Министерство науки и высшего образования Российской Федерации

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования
«Сибирский государственный индустриальный университет»

Кафедра электротехники, электропривода и промышленной электроники

УТВЕРЖДАЮ
Директор института
информационных технологий и
автоматизированных систем
_____ А.В. Зимин
подпись
«____» _____ 20___ г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Автоматизированные электротехнические комплексы

15.03.04 «Автоматизация технологических процессов и производств»
(направленность (профиль): «Автоматизированные системы управления технологическими процессами и производствами»)

Квалификация выпускника
Бакалавр

Форма обучения
Очная форма

Срок обучения: 4 года

Год начала подготовки 2026

Новокузнецк
2026

СибГИУ
Подлинник электронного документа хранится в системе электронного согласования документов СибГИУ
ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭП
Сертификат: e95695aa2c5fd4a2ad858d663abfeefbdf88f7d3
Владелец: Директор ИИТиАС Зимин Алексей Валерьевич
Действителен: с 2 апреля 2026 г. по 26 июня 2027 г.
Дата и время: 23-06-2026 10:22:53 ПРОВЕРИТЬ ПОДПИСЬ

1 Цели и задачи освоения учебной дисциплины

Целями учебной дисциплины являются:

– освоение обучающимися принципов построения и структур автоматизированных электроприводов типовых производственных механизмов и комплексов.

Задачами учебной дисциплины являются:

– изучение типовых структур автоматизированных электроприводов;

– изучение особенностей типовых общепромышленных механизмов.

2 Место учебной дисциплины в структуре ООП по направлению подготовки (специальности)

Учебная дисциплина относится к учебным дисциплинам части, формируемой участниками образовательных отношений **Блока 1 «Дисциплины (модули)»** ООП по направлению подготовки (специальности) 15.03.04 «Автоматизация технологических процессов и производств».

Учебная дисциплина базируется на предварительном усвоении обучающимися учебных дисциплин:

– Физика;

– Механика;

– Содержательные основы автоматизации;

– Информационные технологии в автоматизированных системах;

– Основы электроники;

– Электротехника. Общая часть.

Учебная дисциплина дополняет знания и умения, получаемые по одновременно изучаемым и последующим учебным дисциплинам:

– Автоматизация типовых технологических процессов и производств;

– Технические средства автоматизации и управления;

– Проектирование автоматизированных систем.

3 Планируемые результаты обучения по учебной дисциплине

Процесс изучения учебной дисциплины направлен на формирование следующих компетенций:

– Профессиональные компетенции

Наименование категории (группы) ПК	Код и наименование ПК	Код и наименование индикатора достижения ПК	Планируемые результаты обучения
	ПК-3: Способен внедрять средства	ПК-3.1 Осуществляет выбор моделей средств автоматизации	– знать: достоинства и недостатки различных типов

	автоматизации и механизации технологических процессов	и механизации технологических процессов	автоматизированных электроприводов. – уметь: выбирать схему автоматизированного электропривода в соответствии с его достоинствами.
		ПК-3.2 Определяет состав и количество средств автоматизации и механизации технологических, подъемно-транспортных, погрузочно-разгрузочных операций	– знать: методы исследования автоматизированных электроприводов. – уметь: выбирать метод исследования автоматизированных электроприводов.

4 Объем и содержание учебной дисциплины

Учебные занятия по учебной дисциплине проводятся в форме контактной работы и в форме самостоятельной работы обучающихся.

Контактная работа включает в себя занятия лекционного типа (лекции), занятия семинарского типа (семинары, практические занятия, практикумы), промежуточную аттестацию обучающихся и иные формы взаимодействия обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации ООП на иных условиях, в том числе при проведении промежуточной аттестации обучающихся. Контактная работа может проводиться с применением электронного обучения, дистанционных образовательных технологий.

Объем учебной дисциплины

Семестр / курс		***ИТОГО***	***4 семестр***
Форма промежуточной аттестации			*экзамен*
Трудоёмкость	*академ. час.*	***108***	*108*
	зачетных единиц	***3***	*3*
Лекции, *академ. час.*		***16***	*16*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Лабораторные работы, *академ. час.*		***0***	*0*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Практические занятия, *академ. час.*		***32***	*32*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Курсовая работа / проект, *академ. час.*		***0***	*0*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Консультации, *академ. час.*		***0***	*0*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Самостоятельная работа, *академ. час.*		***42***	*42*
в форме практической подготовки		***0***	*0*
Контроль, *академ. час.*		***18***	*18*

в форме практической подготовки	***0***	*0*

Содержание учебной дисциплины

Раздел 1 Типовые производственные механизмы;

Тема 1.1 Механизмы циклического действия. (Подъемные краны. Подъемные установки и лифты. Одноковшовые экскаваторы. Металло- и деревообрабатывающие станки. Прокатное, кузнечное и штамповочное оборудование. Оборудование плавки и литья. Резательное оборудование. Оборудование электрического транспорта. Манипуляторы. Промышленные роботы.);

Тема 1.2 Механизмы непрерывного действия (Экскаваторы непрерывного действия. Конвейеры. Насосы. Вентиляторы. Компрессоры. Мельничное и дробильное оборудование. Центрифуги и сепараторы.);

Раздел 2 Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов циклического действия;

Тема 2.1 Автоматизированный электропривод подъемного оборудования (Автоматизированный электропривод подъемных кранов. Автоматизированный электропривод лифтов. Автоматизированный электропривод шахтных и рудничных подъемных установок. Автоматизированный электропривод лебедок и электрических талей (тельферов).);

Тема 2.2 Автоматизированный электропривод экскаваторов (Электропривод механизмов экскаваторов типа "механическая лопата". Электропривод механизмов экскаваторов типа "драглайн");

Тема 2.3 Автоматизированный электропривод станков (Электропривод металлорежущих станков. Электропривод сверлильных станков и бормашин. Электропривод деревообрабатывающих станков.);

Тема 2.4 Автоматизированный электропривод металлургического оборудования (Электропривод прокатных станов. Электропривод кузнечно-штамповочных машин. Электропривод механизмов машин непрерывного литья. Электропривод сталевозов. Электропривод механизмов металлургических печей. Электропривод ножниц.);

Тема 2.5 Автоматизированный электропривод маршрутного электротранспорта (Электропривод трамваев. Электропривод троллейбусов. Электропривод электровозов и электрических поездов. Электропривод шахтных электровозов.);

Тема 2.6 Автоматизированный электропривод манипуляторов (Электропривод манипуляторов типа "механическая рука". Электропривод следящих и копирующих манипуляторов. Электропривод промышленных роботов и мехатронных устройств.);

Раздел 3 Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов непрерывного действия;

Тема 3.1 Автоматизированный электропривод экскаваторов непрерывного действия (Электропривод механизмов траншейных экскаваторов и дреноукладчиков. Электропривод механизмов каналокопателей. Электропривод механизмов роторных вскрышных и добычных экскаваторов.);

Тема 3.2 Автоматизированный электропривод конвейеров (Электропривод ленточных конвейеров. Электропривод цепных конвейеров. Электропривод канатных конвейеров. Особенности электропривода пассажирских конвейеров.);

Тема 3.3 Автоматизированный электропривод механизмов непрерывной транспортировки жидкостей и газов (Электропривод насосов. Электропривод вентиляторов. Электропривод компрессоров);

Тема 3.4 Автоматизированный электропривод оборудования физической переработки. (Электропривод дробилок. Электропривод мельниц. Электропривод центрифуг и сепараторов.).

5 Перечень тем лекций

№ раздела / темы дисциплины	Темы лекций	Трудоемкость, *академ.час*	
		всего	**в форме практической подготовки**
Тема 1.1.	Механизмы циклического действия.	4	
Тема 1.1.	Механизмы непрерывного действия	4	
Тема 2.1.	Автоматизированный электропривод подъемного оборудования	2	
Тема 2.4.	Автоматизированный электропривод металлургического оборудования	2	
Тема 3.2.	Автоматизированный электропривод конвейеров	2	
Тема 3.3.	Автоматизированный электропривод механизмов непрерывной транспортировки жидкостей и газов	2	
Итого:		**16**	**0**

6 Перечень тем практических занятий (семинаров)

№ раздела / темы дисциплины	Темы практических занятий (семинаров)	Трудоемкость, *академ.час*	
		всего	**в форме практической подготовки**
Тема 2.1.	Электропривод подъемных установок	6	

Тема 2.2.	Электропривод механизмов одноковшовых экскаваторов	6	
Тема 2.4.	Электропривод обжимных реверсивных прокатных станов	4	
Тема 3.2.	Электропривод конвейеров	6	
Тема 3.3.	Электропривод насосов	6	
Тема 3.3.	Электропривод компрессоров	4	
Итого:		**32**	**0**

7 Перечень тем лабораторных работ

№ раздела / темы дисциплины	**Темы лабораторных работ**	**Трудоемкость, *академ.час***	
		всего	**в форме практической подготовки**
	Отсутствуют		
Итого:		**0**	**0**

8 Перечень тем курсовых работ (проектов)

№ раздела / темы дисциплины	**Темы курсовых работ (проектов)**	**Трудоемкость, *академ.час***	
		всего	**в форме практической подготовки**
	Отсутствуют		
Итого:		**0**	**0**

9 Виды самостоятельной работы

№ раздела / темы дисциплины	**Виды самостоятельной работы**	**Трудоемкость, *академ.час***	
		всего	**в форме практической подготовки**
Раздел 1.	1. Изучение лекционного материала; 2. Прохождение тестирования.	6	
Раздел 2.	1. Изучение лекционного материала; 2. Оформление отчета о практической работе; 3. Подготовка к практическому занятию; 4. Прохождение тестирования.	18	
Раздел 3.	1. Изучение лекционного материала;	18	

	2. Оформление отчета о практической работе; 3. Подготовка к практическому занятию; 4. Прохождение тестирования.		
Контроль	*Подготовка к экзамену*	18	
Итого:		**60**	**0**

10 Матрица компетентностных задач по учебной дисциплине

Контролируемые разделы (темы) дисциплины	Контролируемые компетенции	Оценочные средства
Раздел 1.	ПК-3	1. Тестовые задания
Раздел 2.	ПК-3	1. Наблюдение за работой на практическом занятии; 2. Отчет о практической работе; 3. Тестовые задания
Раздел 3.	ПК-3	1. Наблюдение за работой на практическом занятии; 2. Отчет о практической работе; 3. Тестовые задания
Экзамен.	ПК-3	1. Вопросы к экзамену

11 Входной контроль

11.1 Цель входного контроля − определить начальный уровень подготовленности обучающихся и выстроить индивидуальную траекторию обучения. В условиях личностно-ориентированной образовательной среды результаты входного оценивания обучающегося используются как начальные значения в индивидуальном профиле академической успешности обучающегося.

11.2 Описание оценочных средств

Форма проведения входного контроля – тестирование.

Длительность тестирования – 20 минут.

Тестирование проводится в течение первых двух недель изучения учебной дисциплины в СУО СибГИУ.

Для проведения тестирования используются тестовые задания для входного контроля (для ответа на 1 вопрос, как правило, выделяется 1 минута).

Шкала оценивания результатов тестирования

За каждый правильный ответ выставляется 1 балл. Оценка выставляется в зависимости от процента правильных ответов:

Оценка формируется в соответствии с критериями таблицы:

Процент результативности (правильных ответов)	Оценка
86 до 100	«отлично»
от 67до 85	«хорошо»
от 50 до 66	«удовлетворительно»
менее 50	«неудовлетворительно»

Основываясь на результатах тестирования, формируется индивидуальная траектория обучающегося (группы обучающихся), исходя из следующих соображений:

– 86 – 100 % – обучающийся готов к изучению учебной дисциплины без дополнительного повторения изученного ранее материала;

– 50 – 67 % – обучающийся в целом готов к изучению учебной дисциплины, требуется повторение отдельных вопросов(тем) изученного ранее материала, необходимого для успешного освоения учебной дисциплины;

– 49% и менее – обучающийся имеет слабую подготовку к изучению учебной дисциплины, необходимы корректирующие занятия и консультации.

Тестовые задания для входного контроля знаний обучающихся приведены в приложении.

12 Текущий контроль

12.1 Текущий контроль знаний используется для оперативного и регулярного управления учебной деятельностью (в том числе самостоятельной) обучающихся. Данный вид контроля стимулирует у обучающихся стремление к систематической самостоятельной работе по изучению учебной дисциплины и позволяет оценить степень освоения изученного материала.

Текущий контроль успеваемости осуществляется в течение семестра, в ходе повседневной учебной работы по индивидуальной инициативе педагогического работника, в том числе посредством использования СУО СибГИУ.

Формы проведения текущего контроля – наблюдение за работой на практическом занятии; отчет о практической работе; тестовые задания.

12.2 Описание оценочных средств

Шкалы оценивания (методики оценки)

12.2.1 Рекомендации по оцениванию результатов тестирования обучающихся

Тестирование проводится по изученным разделам (темам) учебной дисциплины для выявления уровня знаний и умений обучающегося,

мотивирования обучающегося к активизации самостоятельной работы по усвоению учебного материала, выявления и устранения пробелов в знаниях, повышения дисциплины и организации учебной деятельности обучающегося.

Тестирование проводится в СУО СибГИУ в рамках часов, отведенных на самостоятельную работу обучающихся. Для тестирования используется 20 вопросов из базы типовых тестовых заданий по изученным разделам (темам) учебной дисциплины. Обучающийся выбирает один ответ из предложенных вариантов ответа. В случае выбора неправильного ответа обучающийся получает за данный вопрос 0 баллов; в случае правильного ответа – 1 балл.

Оценка формируется в соответствии с критериями таблицы:

Процент результативности (правильных ответов)	Оценка
86 до 100	«отлично»
от 67до 85	«хорошо»
от 50 до 66	«удовлетворительно»
менее 50	«неудовлетворительно»

12.2.2 Рекомендации по оцениванию в процессе наблюдения за работой на практическом занятии

Наблюдение за работой на практическом занятии – важнейший компонент контроля деятельности обучающихся и качества их обучения.

Критерии оценки в процессе наблюдения за работой на практическом занятии:

– самостоятельность выполнения задания и работы с методическими указаниями (учитывается работа в течение занятия, быстрота и способность нахождения в методических указаниях нужной информации);

– правильность выполнения работы (учитывается последовательность выполняемых действий, умение работать с инструментами и/или средствами вычислительной техники);

– рациональность использования времени, отведенного на задание (не одобряется затянутость выполнения работы с учетом индивидуальных особенностей обучающихся);

– активность обучающегося при выполнении практической работы (учитывается индивидуальная работа и работа в группе).

Критерии оценки по результатам наблюдения за работой на практическом занятии

Наименование параметра оценки	Максимальное количество баллов
Самостоятельно выполняет задания; умеет работать с методическими указаниями.	2,5
Указанные в методических указаниях действия выполняет в	1,25

Наименование параметра оценки	Максимальное количество баллов
правильной последовательности; умеет работать с инструментами и/или средствами вычислительной техники.	
Рационально использует время, отведенное на задание; проявляет активность при выполнении практической работы.	1,25
Итого	**5**

Максимальное количество – 5 баллов соответствует оценке «отлично», 4 балла – «хорошо», 3 балла – «удовлетворительно», 2 балла – «неудовлетворительно».

12.2.3 Рекомендации по оцениванию отчета о практической работе

Оформление отчета о проделанной практической работе обучающиеся осуществляют в рамках самостоятельной работы.

Критерии оценки отчета о практической работе:

– правильность выполнения работы (учитывается полнота отчета о практической работе, наличие всех необходимых данных, наличие выводов, наличие ошибок и неточностей);

– аккуратность оформления отчета о практической работе.

Критерии оценки отчета о практической работе

Наименование параметра оценки	Максимальное количество баллов
Отчет о практической работе содержит все необходимые данные и выводы.	2,5
Отчет о практической работе не содержит ошибок и неточностей.	1,25
Отчет о практической работе оформлен аккуратно.	1,25
Итого	**5**

Максимальное количество – 5 баллов соответствует оценке «отлично», 4 балла – «хорошо», 3 балла – «удовлетворительно», 2 балла – «неудовлетворительно».

Задания и вопросы для текущего контроля знаний обучающихся по разделам (темам) учебной дисциплины приведены в приложении.

13 Промежуточная аттестация

13.1 Оценочные материалы для промежуточной аттестации обучающихся по учебной дисциплине предназначены для оценки степени достижения запланированных результатов обучения по завершению изучения учебной дисциплины в установленной учебным планом форме и позволяют определить качество усвоения изученного материала.

Итоговой формой контроля сформированности компетенций у обучающихся по учебной дисциплине является: экзамен.

Оценочные материалы для промежуточной аттестации обучающихся включают: вопросы к экзамену.

13.2 Оценивание обучающегося на экзамене

Оценка	Требования к знаниям
отлично	Оценка «отлично» выставляется обучающемуся, если он глубоко и прочно усвоил программный материал, исчерпывающе, последовательно, четко и логически его излагает, умеет тесно увязывать теорию с практикой, свободно справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, причем не затрудняется с ответом при видоизменении заданий, использует в ответе материал различной литературы, правильно обосновывает принятое нестандартное решение, обладает приемами выполнения практических задач по формированию компетенций.
хорошо	Оценка «хорошо» выставляется обучающемуся, если он твердо знает материал, грамотно и по существу излагает его, не допуская существенных неточностей в ответе на вопрос, правильно применяет теоретические положения при решении практических вопросов и задач, обладает необходимыми умениями и приемами их выполнения.
удовлетворительно	Оценка «удовлетворительно» выставляется обучающемуся, если он имеет знания только основного материала, но не усвоил его деталей, допускает неточности, недостаточно правильные формулировки, испытывает сложности при выполнении практических работ и затрудняется связать теорию вопроса с практикой.
неудовлетворительно	Оценка «неудовлетворительно» выставляется обучающемуся, который не знает значительной части программного материала, неуверенно отвечает, допускает серьезные ошибки, не имеет представлений по методике выполнения практической работы. Как правило, оценка «неудовлетворительно» ставится обучающимся, которые не могут продолжить обучение без дополнительных занятий по данной учебной дисциплине.

Задания и вопросы для промежуточной аттестации обучающихся приведены в приложении.

14 Учебно-методическое и информационное обеспечение учебной дисциплины

а) литература:

1 Ильинский, Н. Ф. Основы электропривода : учебное пособие для вузов / Ильинский Н. Ф. - 3-е изд. , стереот. - Москва : Издательский дом МЭИ, 2007. - 224 с. - ISBN 978-5-383-00001-4. – URL:

https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785383000014.html (дата обращения: 05.02.2026);

2 Ляхомский, А. В. Автоматизированный электропривод машин и установок горного производства. Часть 1. Автоматизированный электропривод механизмов циклического действия : учебное пособие / Ляхомский А. В. , Фащиленко В. Н. - Москва : Горная книга, 2014. - 477 с. - ISBN 978-5-98672-367-9. – URL: https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785986723679.html (дата обращения: 05.02.2026);

3 Фираго, Б. И. Векторные системы управления электроприводами : учебное пособие / Б. И. Фираго, Д. С. Васильев - Минск : Выш. шк. , 2016. - 159 с. - ISBN 978-985-06-2624-0. – URL: https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9789850626240.html (дата обращения: 05.02.2026);

4 Симаков, Г.М. Микропроцессорные системы управления электроприводами и технологическими комплексами : учебное пособие / Симаков Г.М., Бородин А.М., Котин Д.А., Панкрац Ю.В. – Москва : Новосибирский ГТУ, 2016. – 116 с. – ISBN 978-5-7782-2989-1. – URL: https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785778229891.html (дата обращения: 05.02.2026);

5 Сеньков, А.Г. Электропривод и электроавтоматика : учебное пособие / Сеньков А.Г., Дайнеко В.А. – Москва : РИПО, 2020. – 177 с. – ISBN 978-985-7234-38-7. – URL: https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9789857234387.html (дата обращения: 05.02.2026);

6 Бабёр, А. И. Системы автоматического управления электроприводами : учебное пособие / А. И. Бабёр. - Минск : РИПО, 2020. - 147 с. - ISBN 978-985-7234-86-8. – URL: https://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9789857234868.html (дата обращения: 05.02.2026).

б) ресурсы информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»:

1 Электронный каталог : сайт / Научно-техническая библиотека СибГИУ. – Новокузнецк, [199 –]. – URL: http://libr.sibsiu.ru. – URL: https://libr.sibsiu.ru;

2 Электронная библиотека // Научно-техническая библиотека СибГИУ : сайт. – Новокузнецк, [200 –]. – URL: http://library.sibsiu.ru/LibrELibraryFullText.asp. – Режим доступа: для авторизир. пользователей. – URL: https://library.sibsiu.ru/LibrELibraryFullText.asp;

3 Консультант студента : электронно-библиотечная система / ООО «КОНСУЛЬТАНТ СТУДЕНТА». – Москва, [200 –]. – URL: http://www.studentlibrary.ru. – Режим доступа: для авторизир. пользователей;

4 ЛАНЬ : электронно-библиотечная система : [коллекция «Единая профессиональная база знаний для технических вузов - Издательство Лань" ЭБС»] / ООО «Издательство ЛАНЬ». – Санкт-Петербург, [200 –]. – URL: http://e.lanbook.com. – Режим доступа: для авторизир. пользователей;

5 Образовательная платформа ЮРАЙТ / ООО «Электронное издательство ЮРАЙТ». – Москва, [200 –]. – URL: https://urait.ru. – Режим доступа: для авторизир. пользователей;

6 Университетская библиотека онлайн : электронно-библиотечная система / ООО «Директ-Медиа». – Москва, [200 –]. – URL: https://biblioclub.ru. – Режим доступа: для авторизир. пользователей. – URL: http://www.biblioclub.ru;

7 НАУЧНАЯ ЭЛЕКТРОННАЯ БИБЛИОТЕКА eLIBRARY.RU : база данных / ООО «НЭБ». – Москва, [200 –]. – URL: http://elibrary.ru. – Режим доступа: по подписке;

8 Электронные периодические издания ИВИС : универсальная база данных / ООО «ИВИС». – Москва, [200 –]. – URL: http://eivis.ru. – Режим доступа: по подписке.

в) лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение:

– 7-Zip;
– Adobe Acrobat Reader;
– Astra Linux Special Edition;
– Kaspersky Endpoint Security;
– Mathcad;
– Microsoft Office;
– Microsoft Windows;
– OnlyOffice;
– Р7-Офис.

г) базы данных и информационно-справочные системы:

1 ГАРАНТ : справочно-правовая система / ООО «Правовой центр «Гарант». – Кемерово, [200 –]. – Режим доступа: компьютерная сеть Сиб. гос. индустр. ун-та.;

2 КонсультантПлюс : справочно-правовая система / ООО «Информационный центр АНВИК». – Новокузнецк, [199 –]. – Режим доступа: компьютерная сеть библиотеки Сиб. гос. индустр. ун-та.;

3 Техэксперт : информационно-справочная система / ООО «Группа компаний «Кодекс». – Кемерово, [200 –]. – Режим доступа: компьютерная сеть Сиб. гос. индустр. ун-та.

15 Материально-техническое обеспечение учебной дисциплины

Материально-техническое обеспечение учебной дисциплины включает учебные аудитории, оснащенные оборудованием, компьютерной техникой, и техническими средствами обучения, в

том числе:
- учебную аудиторию для проведения занятий лекционного типа, оборудованную учебной доской, экраном и мультимедийным проектором;
- учебную аудиторию для проведения занятий семинарского типа (практических занятий), оснащенную учебной доской, экраном и мультимедийным проектором;
- учебную аудиторию (помещения) для групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации;
- помещения для самостоятельной работы, оснащенные компьютерной техникой с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду, научно-техническую библиотеку СибГИУ

Рабочая программа дисциплины составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению подготовки (специальности) 15.03.04 «Автоматизация технологических процессов и производств».

Составитель(и):

заведующий лабораторией, преподаватель Корнеев Петр Александрович (кафедра электротехники, электропривода и промышленной электроники);

заведующий кафедрой Кубарев Василий Анатольевич (кафедра электротехники, электропривода и промышленной электроники).

Рабочая программа дисциплины рассмотрена и утверждена на заседании кафедры.

Согласована:

Руководитель проектов
отдела по внедрению АСУ ТП
РИЦ АСУТП «Сибирь
ООО «ЕвразТехника»
должность, степень, звание
представителя работодателя



Д. Г. Чудинов
инициалы, фамилия

Приложение

Тестовые задания для входного контроля знаний обучающихся

Выберите один правильный ответ.

1 В каком из указанных типов двигателей отсутствует обмотка возбуждения?

а) Асинхронном;
б) Синхронном;
в) Постоянного тока с параллельным возбуждением;
г) Постоянного тока с последовательным возбуждением.

2 Чем определяется синхронная скорость асинхронного двигателя?

а) Частотой напряжения на статоре;
б) Амплитудой напряжения на статоре;
в) Активным сопротивлением обмотки статора;
г) Реактивным сопротивлением обмотки статора.

3 По какой причине не следует включать двигатель постоянного тока с последовательным возбуждением без нагрузки?

а) Неконтролируемый рост скорости вращения якоря;
б) Чрезмерно большой ток возбуждения;
в) Чрезмерно большой ток якоря;
г) Перемагничивание цепи возбуждения.

4 По какому выражению определяется скольжение асинхронного двигателя?

а) $s = \frac{\omega_0 - \omega}{\omega_0}$;

б) $s = \frac{\omega_0 - \omega}{\omega}$;

в) $s = \frac{\omega - \omega_0}{\omega_0}$;

г) $s = \frac{\omega - \omega_0}{\omega}$.

5 Какому режиму работы асинхронного двигателя соответствует область скольжений s>1?

а) Противовключение;
б) Рекуперативное торможение;
в) Динамическое торможение;
г) Холостой ход.

6 Как записывается уравнение электромеханической характеристики двигателя постоянного тока независимого возбуждения?

а) $\omega = \frac{U_я}{k\Phi} - \frac{I_я R_я}{k\Phi}$;

б) $\omega = \frac{U_я}{(k\Phi)^2} - \frac{I_я R_я}{(k\Phi)^2}$;

в) $\omega = \frac{U_я}{(k\Phi)^2} - \frac{I_я R_я}{k\Phi}$;

г) $\omega = \frac{U_я}{k\Phi} - \frac{I_я R_я}{(k\Phi)^2}$.

7 На сколько процентов уменьшится момент, развиваемый асинхронным двигателем, если напряжение на его статоре упадет на 5%?

а) 5%;
б) 9,75%;
в) 10%;
г) 12,5%.

8 В каком режиме реактивная мощность, потребляемая синхронным двигателем, имеет емкостный характер?

а) Перевозбуждение;
б) Недовозбуждение;
в) Работа на перегибе U-образной характеристики;
г) Холостой ход.

9 Чем характеризуется режим короткого замыкания электрического двигателя?

а) $\omega=0$;
б) $\omega=\omega_0$;
в) $M=0$;
г) $M=M_н$.

10 Как записывается основное уравнение движения электропривода?

а) $M - M_c = J\frac{d\omega}{dt}$;

б) $M + M_c = J\frac{d\omega}{dt}$;

в) $M_c - M = J\frac{d\omega}{dt}$;

г) $M - M_c = -J\frac{d\omega}{dt}$.

Задания и вопросы для текущего контроля знаний обучающихся по разделам (темам) учебной дисциплины

Раздел 1. Типовые производственные механизмы.

1 Устный опрос на лекции

Перечень вопросов для устного опроса:

1 Механизмы подъемного оборудования.
2 Механизмы экскаваторов типа «механическая лопата».
3 Механизмы экскаваторов типа драглайн.
4 Механизмы прокатного оборудования.
5 Механизмы кузнечно-штамповочного оборудования.
6 Механизмы конвейеров.
7 Основные параметры насосов и вентиляторов.

2 Подготовка реферата

Рефераты подготавливаются в рамках часов, отведенных на самостоятельную работу обучающихся, с целью определения степени усвоения материалов лекций, а также выполнения самостоятельной работы.

Примерные темы рефератов:

1 Основные типы подъемного оборудования и их характеристики.
2 Основные типы экскаваторов, их механизмы их характеристики.
3 Основные типы прокатного оборудования и их характеристики.
4 Механизмы вспомогательного металлургического оборудования.
5 Основные типы электрического маршрутного транспорта и их характеристики.
6 Механизмы промышленных манипуляторов и роботов.
7 Механизмы кузнечно-штамповочного оборудования.
8 Механизмы метало- и деревообрабатывающих станков.
9 Основные типы и механизмы конвейеров.
10 Основные типы насосного оборудования.
11 Основные типы вентиляторов и их характеристики.
12 Основные типы компрессоров и их характеристики.
13 Мельничное и дробильное оборудование.
14 Центрифуги и сепараторы.

Объем реферата составляет 10 – 15 страниц машинописного текста формата А4, шрифт Times New Roman 14 пт, междустрочный интервал – полуторный.

Реферат загружается обучающимся в СУО СибГИУ.

3 Тестирование по результатам освоения лекционного материала и самостоятельной работы

Тестирование проводится для определения степени усвоения материалов лекций, а также выполнения самостоятельной работы в рамках часов, отведенных на самостоятельную работу обучающихся, в СУО СибГИУ.

Перечень вопросов для тестирования:

1 Что понимается под циклом?

а) Законченная операция загрузки рабочего органа, его перемещения и разгрузки;

б) Законченная операция загрузки рабочего органа, его перемещения и останова;

в) Законченная операция перемещения рабочего органа и его останова;

г) Законченная операция перемещения рабочего органа.

2 Какой режим работы характерен для электропривода механизмов циклического действия?

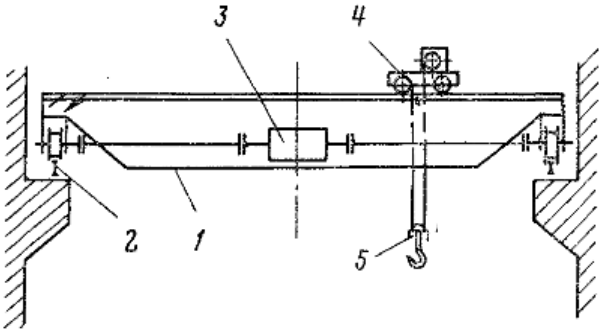
а) Повторно-кратковременный;

б) Продолжительный;

в) Кратковременный;

г) Непрерывный периодический

3 Поставьте в соответствие названия элементов крана и позиционные обозначения на его кинематической схеме



а) Мост;

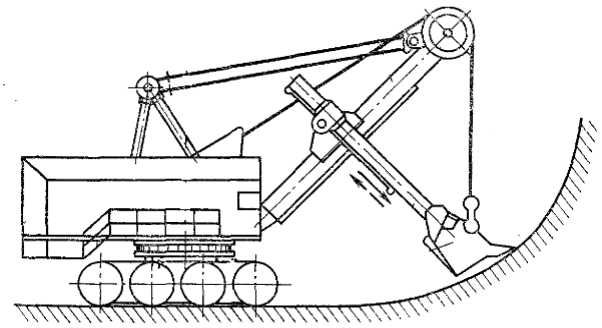
б) Механизм передвижения;

в) Тележка;

г) Грузозахватное устройство.

1) 1
2) 2
3) 3
4) 4

4 Экскаватор какого типа изображен на рисунке?



а) Прямая лопата;
б) Обратная лопата;
в) Драглайн;
г) Роторный вскрышной.

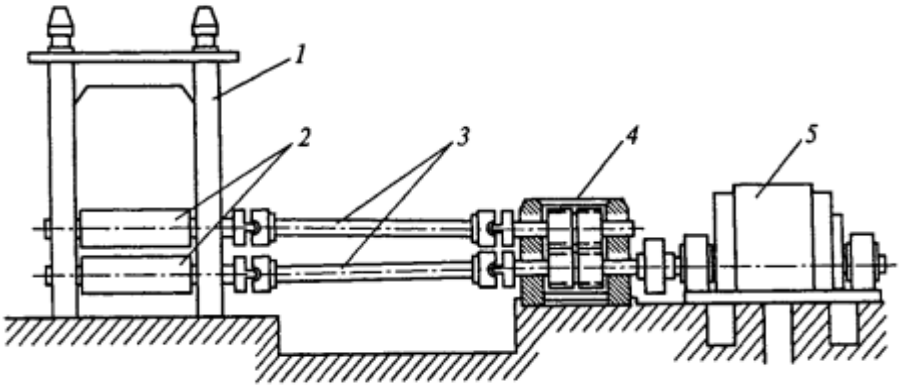
5 С помощью какого механизма открывается грейфер крана?
а) Лебедка;
б) Электромагнит;
в) Шкив;
г) Редуктор.

6 По какой формуле определяется момент прокатки на рабочих валках клети?
а) $M_{пр} = FD_P \sin\beta$;
б) $M_{пр} = -FD_P \sin\beta$;
в) $M_{пр} = \dfrac{FD_P}{\sin\beta}$;
г) $M_{пр} = -\dfrac{FD_P}{\sin\beta}$.

7 Какое сечение имеет блюм?
а) Квадратное;
б) Прямоугольное;
в) Круглое;
г) Тавровое.

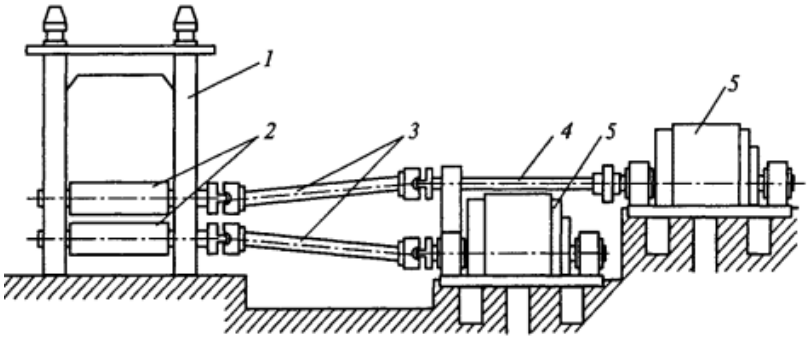
8 В чем основная особенность приводов кузнечно-прессовых машин?
а) Работа в тяжелых внешних условиях;
б) Работа в повторно-кратковременном режиме;
в) Работа в благоприятных внешних условиях;
г) Работа в длительном режиме.

9 Какой привод клети изображен на рисунке?



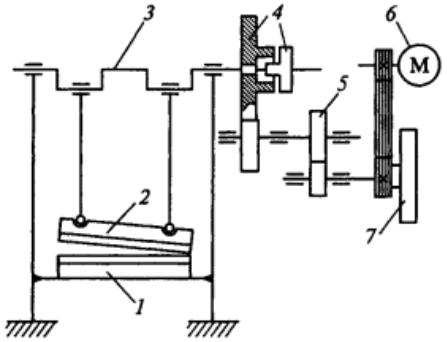
а) Индивидуальный;
б) Групповой;
в) Дуо;
г) Трио.

10 Перетащите названия элементов привода прокатной клети на их место на кинематической схеме.



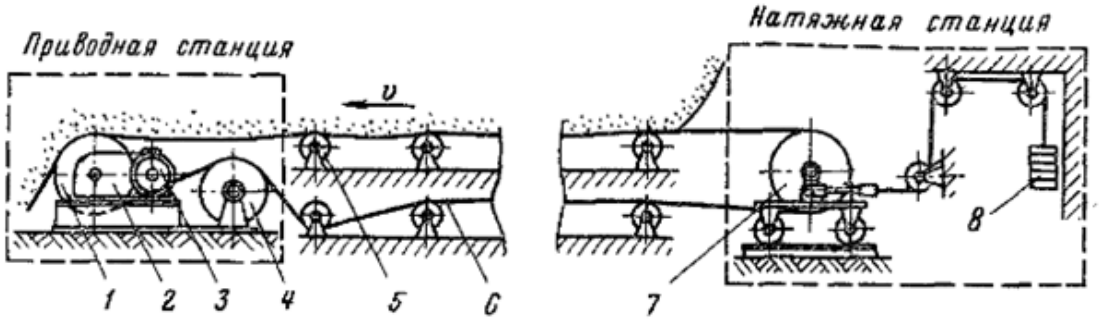
Шпиндель; Промежуточный вал; Прокатный валок; Рольганг

11 Кинематическая схема какого механизма приведена на рисунке?



а) Гильотинные ножницы;
б) Барабанные ножницы;
в) Летучие ножницы;
г) Ножницы с катящимся резом.

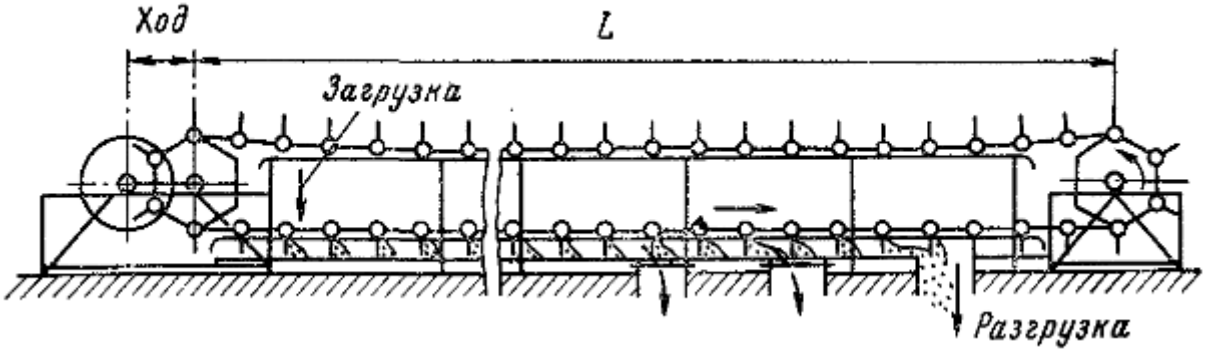
12 Поставьте в соответствие названия элементов конвейера и их позиционное обозначение на кинематической схеме



а) Отводной барабан;
б) Приводной барабан;
в) Натяжной барабан;
г) Приводной двигатель.

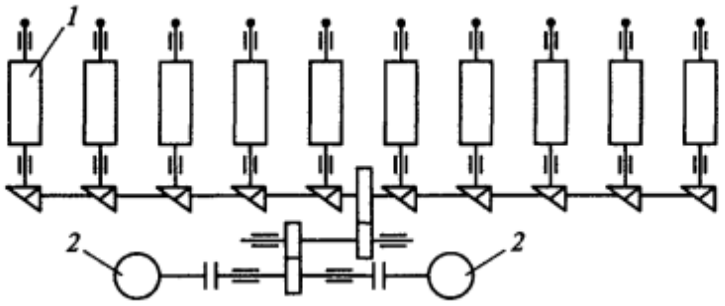
1) 1
2) 2
3) 3
4) 4
5) 5
6) 6
7) 7
8) 8

13 Напишите название типа конвейера, кинематическая схема которого показана на риснунке



14 Какой тяговый орган применяется для скребковых конвейеров?
а) Цепь;
б) Лента;
в) Канат;
д) Ремень.

15 Кинематическая схема какого механизма изображена на рисунке?



а) Рольганг с групповым приводом;
б) Рольганг с индивидуальным приводом;
в) Конвейер с тяговым органом;
г) Конвейер без тягового органа.

16 Какое напряжение питающей сети является наиболее распространенным для трамвайного транспорта? Ответ запишите числом.

17 Электродвигатели какого типа применяются для привода маршрутного электротранспорта постоянного тока?
а) С независимым возбуждением;
б) С параллельным возбуждением;
в) С последовательным возбуждением;
г) С смешанным возбуждением.

18 В каких условиях применяются шахтные аккумуляторные электровозы?
а) В шахтах, опасных по газу и пыли;
б) В шахтах, опасных по внезапным выбросам;
в) В шахтах глубокого залегания;
г) В шахтах мелкого залегания.

19 Как называется электромашинный преобразователь, находящий широкое применение на железнодорожном электрифицированном транспорте?
а) Умформер;
б) АВК;
в) Инвертор;
г) ВМК.

20 Какие характеристики являются основными для насосов и вентиляторов?
а) QH-характеристики;
б) QV-характеристики;
в) HV-характеристики;
г) PV-характеристики.

Раздел 2. Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов циклического действия.

1 Устный опрос на лекции

Перечень вопросов для устного опроса:

1 Особенности автоматизированного электропривода подъемных кранов.

2 Особенности автоматизированного электропривода шахтных и рудничных подъемных установок.

3 Особенности автоматизированного электропривода пассажирских и грузопассажирских лифтов.

4 Автоматизированный электропривод основных механизмов экскаваторов типа «механическая лопата».

5 Автоматизированный электропривод основных механизмов экскаваторов типа драглайн.

6 Особенности автоматизированного электропривода металлорежущих станков.

7 Особенности автоматизированного электропривода прокатных станов.

8 Особенности автоматизированного электропривода вспомогательного прокатного оборудования (рольганги, кантователи, ножницы).

9 Особенности автоматизированного электропривода маршрутного транспорта.

2 Тестирование по результатам освоения лекционного материала и самостоятельной работы

Тестирование проводится для определения степени усвоения материалов лекций, а также выполнения самостоятельной работы в рамках часов, отведенных на самостоятельную работу обучающихся, в СУО СибГИУ.

Перечень вопросов для тестирования:

1. Какой контур является внутренним в АСУЭП обжимного реверсивного прокатного стана?

а) Тока якоря;

б) Напряжения;

в) ЭДС;

г) Скорости.

2. При каком условии можно пренебречь внутренней ОС двигателя по ЭДС?

а) $Тм<Тя$;

б) $Тм>2Тя$;

в) $Тм>4Тя$;

г) $Тм>8Тя$.

3. Какой регулятор скорости используется в АСУЭП прокатного стана, если условием правильного протекания технологического процесса является поддержание постоянной скорости вращения валков? Введите общепринятую аббревиатуру названия регулятора.

4. По какой причине не применяется регулирование скорости вращения двигателя выше основной увеличением напряжения на якоре?

а) Увеличение потерь в обмотке якоря;

б) Перегрев стали машины;

в) Снижение развиваемого двигателем момента;

г) Ухудшение условий коммутации.

5. Каким типовым звеном при синтезе АСУЭП прокатного стана может быть заменен контур вихревых токов?

а) Колебательным;

б) Апериодическим 1 порядка;

в) Реальным дифференцирующим;

г) Пропорционально-интегральным.

6. Какой регулятор целесообразно использовать в контуре ЭДС АСУЭП обжимного реверсивного прокатного стана? Введите общепринятую аббревиатуру названия регулятора.

7. Поставьте в соответствие метод синтеза системы и получаемые с его помощью результаты:

а) Корневого годографа;

б) D-разбиения;

в) Последовательной коррекции;

г) Структурно-параметрической оптимизации.

1) Граница устойчивости
2) Критический коэффициент усиления
3) ПФ регулятора
4) Настройка САУ на стандартный оптимум.

8. Как можно увеличить коэффициент демпфирования в СУЭП прокатного стана?

а) Введением корректирующей положительной обратной связи с выхода объекта управления на вход преобразователя электрической энергии;

б) Введением корректирующей отрицательной обратной связи с выхода объекта управления на вход преобразователя электрической энергии;

в) Введением корректирующей положительной связи с входа объекта управления на выход преобразователя электрической энергии;

г) Введением корректирующей отрицательной связи с входа объекта управления на выход преобразователя электрической энергии.

9. С помощью каких звеньев уменьшается инерционность СУЭП прокатного стана?

а) Форсирующих;

б) Звеньев запаздывания;

в) Дифференцирующих;

г) Масштабных.

10. Какое устройство на входе АСУЭП прокатного стана обеспечивает плавность пуска?

а) Ограничитель рывка;

б) Интегральный задатчик;

в) Апериодический фильтр;

г) Задатчик интенсивности.

11. Какой элемент ШПУ является ее рабочим органом?

а) Канат;

б) Скип (клеть);

в) Барабан;

г) Двигатель.

12. Какое преимущество имеет применение асинхронного электродвигателя с фазным ротором и роторной станцией перед частотноуправляемым асинхронным электродвигателем с короткозамкнутым ротором в ЭП рудничных подъемных установок?

а) Возможность достижения больших пусковых моментов;

б) Простота обслуживания и управления;

в) Простота сопряжения с цифровыми АСУ ТП;

г) Хорошие энергетические показатели.

13. Какая математическая модель используется для анализа и синтеза электроприводов рудничных подъемных установок?

а) Двухмассовая электромеханическая система;

б) Двухмассовая электромеханическая система с учетом упругих связей и зазоров;

в) Трехмассовая электромеханическая система;

г) Трехмассовая электромеханическая система с учетом упругих связей и зазоров.

14. Какой эквивалентной системой моделируется ЭП ШПУ при учете массы канатов?

а) Трехмассовой со сосредоточенными параметрами;
б) Трехмассовой с распределенными параметрами;
в) Двухмассовой со сосредоточенными параметрами;
г) Двухмассовой с распределенными параметрами.

15. В какой точке для двухскиповой подъемной установки статические напряжения ветвей каната в точках набегания и сбегания равны?
а) Геометрическая середина ствола;
б) Верхний горизонт;
в) Нижний горизонт;
г) Точка совмещения скипов.

16. Выберите верную запись уравнения Федорова:
а) $m_{\Sigma}\frac{d^2z}{dt^2}-(q_{\acute{O}}-q_{\tilde{A}})(H-2z)g+(m_1-m_2)g=F$;
б) $m_{\Sigma}\frac{dz}{dt}-(q_{\acute{O}}-q_{\tilde{A}})(H-2z)g+(m_1-m_2)g=F$;
в) $m_{\Sigma}\frac{d^2z}{dt^2}-(q_{\acute{O}}-q_{\tilde{A}})(H-2z)g+(m_1-m_2)g=M$.
г) $m_{\Sigma}\frac{dz}{dt}-(q_{\acute{O}}-q_{\tilde{A}})(H-2z)g+(m_1-m_2)g=M$.

17. Какими колебаниями в канатах в основном обусловлены упругие свойства механической части электропривода рудничной подъемной установки?
а) Продольными;
б) Поперечными;
в) Продольными и поперечными в равной мере;
г) Собственными колебаниями жил канатов.

18. Чем, в основном, обусловлена значительная инерционность в электроприводах рудничных подъемных установок?
а) Большим диаметром и массой барабана подъемной машины;
б) Значительной массой транспортируемого груза;
в) Массой якоря (ротора) приводного двигателя большой мощности;
г) Длиной и массой ветвей канатов в стволе.

19. Какой принимается путевая ошибка при расчете скиповых подъемов? Введите ответ числом (в метрах).

20. По какой причине в рудничных подъемных установках не нашел широкого применения способ разгрузки-загрузки «на весу», без

наложения механического тормоза на исполнительный орган подъемной машины?

а) Необходимость использования более мощного подъемного двигателя;

б) Уменьшение максимальной массы полезного груза в сосуде;

в) Возникновение больших ударных нагрузок в системе электропривода;

г) Необходимость увеличения питающего напряжения двигателя в ходе погрузочно-разгрузочных операций.

21. Какой эквивалентной системой моделируется ЭП лифта при учете массы канатов?

а) Трехмассовой со сосредоточенными параметрами;

б) Трехмассовой с распределенными параметрами;

в) Двухмассовой со сосредоточенными параметрами;

г) Двухмассовой с распределенными параметрами.

22. Каково главное требование к приводному двигателю электрического транспорта?

а) Хорошие регулировочные характеристики;

б) Высокий пусковой момент;

в) Большой диапазон регулирования;

г) Мягкая электромеханическая характеристика.

23. Какой из нижеперечисленных главных механизмов экскаваторов является специфичным для экскаваторов типа драглайн?

а) Подъемный.

б) Поворотный.

в) Напорный.

г) Тяговый.

24. Какой режим работы характерен для электродвигателя подъемного механизма экскаватора?

а) Продолжительный;

б) Кратковременный;

в) Повторно-кратковременный;

г) Перемежающийся.

25. Какой из электроприводов экскаваторов испытывает в ходе работы резкие стопорения и ударные нагрузки?

а) Подъема;

б) Поворота;

в) Напора;

г) Для всех механизмов характерен такой характер нагрузки.

26. Для какого электропривода экскаватора характерны значительные изменения момента инерции в процессе работы?

а) Тяги;

б) Напора;

в) Поворота;

г) Подъема.

27. Какое устройство нейтрализует ухудшение энергетических показателей тиристорного электропривода механизмов экскаватора при снижении выходного напряжения ТП относительно номинального?

а) Фильтро-компенсирующее устройство;

б) Синхронный компенсатор;

в) Широтно-импульсный преобразователь;

г) Дроссель насыщения.

28. Каков основной недостаток использования ШИМ-преобразователя в ЭП экскаватора?

а) Ухудшение энергетических характеристик привода;

б) Сложность реализации тормозных режимов;

в) Снижение диапазона регулирования скорости;

г) Снижение жесткости электромеханических характеристик.

29. Какой регулятор тока используется в типовой унифицированной системе экскаваторного электропривода постоянного тока?

а) ПИ;

б) П;

в) И;

г) ПИД.

30. Отрицательная обратная связь по какой координате применяется в типовой унифицированной системе экскаваторного электропривода постоянного тока?

а) Скорость двигателя;

б) ЭДС двигателя;

в) Ток якоря двигателя;

г) Выходное напряжение преобразователя.

31. С какой целью в типовой унифицированной системе экскаваторного электропривода постоянного тока используется дополнительная положительная обратная связь по току якоря?

а) Улучшение условий коммутации;

б) Организация режима токовой отсечки;

в) Увеличение жесткости рабочего участка электромеханической характеристики привода;

г) Компенсация колебаний, вызванных ударными нагрузками.

32. С какой целью в типовой унифицированной системе экскаваторного электропривода с суммирующим электромашинным усилителем (ЭМУ) применяется жесткая внутренняя отрицательная обратная связь по напряжению усилителя?

а) Уменьшение неоднозначности характеристик ЭМУ, вызванных гистерезисом;

б) Уменьшение нагрева железа усилителя;

в) Снижение уровня высших гармоник;

г) Организация режима отсечки.

33. Какие электродвигатели применяются для главного привода шлифовальных и заточных станков?

а) Высокоскоростные асинхронные;

б) Низкоскоростные асинхронные;

в) Высокоскоростные синхронные;

г) Низкоскоростные синхронные.

34. Какой принцип регулирования скорости применяется для приводов главного движения металлорежущих станков?

а) С постоянной мощностью;

б) С постоянным моментом;

в) С постоянной скоростью;

г) С постоянным ускорением.

35. Рассчитайте требуемый диапазон регулирования скорости привода главного движения станка, если точность позиционирования шпинделя составляет 0,1%, а максимальная скорость вращения двигателя 3000 об/мин. Ответ введите результирующим числом (например, для 4:1 введите 4).

36. Какова основная особенность электропривода ножниц?

а) Мягкая механическая характеристика;

б) Жесткая механическая характеристика;

в) Большой диапазон регулирования скорости;

г) Малый диапазон регулирования скорости.

37. Какая координата является выходной для СУЭП летучих ножниц?

а) Положение;

б) Скорость;

в) Момент;

г) Мощность.

38. Какова элементная база современных статических преобразователей электроприводов движения трамваев?

а) IGBT;

б) IGCT;

в) Тиристоры;

г) Биполярные транзисторы.

39. Какой тип торможения является основным для электровозов?

а) Электродинамический реостатный;

б) Динамический;

в) Рекуперативный;

г) Фрикционный.

40. Что выступает в качестве возвратного проводника при питании электропривода трамваев?

а) Рельсы;

б) Дополнительная троллея;

в) Подземный провод;

г) Корпус трамвая.

3 Выполнение практических работ

Задания для практических работ, теоретический и методический материал для самостоятельного изучения и вопросы для собеседования представлены в методических указаниях к практическим занятиям.

Примерный перечень заданий для практических работ:

1 Построить пятипериодную диаграмму ускорения и диаграмму движущегося усилия, если масса подъема равна 1,34т, v1=0,2 м/с, vm=6 м/с, t1=25 с; t2=33 с; t3=49 с; t4=128 с; t5=140 с.

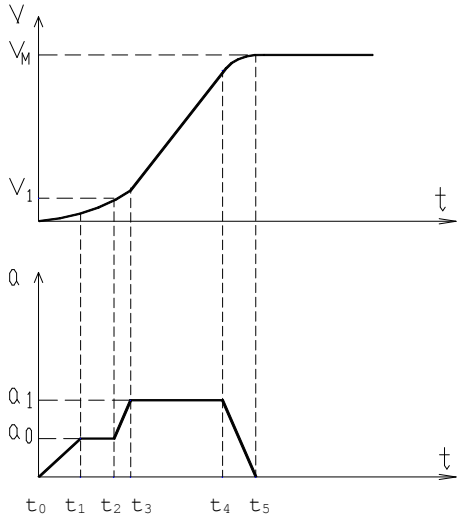
2 Построить трехпериодную диаграмму скорости и соответствующие ей диаграммы ускорения и движущегося усилия для установки с грузоподъемностью 700 кг, если скорость подъема/спуска равна 5 м/с, а допустимое ускорение при разгоне и торможении – 0,5 м/с^2

3 Построить шестипериодную диаграмму скорости и соответствующие ей диаграммы ускорения и движущегося усилия для установки с грузоподъемностью 2000 кг, если скорость подъема/спуска равна 3 м/с, скорость дотягивания – 0,1 м/с а допустимое ускорение при разгоне и торможении – 0,3 м/с^2

4 Построить семипериодную диаграмму скорости и соответствующие ей диаграммы ускорения и движущегося усилия для установки с грузоподъемностью 2000 кг, если скорость подъема/спуска равна 5 м/с, скорость дотягивания – 0,3 м/с, а допустимое ускорение при разгоне и торможении – 0,1 м/с^2

5 Рассчитать в первом приближении мощность приводного электродвигателя лифта грузоподъемностью 600 кг, если ускорение кабины равно 0,8 м/с^2, скорость равномерного движения 1,5 м/с, высота подъема 30 м.

6 По приведенной на рисунке пятипериодной диаграмме скорости построить диаграмму ускорения и диаграмму движущегося усилия, если масса подъема равна 0,82 т, максимальная скорость подъема равна 8 м/с, скорость выхода из кривых – 1,5 м/с.



7 Подъемная установка с противовесом поднимает груз массой m=1500 кг. Определить статический момент на валу двигателя (при нижнем положении груза, при встрече груза с противовесом, при нижнем положении противовеса) и приведенный к валу двигателя момент инерции, если дано: масса противовеса $m_п$=2500 кг, масса порожнего сосуда m_0=2000 кг, масса одной ветви каната $m_к$=600 кг, момент инерции барабана с зубчатым колесом 1 – $J_б$=7500 кг·м^2, момент инерции ротора двигателя с зубчатым колесом 4 – $J_р$=100 кг·м^2, маховый момент зубчатых колес 2 и 3 – GD^2=600 кг·м^2, передаточное число первой пары k_1=5, второй – k_2=4, угловая скорость двигателя ω=76 с$^{-1}$, диаметр барабана $D_б$=3 м, КПД редуктора η=0,8.

8 Построить структурные схемы и рассчитать параметры их звеньев для электроприводов главных механизмов экскаватора типа ЭКГ-5А. Построить статические и переходные характеристики.

Исходные данные для расчета приведены в таблицах 2.1 и 2.2.

Таблица 2.1 – параметры двигателей главных механизмов

	Подъем	Напор	Поворот
Тип двигателя	ДЭ-816 У2 (Т2)	ДПЭ-52 У1 (Т1)	ДПВ-52 У1 (Т1)
Количество двигателей ($a_{дв}$)	1	1	2
Номинальная мощность,	200	54	60

кВт (Рн)			
Номинальное напряжение, В (Uн)	440	395	306
Номинальный ток, А (Iн)	490	150	220
Частота вращения, об/мин ($n_н$)	750	1200	1230
Число пар полюсов, 2р	4	4	4
Сопротивление обмотки якоря, Ом (Rя)	0.0114	0.019	0.019
Сопротивление вспомогательных полюсов, Ом (Rвп)	0.0057	0.009	0.0125
Момент инерции якоря, кг*м^2 (Jя)	15.1	1.87	1.87

.

Таблица 2.2 – параметры генераторов главных механизмов

	Подъем	Напор	Поворот
Тип генератора	ПЭМ2000М	ПЭМ400М	ГПЭ-13/14
Номинальная мощность, кВт (Рнг)	115	50	120
Номинальное напряжение, В (Uнг)	330	375	610
Номинальный ток, А (Iнг)	348	133	197
Частота вращения, об/мин ($n_{нг}$)	1000	1480	1480
Число пар полюсов, 2р	4	4	4
Сопротивление обмотки якоря, Ом (Rяг)	0.0112	0.0635	0.055
Сопротивление вспомогательных полюсов, Ом (Rвпг)	0.0039	0.0185	0.016
Напряжение возбуждения, В (Uв)	81	20.8	26
Ток возбуждения, А (Iв)	19.3	10	11
Сопротивление обмотки возбуждения, Ом (Rв)	2.43	2.76	2.89

9 Рассчитать (в общем виде) регулятор тока якоря для прокатного стана.

10 Рассчитать (в общем виде) регулятор ЭДС для прокатного стана.

11 Построить структурную схему, статические характеристики и переходные процессы для контуров ОРПС (на примере привода блюминга 1300 ЕВРАЗ-ЗСМК).

Раздел 3. Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов непрерывного действия.

1 Устный опрос на лекции

Перечень вопросов для устного опроса:

1 Особенности автоматизированного электропривода экскаваторов непрерывного действия.

2 Особенности автоматизированного электропривода конвейеров.

3 Особенности автоматизированного электропривода насосов и вентиляторов.

4 Особенности автоматизированного электропривода компрессоров.

5 Особенности автоматизированного электропривода мельниц и дробилок.

6 Особенности автоматизированного электропривода центрифуг.

2 Тестирование по результатам освоения лекционного материала и самостоятельной работы

Тестирование проводится для определения степени усвоения материалов лекций, а также выполнения самостоятельной работы в рамках часов, отведенных на самостоятельную работу обучающихся, в СУО СибГИУ.

Перечень вопросов для тестирования:

1 Какую функцию выполняет привод хода роторного экскаватора?

а) Возврат роторного колеса на заданную подачу;

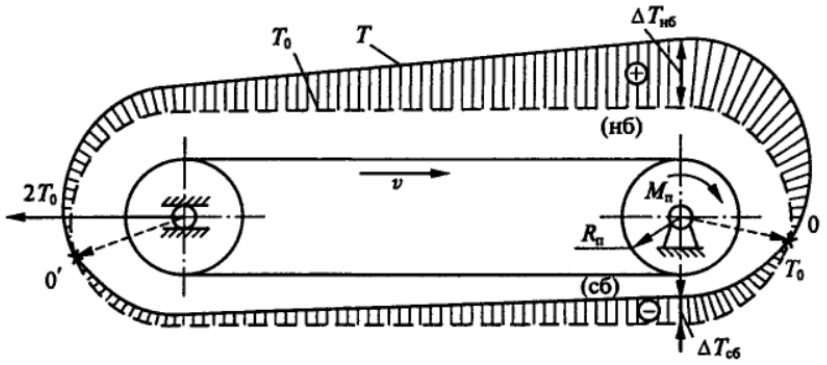
б) Вращения роторного колеса;

в) Напора колесом на полезное ископаемое;

г) Перемещения экскаватора.

2 В каком режиме работает привод колеса роторного экскаватора? Запишите ответ обозначением режима в соответствии с ГОСТ-Р- 52776-2007.

3 Для какого режима работы электропривода конвейера показана на рисунке эпюра натяжений тягового органа?



а) Пуск;
б) Останов;
в) Холостой ход;
г) Номинальный режим

4 По какой причине в ЭП ленточных конвейеров следует ограничивать рывок?

а) Возникновение колебаний ленты сверх нормированных и деформации;
б) Высыпание груза с ленты при толчке;
в) Ухудшение условий пуска приводного двигателя;
г) Возникновение искрения между лентой и катками.

5 Режим пуска электропривода какого из конвейеров является наиболее тяжелым?

а) Длинного ленточного конвейера;
б) Длинного скребкового конвейера;
в) Наклонного ленточного конвейера;
г) Наклонного скребкового конвейера.

6 По какой причине не рекомендуется применять синхронные двигатели для привода длинных конвейеров?

а) Перегрев двигателя при пуске;
б) Выпадение из синхронизма при пробуксовывании;
в) Превышение перегрузочной способности;
г) Сложность останова привода.

7 Какое устройство применяется в механической передаче электропривода конвейера, если предъявляются повышенные требования к плавности пуска и останова?

а) Муфта;
б) Редуктор;
в) Демпфер;
г) Амортизатор.

8 С какой целью в многодвигательном электроприводе конвейеров применяется выравнивание нагрузок?

а) Обеспечение равномерного натяжения ленты;

б) Минимизация установленной мощности двигателей;

в) Обеспечение плавного пуска;

г) Минимизация количества двигателей.

9 Как определяются моменты двигателей в двухдвигательном приводе?

а) $M_{1,2}=\frac{\beta_{1,2}}{\beta_1+\beta_2}M_C$;

б) $M_{1,2}=\frac{\beta_{2,1}}{\beta_1+\beta_2}M_C$;

в) $M_{1,2}=\frac{\beta_{1,2}}{\beta_1-\beta_2}M_C$.

г) $M_{1,2}=\frac{\beta_{2,1}}{\beta_1-\beta_2}M_C$.

10 Какой из двигателей в многодвигательном приводе оказывается перегружен при отсутствии выравнивания нагрузок?

а) С более жесткой механической характеристикой;

б) С более мягкой механической характеристикой;

в) С большим пусковым моментом;

г) С меньшим пусковым моментом.

11 В чем основная особенность электропривода вентиляторов?

а) Работа на сеть без противодавления;

б) Работа на сеть с повышенным противодавлением;

в) Повышенный приведенный момент инерции привода;

г) Пониженный приведенный момент инерции привода.

12 Как зависит мощность, подводимая к вентилятору электроприводом, от скорости (без учета потерь на трение)?

а) $P\sim\omega$,

б) $P\sim\omega^{3/2}$,

в) $P\sim\omega^2$,

г) $P\sim\omega^3$,

13 Как определяется характеристика сети при наличии противодавления?

а) $H=H_{cm}+RQ^2$,

б) $H = H_{cm} - RQ^2$,

в) $H = H_{cm} + RQ$,

г) $H = H_{cm} - RQ$,

14 Как определяется необходимая мощность приводного двигателя для центробежного насоса?

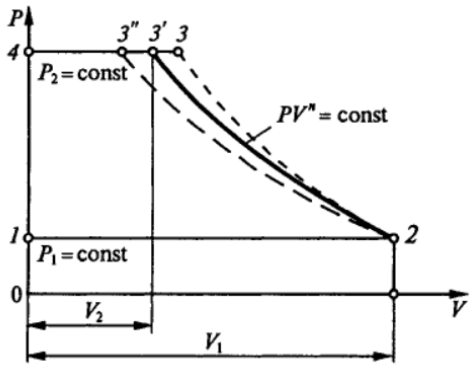
а) $N = \dfrac{Q(H + \Delta H)\gamma_1 \cdot 10^{-3}}{\eta\eta_k}$,

б) $N = \dfrac{Q(H - \Delta H)\gamma_1 \cdot 10^{-3}}{\eta\eta_k}$,

в) $N = \dfrac{Q(H + \Delta H) \cdot 10^{-3}}{\gamma_1\eta\eta_k}$,

г) $N = \dfrac{Q(H - \Delta H) \cdot 10^{-3}}{\gamma_1\eta\eta_k}$,

15 Перетащите названия возможных режимов сжатия газа в компрессоре на соответствующие кривые.



Изотермическое Адиабатическое Изобарное Изохорное

16 За счет чего достигается снижение момента сопротивления при пуске электропривода компрессоров?

а) Переключение выхода компрессора при пуске на атмосферу или полость всасывания;

б) Переключение выхода компрессора при пуске на магистраль;

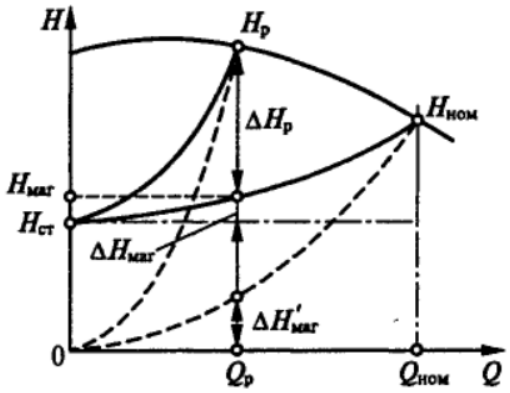
в) Переключение выхода компрессора при пуске на ближайший потребитель;

г) Перекрытие выхода компрессора.

17 Каково типовое соотношение максимального момента при пуске и номинального моментов для электропривода компрессоров? Ответ запишите числом.

18 Каков типовой диапазон регулирования скорости электроприводов нагнетателей? Ответ запишите числом.

19 Характеристики для какого способа регулирования подачи показаны на рисунке?



а) Дросселирование;
б) Снижение частоты вращения двигателя;
в) Снижение момента двигателя;
г) Увеличение частоты вращения.

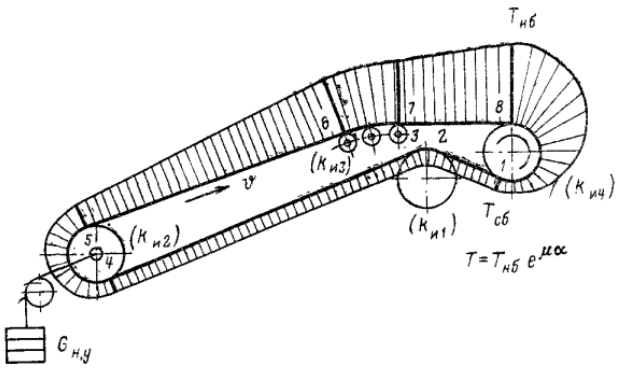
20 Чем ограничивается производительность дробилки при дроблении прочных пород?
а) Допустимой нагрузкой двигателя;
б) Пропускной способностью дробилки;
в) Механической прочностью рабочего органа;
г) Емкостью бункера.

3 Выполнение практических работ

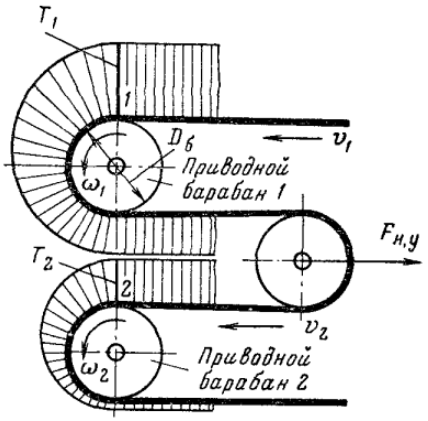
Задания для практических работ, теоретический и методический материал для самостоятельного изучения и вопросы для собеседования представлены в методических указаниях к практическим занятиям.

Примерный перечень заданий для практических работ:

1 Рассчитать мощность приводной станции ленточного конвейера, расчетная схема которого представлена на рисунке. Технические данные: производительность *П* = 72*10^3 кг/ч; скорость *v*=0,8 м/с, масса одного метра ленты mg=10 кг/м; углы обхвата приводного барабана $a_п$=210° и натяжного барабана $a_н$=180^{0-} длины и углы наклона к горизонту участка $/_{12}$=0,8 м; $/_{34}$=80 м; $/_{56}$=78 м; $/_{78}$=3 м; $β_{34}$=$β_{56}$=15°; $β_{12}$=-30°; $β_{78}$=0; допустимое ускорение $a_{доп}$=0,4 м/$с^2$.



.2 Определить распределение нагрузки между асинхронными двигателями с фазным ротором, работающими на естественных характеристиках, двухбарабанной приводной станции (рисунок) и рассчитать требуемую жесткость характеристики второго двигателя, обеспечивающую равномерное распределение нагрузки. Технические данные: номинальные мощность и скольжение каждого двигателя $P_{ном}$=1000 кВт, $s_{ном}$=l,5%; соотношение натяжений в набегающих точках $T_1/T_2=e^{\mu\alpha}=2$; относительное удлинение ленты в точке 1 $\Delta l_1/l$=0,015; результирующий момент статического сопротивления $M_{ст}=2M_{ном}$, где $M_{ном}$ – номинальный момент двигателей.



3 Выбрать асинхронный двигатель и определить его номинальную мощность для центробежного водяного насоса, имеющего данные: $Q_{ном}$=24 м^3/ч; $H_{ном}$=15 м; $\eta_{НОМ}$=0,5; $H_{ст}$=0; $n_{Сном}$=1450 об/мин. Подача насоса должна регулироваться в пределах от $Q_{ном}$ до 0,5$Q_{ном}$. Регулирование осуществляется электрическим способом путем изменения напряжения на статоре двигателя.

4 Определить мощность двигателя для вентилятора производственного помещения: Vк = 4500 м^3, кратность обмена воздуха 3 час$^{-1}$ потребный суммарный напор в трубопроводах и в калорифере Н = 40 мм.вод.ст.

5 Определить мощность двигателя для привода вентилятора сушильной установки. Длина трубопровода L=14 м, диаметр трубопровода D=0,6 м, производительность вентилятора Q=4,25 м^3/с, температура горячего воздуха t=95 ^{0}C, сопротивление сушимого материала h=50 мм вод. ст.

6 Насос, имеющий КПД 0,76, перекачивает соленую воду. Расход составляет 123 м^3/час, напор в трубопроводе 16,8 м. Приводной двигатель имеет мощность 9,5 кВт и КПД 0,95. Проверить, удовлетворяет ли двигатель насосу по пусковому моменту.

7 Расход воздуха в поршневом одноступенчатом компрессоре составляет V1 = 55 м3/мин; при давлении p1= 0,1МПа и температуре t1=22°С. При сжатии температура газа повышается на 200°С. Сжатие происходит по политропе с показателем n=1,5. Определить конечное давление, работу сжатия и работу привода компрессора, количество отведенной теплоты, а также теоретическую мощность привода компрессора.

8 Определить мощность привода одноступенчатого компрессора и выбрать асинхронный двигатель для него при изотермическом сжатии воздуха, если его производительность при начальных параметрах p1= 0,1МПа и t1=15°С, составляет V1= 0,1 м3/с, а конечное давление p2= 0,7 МПа.

6 Вопросы к экзамену для промежуточной аттестации

1 Подъемные краны.
2 Подъемные установки и лифты.
3 Одноковшовые экскаваторы.
4 Металло- и деревообрабатывающие станки.
5 Прокатное, кузнечное и штамповочное оборудование.
6 Оборудование плавки и литья.
7 Резательное оборудование.
8 Оборудование электрического транспорта.
9 Манипуляторы.
10 Промышленные роботы.
11 Экскаваторы непрерывного действия.
12 Конвейеры.
13 Насосы.
14 Вентиляторы.
15 Компрессоры.
16 Мельничное и дробильное оборудование.
17 Центрифуги и сепараторы.
18 Автоматизированный электропривод подъемных кранов.
18 Автоматизированный электропривод лифтов.
19 Автоматизированный электропривод шахтных и рудничных подъемных установок.
20 Автоматизированный электропривод лебедок и электрических талей (тельферов).
21 Электропривод механизмов экскаваторов типа "механическая лопата".

22 Электропривод механизмов экскаваторов типа "драглайн"
23 Электропривод металлорежущих станков.
24 Электропривод сверлильных станков и бормашин.
25 Электропривод деревообрабатывающих станков.
26 Электропривод прокатных станов.
27 Электропривод кузнечно-штамповочных машин.
28 Электропривод механизмов машин непрерывного литья.
29 Электропривод сталевозов.
30 Электропривод механизмов металлургических печей.
31 Электропривод ножниц.
32 Электропривод трамваев.
33 Электропривод троллейбусов.
34 Электропривод электровозов и электрических поездов.
35 Электропривод шахтных электровозов.
36 Электропривод манипуляторов типа "механическая рука".
37 Электропривод следящих и копирующих манипуляторов.
38 Электропривод промышленных роботов и мехатронных устройств.
39 Электропривод механизмов траншейных экскаваторов и дреноукладчиков.
40 Электропривод механизмов каналокопателей.
41 Электропривод механизмов роторных вскрышных и добычных экскаваторов.
42 Электропривод ленточных конвейеров.
43 Электропривод цепных конвейеров.
44 Электропривод канатных конвейеров.
45 Электропривод насосов.
46 Электропривод вентиляторов.
47 Электропривод компрессоров.
48 Электропривод дробилок.
49 Электропривод мельниц.
50 Электропривод центрифуг и сепараторов.