



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

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



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИЭиАС
В.Р. Храмшин

26.01.2022 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)
ЭЛЕКТРОПРИВОД ПЕРЕМЕННОГО ТОКА В
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСАХ

Направление подготовки (специальность)
15.04.06 Мехатроника и робототехника

Направленность (профиль/специализация) программы
Искусственный интеллект в робототехнике

Уровень высшего образования - магистратура

Форма обучения
очная

Институт/ факультет	Институт энергетики и автоматизированных систем
Кафедра	Автоматизированного электропривода и мехатроники
Курс	1
Семестр	1

Магнитогорск
2022 год

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО - магистратура по направлению подготовки 13.04.02 Электроэнергетика и электротехника (приказ Минобрнауки России от 28.02.2018 г. № 147)

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Автоматизированного электропривода и мехатроники
17.01.2022, протокол № 5

Зав. кафедрой А.А. Николаев

Рабочая программа одобрена методической комиссией ИЭиАС
26.01.2022 г. протокол № 5

Председатель В.Р. Храмшин

Рабочая программа составлена:
профессор кафедры АЭПиМ, д-р техн. наук

Е.Я. Омельченко

Рецензент:

зам. начальника ЦЭТЛ ПАО «ММК» по электроприводу, канд. техн. наук

А.Ю. Юдин



Лист актуализации рабочей программы

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

Протокол от ____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.А. Николаев

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

Протокол от ____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.А. Николаев

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Целью преподавания дисциплины «Электропривод переменного тока в робототехнических комплексах» является рассмотрение теории и практики современного автоматизированного электропривода переменного тока, тенденции его развития.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Электропривод переменного тока в робототехнических комплексах входит в часть учебного плана формируемую участниками образовательных отношений образовательной программы.

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

Моделирование электротехнических комплексов и систем

Микропроцессорные средства в электроприводах и технологических комплексах

Дополнительные главы математики в электроэнергетике и электротехнике

Регулируемый электропривод постоянного тока

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

Автоматизированный электропривод Shneider Electric

Подготовка к сдаче и сдача государственного экзамена

Производственная - научно-исследовательская работа

Производственная-преддипломная практика

Производственная - проектная практика

Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы

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

В результате освоения дисциплины (модуля) «Электропривод переменного тока в робототехнических комплексах» обучающийся должен обладать следующими

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ПК-1	Способен выбирать методы и разрабатывать алгоритмы решения задач управления в робототехнических системах; ставить задачи автоматизации проектирования и
ПК-1.1	Знает: методы проектирования и настройки робототехнических систем на базе регулируемого электропривода переменного тока; методы проектирования и настройки робототехнических систем на базе регулируемого электропривода постоянного тока; методы решения задач автоматического управления и автоматизированного проектирования в робототехнических системах; особенности моделирования многомерных и связанных систем. Построение матричных моделей преобразования координат; отличия дискретного циклового программного управления от дискретного позиционного программного управления роботами; непрерывное программное управления роботами; адаптивные и интеллектуальные системы управления роботами

ПК-1.2	Умеет: ставить и решать задачи проектирования автоматического управления робототехнических систем на базе регулируемого электропривода переменного тока; ставить и решать задачи проектирования автоматического управления робототехнических систем на базе регулируемого электропривода постоянного тока; формулировать задачи автоматизации проектирования программно-аппаратных средств робототехнических систем и комплексов; строить и моделировать многомерные матричные модели в среде имитационного моделирования; объяснять основные положения управления многомерной и связанной технической системой, строить кинематические схемы, составлять матрицы переходов прямых и обратных преобразований координат
ПК-1.3	Имеет практический опыт: наладки гибких производственных робототехнических систем в машиностроении на базе регулируемого электропривода переменного тока; наладки гибких производственных робототехнических систем в машиностроении на базе регулируемого электропривода постоянного тока; разработки алгоритмов решения задач автоматического управления и автоматизации проектирования в робототехнических системах; моделирования и расчета систем управления роботами- манипуляторами, расчета систем управления, регуляторов сложной многомерной и связанной технической системы
ПК-8 Способен исследовать применение интеллектуальных систем для различных предметных областей	
ПК-8.1	Исследует направления применения систем искусственного интеллекта для различных предметных областей Знает: направления развития систем искусственного интеллекта, методы декомпозиции решаемых задач с использованием искусственного интеллекта. Умеет: осуществлять декомпозицию решаемых задач с использованием искусственного интеллекта
ПК-8.2	Выбирает комплексы методов и инструментальных средств искусственного интеллекта для решения задач в зависимости от особенностей предметной области Знает: методы и инструментальные средства систем искусственного интеллекта, критерии их выбора и методы комплексирования в рамках применения интегрированных гибридных интеллектуальных систем различного назначения. Умеет: выбирать и комплексно применять методы и инструментальные средства систем искусственного интеллекта, критерии их выбора. Имеет практический опыт: исследования направлений применения систем искусственного интеллекта для различных предметных областей; выбора комплексов методов и инструментальных средств искусственного интеллекта для решения задач в зависимости от особенностей предметной области

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 7 зачетных единиц 252 акад. часов, в том числе:

- контактная работа – 123 акад. часов;
- аудиторная – 119 акад. часов;
- внеаудиторная – 4 акад. часов;
- самостоятельная работа – 93,3 акад. часов;
- в форме практической подготовки – 0 акад. час;
- подготовка к экзамену – 35,7 акад. час

Форма аттестации - экзамен

Раздел/ тема дисциплины	Семестр	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. 1.Введение Основные понятия и определения. Современный электропривод переменного тока и направления его развития. Преобразователи частоты в электроприводе.								
1.1 Современный электропривод переменного тока и направления его развития. Преобразователи частоты в электроприводе.	3	2	4/2И		4	Изучение вопросов теории по литературе		ПК-1.1
Итого по разделу		2	4/2И		4			
2. 2.Электромеханические свойства асинхронного двигателя (АД) .Структурная схема асинхронного двигателя как объекта регулирования								
2.1 Статические характеристики АД при различных законах регулирования скорости $U_1/f_1 = \text{const}$, $\Psi_m = \text{const}$, $\Psi_2 = \text{const}$, $I_1 = \text{const}$.	3	2	8/2И		4	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
2.2 Разомкнутые системы управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом		2	6/2И		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
2.3 Принципы построения систем частотного регулирования скорости АД.		2	8/2И		4	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2

2.4 Замкнутые системы скалярного управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом		2	6/2И		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
2.5 Моделирование системы скалярного управления с обратной связью по току статора.		2	6/2И		5,3	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.3, ПК-8.1
2.6 Исследование системы скалярного управления с обратной связью по скорости		2	5/2И		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.3
Итого по разделу		12	39/12И		37,3			
3. 3.Системы векторного управления асинхронным электроприводом								
3.1 Система управления с прямой ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.	3	2	8/2И		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
3.2 Исследование системы управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.		4	8/2И		6	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
3.3 Система управления моментом АД		2	4/2И		6	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
Итого по разделу		8	20/6И		20			
4. 4.Электромеханические свойства синхронного двигателя. Разработка структурной схемы синхронного двигателя как объекта регулирования								
4.1 Электромеханические свойства синхронного двигателя	3	3	6		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
4.2 Статические характеристики СД при $U_1 = \text{const}$, $f_1 = \text{const}$. Принципы частотного регулирования скорости и момента СД.		3	4		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
4.3 Моделирование системы автоматического регулирования координат СД.		2	6		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.3, ПК-8.2
4.4 Управление синхронным двигателем в схеме вентильного двигателя.		4	6		8	Изучение вопросов теории по литературе	устный опрос (собеседование)	ПК-1.1, ПК-1.2
Итого по разделу		12	22		32			
Итого за семестр		34	85/20И		93,3		экзамен	
Итого по дисциплине		34	85/20И		93,3		экзамен	

5 Образовательные технологии

Для реализации предусмотренных видов учебной работы в качестве образовательных технологий в преподавании дисциплины «Электропривод переменного тока в робототехнических комплексах» используются традиционные технологии.

Передача необходимых теоретических знаний и формирование основных представлений по курсу происходит с использованием мультимедийного оборудования. Лекции проходят в традиционной форме, в форме лекций-консультаций и проблемных лекций. Лекционные занятия проводятся с использованием презентационного оборудования (проектор, экран, ноутбук), в качестве наглядных материалов используются схемы силовых цепей различных вариантов электроприводов переменного тока, функциональные и структурные схемы систем автоматического регулирования, диаграммы изменения основных параметров и тп. Теоретический материал на проблемных лекциях является результатом усвоения полученной информации посредством постановки проблемного вопроса и поиска путей его решения применяются методы ИТ. На лекциях – консультациях изложение нового материала сопровождается постановкой вопросов и дискуссией в поисках ответов на эти вопросы.

Лабораторные занятия представляют собой исследование свойств рассматриваемых электроприводов как с помощью персональных ЭВМ с набором специализированного программного обеспечения для их моделирования, визуализации и программирования, так и на лабораторных стендах с микропроцессорными САР, обеспечивающими их реализацию.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

а) Основная литература:

1. Анучин А.С., Системы управления электроприводов [Электронный ресурс] : учебник для вузов / Анучин А.С. - М. : Издательский дом МЭИ, 2015. - 373 с. - ISBN 978-5-383-00918-5 - Режим доступа: <http://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785383009185.html>

2. Епифанов А. П., Малайчук Л. М., Гущинский А. Г. Электропривод [Электронный ресурс]: Учебник / Под ред. А. П. Епифанова. — СПб.: Издательство «Лань», 2012. — 400 с.:ил. — (Учебники для вузов. Специальная литература). Режим доступа: <http://e.lanbook.com/view/book/3812/page136/> ISBN 9785811412341

б) Дополнительная литература:

1. Соколовский Г. Г. Электроприводы переменного тока с частотным регулированием.[Текст] - М.: Академия, 2006. –252 с.ISBN: 5-7695-2306-9.

2. Радимов С.Н. Частотно-регулируемый асинхронный электропривод [Текст]: Учебное пособие. Одесса. ОНПУ, 2007.-38с

3. Терехов В.М., Осипов О.И. Системы управления электроприводов [Текст]: Учебное пособие. М.: Академия, 2005. -305с.ISBN: 5-7695-2911-3

4. Ильинский Н.Ф. Основы электропривода [Текст]. Учебное пособие для вузов. М.: Издательство МЭИ, 2007. – 164с.ISBN9785383000014

5. Розанов, Ю.К. Силовая электроника [Текст]: учебник для вузов / Ю.К. Розанов, М.В. Рябчицкий, А.А. Кваснюк. – М.: Издательский дом МЭИ, 2007. –

632 с. ISBN 978-5-383-00169-1

6. Энергосбережение и автоматизация производства в теплоэнергетическом хозяйстве города. Частотно-регулируемый электропривод [Электронный ресурс] / Крылов Ю. А., Карандаев А. С., Медведев В. Н. СПб.: "Издательство: Лань, 2013. - 176 с., Код доступа: <http://e.lanbook.com/view/book/10251> ISBN 978-5-8114-1469-7

7. Фашиленко В.Н. Регулируемый электропривод насосных и вентиляторных установок горных предприятий [Электронный ресурс]. Учебное пособие / В.Н. Фашиленко, Горная книга, 2010. - 260 с. Код доступа: <http://e.lanbook.com/view/book/1532> ISBN 978-5-98672-189-7:

8. Герман-Галкин С. Г. Виртуальные лаборатории полупроводниковых систем в среде Matlab_Simulink [Электронный ресурс]: Учебник/. С. Г. Герман-Галкин — СПб.: Издательство «Лань», 2013. — 448 с.: ил. (+ CD). — (Учебники для вузов. Специальная литература). Код доступа: <http://e.lanbook.com/view/book/36998/page45> ISBN 978-5-8114-1520-5

9. Федоров О.В. Оценки эффективности частотно-регулируемых электроприводов [Электронный ресурс]: Монография / О.В. Федоров. - М.: НИЦ Инфра - М, 2011. - 144 с.: 60x90 1/16. – Режим доступа: <http://znanium.com/bookread.php?book=331889> – Заглавие с экрана. – ISBN 978-5-16-012051-5.

10. Журнал «Вестник ЮУрГУ. Серия «Энергетика» <https://vestnik.susu.ru/power/issue/archive>

11. Журнал «Электротехнические системы и комплексы» <http://esik.magtu.ru/ru/>

12. Журнал "Вестник Ивановского государственного энергетического университета" <http://vestnik.ispu.ru/taxonomy/term/102#> -

в) Методические указания:

1. Лукин, А. Н. Моделирование регулируемых электроприводов переменного тока : учебное пособие / А. Н. Лукин, А. В. Белый ; МГТУ. - Магнитогорск, 2010. - 67 с. : ил., табл. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=315.pdf&show=dcatalogues>

2. Параметрирование преобразователей фирмы "SIMENS" : учебное пособие / [А. А. Радионов, А. В. Белый, С. А. Линьков и др.] ; МГТУ. - Магнитогорск, 2012. - 91 с. : ил., схемы, URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=608.pdf&show=dcatalogues>

3. Фомин, Н. В. Системы управления электроприводов : учебное пособие / Н. В. Фомин ; МГТУ. - Магнитогорск, 2012. - 293 с. : ил., граф., схемы, табл. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=576.pdf&show=dcatalogues/>

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Office 2007 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно
NI MultiSim Education	К-68-08 от 29.05.2008	бессрочно

MathWorks MathLab v.2014 Classroom License	К-89-14 от 08.12.2014	бессрочно
MathCAD v.15 Education University Edition	Д-1662-13 от 22.11.2013	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Информационная система - Единое окно доступа к информационным ресурсам	URL: http://window.edu.ru/
Национальная информационно-аналитическая система – Российский индекс научного цитирования (РИНЦ)	URL: https://elibrary.ru/project_risc.asp
Электронная база периодических изданий East View Information Services, ООО «ИВИС»	https://dlib.eastview.com/

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

1. Персональные ЭВМ с набором специализированного программного обеспечения для моделирования, визуализации и программирования систем.
2. Лабораторные стенды частотно-регулируемых асинхронных и синхронных электроприводов на базе преобразователей частоты фирмы Siemens (Simovert Masterdrives Vector Control (2 шт.) и Sinamics (1 шт.)).
3. Комплект мультимедийного оборудования (а.023,027, 227).
4. Комплект мультимедийных презентаций по всем темам дисциплины.

Приложение 1

Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов

Самостоятельная работа студентов на лабораторных занятиях осуществляется под контролем преподавателя в виде решения задач по изучению наиболее важных разделов теоретического курса дисциплины.

Внеаудиторная самостоятельная работа студентов осуществляется в виде подготовки лабораторным занятиям и изучении вопросов теории, не рассмотренных на лекциях, а также подготовку к лабораторным работам и экзаменам по контрольным вопросам.

Раздел/ тема дисциплины	Вид самостоятельной работы	Кол-во часов	Формы контроля
1. Введение Основные понятия и определения. Современный электропривод переменного тока и направления его развития. Преобразователи частоты в электроприводе. Задачи и структура учебного курса.	самостоятельное изучение учебной литературы по контрольным вопросам по разделу;	6	Устный опрос
Итого по разделу:		6	
2. 2.Электромеханические свойства асинхронного двигателя (АД) при регулировании частоты в разомкнутых системах управления и со скалярными САР.	самостоятельное изучение учебной литературы по контрольным вопросам по разделу и к лабораторным работам		Устный опрос , защита лаб. работ №1-6
2.1. Лабораторная работа №1 Статические характеристики АД при различных законах		4	

Раздел/ тема дисциплины	Вид самостоятельной работы	Кол-во часов	Формы контроля
регулирования скорости $U_1/f_1 = \text{const}$, $\Psi_\mu = \text{const}$, $\Psi_2 = \text{const}$, $I_1 = \text{const}$.			
2.2 Лабораторная работа №2 Разомкнутые системы управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом.		4	
2.3 Принципы построения систем управления АД.		4	
2.4. Лабораторная работа №2 Замкнутые системы скалярного управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом.		4	
2.5 Лабораторная работа №2 Моделирование системы скалярного управления с обратной связью по току статора.		4	
2.6 Лабораторная работа №2 Исследование системы скалярного управления с обратной связью по скорости		4	
Итого по разделу		24	

3. Исследование систем векторного управления асинхронным электроприводом.	самостоятельное изучение учебной литературы по контрольным вопросам по разделу и к лабораторным работам;	6	Устный опрос, защита лаб. работ №7-9
3.1 Лабораторная работа №2 Система управления с прямой ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД».		4	
3.2 Лабораторная работа №2 Исследование системы управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.		4	
3.3 Лабораторная работа №2 Система управления моментом АД		4	
Итого по разделу		12	
4. Исследование систем частотно-регулируемого синхронного электропривода.	самостоятельное изучение учебной литературы по контрольным вопросам по разделу и к лабораторным работам;		Устный опрос, защита лаб. работ № 10-15
4.1 Электромеханические свойства синхронного двигателя».		1	
4.2 Лабораторная работа №2 Статические характеристики СД при $U_1 = \text{const}$, $f_1 = \text{const}$. Принципы частотного регулирования скорости и момента СД.		2	
4.3 Моделирование системы автоматического регулирования координат СД.		2	
4.4 Управление синхронным двигателем в схеме вентильного двигателя.		1	

4.5 Особенности схемы вентильного двигателя.		2	
4.6 Система управления электропривода с вентильным двигателем.		2	
Итого по разделу		10	

Приложение 2

Оценочные средства для проведения промежуточной и итоговой аттестации

1 Оформление отчетов и защита лабораторных работ по разделам:

Раздел 2.

Лабораторная работа №1. Статические характеристики АД при различных законах регулирования скорости $U_1/f_1 = \text{const}$, $\Psi_m = \text{const}$, $\Psi_2 = \text{const}$, $I_1 = \text{const}$.

Лабораторная работа №2 Разомкнутые системы управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом.

Лабораторная работа №3 Принципы построения систем управления АД.

Лабораторная работа №4. Замкнутые системы скалярного управления асинхронным частотно - регулируемым электроприводом.

Лабораторная работа №5 Моделирование системы скалярного управления с обратной связью по току статора.

Лабораторная работа №.6 Исследование системы скалярного управления с обратной связью по скорости

Раздел 3.

Лабораторная работа №7 Система управления с прямой ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД».

Лабораторная работа № 8 Исследование системы управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.

Лабораторная работа № 9 Система управления моментом АД в системе управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.

Раздел 4.

Лабораторная работа №10 Электромеханические свойства синхронного двигателя».

Лабораторная работа №11 Статические характеристики СД при $U_1 = \text{const}$, $f_1 = \text{const}$. Принципы частотного регулирования скорости и момента СД.

Лабораторная работа № 12 Моделирование системы автоматического регулирования координат СД.

Лабораторная работа №13 Управление синхронным двигателем в схеме вентильного двигателя.

Лабораторная работа №14 Особенности схемы вентильного двигателя.

Лабораторная работа №15 Система управления электропривода с вентильным двигателем.

2 Контрольные вопросы по проведению самостоятельной работы по разделам

Раздел 1.

1. Как классифицируются преобразователи частоты?
2. Принцип действия различных типов преобразователей частоты.
3. В чем принципиальное отличие преобразователей частоты на основе инверторов напряжения и тока?
4. Перечислите достоинства и недостатки преобразователей частоты со звеном постоянного тока и с непосредственной связью.
5. В чем состоят недостатки преобразователей частоты на основе инверторов напряжения с ШИМ.
6. Особенности реализации моделей преобразователей частоты в среде Matlab_Simulink.
7. Как реализуются тормозные режимы АД в системе ПЧ-АД?
8. Способы получения рекуперативного торможения в системе ПЧ-АД.
9. Как программируются параметры преобразователей частоты фирмы Siemens (Simover Masterdrives, VectorControl и Sinamix)?
10. Энергетические показатели различных типов преобразователей частоты.

Раздел 2.

1. Представьте качественный вид зависимостей магнитных потоков намагничивания, статора и ротора АД от его скольжения при различных соотношениях между напряжением и частотой питания статора двигателя.
2. Дать сравнительный анализ механических характеристик АД при различных соотношениях между напряжением и частотой питания статора двигателя.
3. В чем отличия механических характеристик АД при его питании от источников напряжения и тока?

4. Оцените области допустимых значений токов, напряжений, магнитных потоков и скорости АД при его частотном регулировании.
5. Как реализуется модель АД в среде Matlab_Simulink при его частотном регулировании?
6. Как программируются параметры АД в электроприводах фирмы Siemens (Simovet Masterdrives. Vector Control и Sinamixs)?
7. Как программируются разомкнутая САР ПЧ-АД в электроприводах фирмы Siemens (Simovet Masterdrives. Vector Control и Sinamixs)?
8. Как получить кривые переменных в электроприводе с помощью программы Drive Monitor?
9. Как программируются скалярная САР ПЧ-АД с обратными связями по току статора в электроприводах фирмы Siemens (Simovet Masterdrives. Vector Control и Sinamixs)?
10. Как программируются скалярная САР ПЧ-АД с обратной связью по скорости в электроприводах фирмы Siemens (Simovet Masterdrives. Vector Control и Sinamixs)?
11. Как реализуется модель разомкнутой и скалярной САР ПЧ-АД в среде Matlab_Simulink?
12. Оцените диапазоны частотного регулирования скорости АД в разомкнутой системе управления при различных зависимостях статического момента на валу АД от его скорости.
13. Какие факторы влияют на выбор минимального и максимального значений частоты и напряжения на выходе преобразователя частоты?
14. Какие обратные связи способствуют увеличению жесткости механической характеристики асинхронного частотно-регулируемого электропривода? Дать сравнительную оценку различным способам стабилизации скорости АД.
15. Какими факторами ограничивается максимальный коэффициент положительной обратной связи по току статора АД в скалярной САР ПЧ-АД?
16. Определите для электропривода с ПИ-регулятором скорости скалярной САР ПЧ-АД характер изменения выходного напряжения регулятора скорости, частоты и напряжения на статоре двигателя, а также его скорости в функции момента на валу двигателя. Как они будут отличаться для двигателей с различными значениями номинальных скольжений?
17. Какими факторами ограничено применение разомкнутых систем с частотно-токовым управлением АД?

Раздел 3.

1. На примере векторной диаграммы основного потокосцепления и тока статора АД показать общность физических взаимосвязей в двигателе постоянного тока и АД.
2. Укажите особенности построения систем управления с ориентацией системы координат x, y по вектору потокосцепления статора и ротора.
3. Объясните назначение функциональных устройств А1...А12 и блоков ЭМФ и ИМ на функциональной схеме САР с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД.
4. Как реализуется модель векторной САР с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД в среде Matlab_Simulink?

5. Построить и сравнить регулировочные характеристики асинхронного электропривода и диаграммы изменений частоты, напряжения, составляющих тока статора по осям x и y , магнитного потока ротора в функции сигнала управления скоростью АД в системе управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД при отсутствии и наличии статической нагрузки на валу двигателя.

6. Построить и сравнить механические характеристики асинхронного электропривода и диаграммы изменения частоты, напряжения, составляющих тока статора по осям x и y , магнитного потока ротора в функции момента на валу АД в системе управления с косвенной ориентацией по вектору потокосцепления ротора АД при исходных заданных частотах выходного напряжения меньше и больше номинального их значения.

7. Оценить изменение механической характеристики электропривода в этой же системе управления при вариациях параметров регуляторов скорости, тока, уровней ограничения в блоках БО1, БО2.

Раздел 4.

1. От каких параметров СД зависит его перегрузочная способность и как её можно регулировать?
2. В чём состоят конструктивные различия между асинхронным и синхронным двигателями?
3. В каких электроприводах целесообразно применять синхронные двигатели с частотным регулированием скорости?
4. Как реализуется модель векторной САР ПЧ-СД среде Matlab_Simulink?
5. Как программируются векторная САР ПЧ-СД с обратной связью по скорости в электроприводах. Фирмы Siemens (Sinamiks)?
6. В чем заключаются особенности системы управления синхронным двигателем с прямой ориентацией по вектору потокосцепления ротора.

Критерии оценки (в соответствии с формируемыми компетенциями и планируемыми результатами обучения):

– на оценку **«отлично»** – студент должен показать высокий уровень сформированности компетенций не только на уровне воспроизведения и объяснения информации, но и интеллектуальные навыки решения проблем и задач, нахождения уникальных ответов к проблемам, оценки и вынесения критических суждений;

– на оценку **«хорошо»** – студент должен показать средний уровень сформированности компетенций не только на уровне воспроизведения и объяснения информации, но и интеллектуальные навыки решения проблем и задач, нахождения уникальных ответов к проблемам;

– на оценку **«удовлетворительно»** – студент должен показать пороговый уровень сформированности компетенций на уровне воспроизведения и объяснения информации, интеллектуальные навыки решения простых задач;

– на оценку **«неудовлетворительно»** – студент не может показать знания на уровне воспроизведения и объяснения информации, не может показать интеллектуальные навыки решения простых задач.