей их психофизического развития, индивидуальных возможностей и необходимых специальных условий их обучения.

При наличии в группе студентов с ограниченными возможностями здоровья возможно использовать адаптивные технологии.

Для студентов с ограниченным слухом:

- использование разнообразных дидактических материалов (карточки, рисунки, письменное описание, схемы и т.п.) как помощь для понимания и решения поставленной задачи;
- использование видеоматериалов, которые дают возможность понять тему занятия и осуществить коммуникативные действия;

- выполнение проектных заданий по изучаемым темам.

Для студентов с ограниченным зрением:

- использование фильмов с возможностью восприятия на слух даваемой в них информации для последующего ее обсуждения;
- использование аудиоматериалов по изучаемым темам, имеющимся на кафедре;
- индивидуальное общение с преподавателем по изучаемому материалу;
- творческие задания по изучаемым темам или по личному желанию с учетом интересов