# Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Комсомольский-на-Амуре государственный университет»

УТВЕРЖДАЮ Декан факультета Факультет энергетики и управления Гудим А.С. «Зе» 2021 г.

### РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Электропривод типовых механизмов»

Направление подготовки	13.03.02 Электроэнергетика и электротехника	
Направленность (профиль) образовательной программы	й Электропривод и автоматика	
Квалификация выпускника	Бакалавр	
Год начала подготовки (по учебному плану)	2021	
Форма обучения	Очная форма	
Технология обучения	Традиционная	

Курс	Семестр	Трудоемкость, з.е.
4	7	5

Вид промежуточной атте- стации	Обеспечивающее подразделение
Экзамен	Кафедра «Электропривод и автоматизация промышлен- ных установок»

### Разработчик рабочей программы:

Доцент, Доцент, Кандидат технических наук

Дерюжкова Н.Е

### СОГЛАСОВАНО:

Заведующий кафедрой Кафедра «Электропривод и автоматизация промышленных установок»

Черный С.П.

#### 1 Введение

Рабочая программа и фонд оценочных средств дисциплины «Электропривод типовых механизмов» составлены в соответствии с требованиями федерального государственного образовательного стандарта, утвержденного приказом Минобрнауки Российской Федерации от 28.02.2018 № 144, и основной профессиональной образовательной программы подготовки «Электропривод и автоматика» по направлению подготовки «13.03.02 Электроэнергетика и электротехника».

Практическая подготовка реализуется на основе:

Профессиональный стандарт 40.180 (ПС 40.180) «СПЕЦИАЛИСТ ПО ПРОЕКТИРОВАНИЮ СИСТЕМ ЭЛЕКТРОПРИВОДА»

Обобщенная трудовая функция: А. Разработка и оформление рабочей документации системы электропривода

Обобщенная трудовая функция: В. Разработка проекта системы электропривода

Задачи	Приобретение навыков решения технических задач, связанных
дисциплины	с проектированием и использованием электроприводов в раз-
	личных областях промышленности
Основные	Автоматизированный электропривод металлорежущих стан-
разделы /	ков.
темы	Электропривод механизмов циклического действия.
дисциплины	Электропривод механизмов прокатных станов

### 2 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Процесс изучения дисциплины «Электропривод типовых механизмов» направлен на формирование следующих компетенций в соответствии с ФГОС ВО и основной образовательной программой (таблица 1):

Таблица 1 – Компетенции и индикаторы их достижения

Код по ФГОС	Индикаторы достижения	Планируемые результаты обучения по дисциплине
	Профессиональные	
ПК-1 Способность проводить обследования оборудования объектов профессиональной деятельно-	ПК-1.1 Знать методики определения характеристик автоматизированных электроприводов при различных режимах работы	Знать основные характеристики типовых электроприводов, учитывающие особенности технологических процессов

Код по ФГОС	Индикаторы достижения	Планируемые результаты обучения по дисциплине
СТИ	ПК-1.2 Уметь определять параметры электрооборудования при различных режимах работы согласно требованиям технического задания	Уметь выполнять анализ и синтез систем автоматиче- ского управления типовыми электроприводами
	ПК-1.3 Владеть навыками составления отчета по результатам выполненного обследования электрооборудования	Владеть навыками разработ- ки технической документа- ции в соответствии со стан- дартами на основании вы- полненного обследования элементов промышленных электроприводов

### 3 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина «Электропривод типовых механизмов» изучается на 4 курсе, 7 семестре.

Дисциплина входит в состав блока 1 «Дисциплины (модули)» и относится к вариативной части.

Для освоения дисциплины необходимы знания, умения, навыки и / или опыт практической деятельности, сформированные в процессе изучения дисциплин / практик: «Электрические машины», «Элементы систем автоматики», «Силовая электроника», «Электрические и электронные аппараты».

Знания, умения и навыки, сформированные при изучении дисциплины «Электропривод типовых механизмов», будут востребованы при изучении последующих дисциплин: «Производственная практика (технологическая практика)», «Производственная практика (преддипломная практика)».

Дисциплина «Электропривод типовых механизмов» частично реализуется в форме практической подготовки.

Дисциплина «Электропривод типовых механизмов» в рамках воспитательной работы направлена на формирование у обучающихся активной гражданской позиции, уважения к правам и свободам человека, знания правовых основ и законов, воспитание чувства ответственности или умения аргументировать, самостоятельно мыслить, развивает творчество, профессиональные умения или творчески развитой личности, системы осознанных знаний, ответственности за выполнение учебно-производственных заданий и т.д.

4 Объем дисциплины (модуля) в зачетных единицах с указанием количества академических часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу обучающихся

Общая трудоемкость (объем) дисциплины составляет 5 з.е., 180 акад. час. Распределение объема дисциплины (модуля) по видам учебных занятий представлено в таблице 2.

Таблица 2 – Объем дисциплины (модуля) по видам учебных занятий

Объем дисциплины	Всего академических часов
Общая трудоемкость дисциплины	180
Контактная аудиторная работа обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий), всего	80
В том числе:	
занятия лекционного типа (лекции и иные учебные занятия, предусматривающие преимущественную передачу учебной информации педагогическими работниками), в том числе в форме практической подготовки:	32
занятия семинарского типа (семинары, практические занятия, практикумы, лабораторные работы, коллоквиумы и иные аналогичные занятия), в том числе в форме практической подготовки:	48
Самостоятельная работа обучающихся и контактная работа, включающая групповые консультации, индивидуальную работу обучающихся с преподавателями (в том числе индивидуальные консультации); взаимодействие в электронной информационнообразовательной среде вуза	65
Промежуточная аттестация обучающихся – Экзамен	35

## 5 Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебной работы

Таблица 3 – Структура и содержание дисциплины (модуля)

	Виды учебной работы, включая		
наименование разделов, тем и содер-	самостоятельную работу обуча-		
	ющихся и трудоемкость (в часах)		
	Контактная работа препо- СРС		
	давателя с обучающимися		

	Лек-	Семи-	Лабо-	
	ЦИИ	нарские	ратор-	
	,	(прак-	ные	
		тиче-	заня-	
		ские за-	тия	
		нятия)		
Раздел 1 Автоматизированный з	лектроп	,	таллоре	жущих
станков		. , ,		,
Тема 1.1 Общие вопросы проектиро-				
вания электроприводов производ-	2			
ственных механизмов				
Характеристика производственных				
машин и механизмов .Общие требова-				2
ния, предъявляемые к электроприводу				
типовых механизмов				
<b>Тема 1.</b> 2 Типовые технологические				
процессы металлообработки. Расчет	2			2
скорости, усилия и мощности резания.	_			
Тема 1.3 Расчет мощности электро-				
приводов основных механизмов ме-				
таллорежущих станков. Выбор типа	4			
двигателей.				
Расчет мощности главного привода				
при различных нагрузках.		2		
Построение нагрузочной диаграммы				
и определение мощности главного				
привода и приводных двигателей ме-				10
ханизмов подач. Выполнение РГР				
<b>Тема1.4</b> Способы регулирования				
скорости электроприводов основных	2			
механизмов.	2			
Расчет числа механически передач.		2*		
		2*		
Определение диапазона регулирова-				
ния главного электропривода токарно-		2		2
го станка.				
Исследование динамических характе-				
ристик электропривода главного			6	
движения токарного станка				
Расчет элементов силовой части элек-				
тропривода				12
Выполнение РГР				

Наименование разделов, тем и содержание материала  Наименование разделов, тем и содержание материала  Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах.  Научение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов диклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов схемы автоматического регулирования положения при точной остановке.  Рестулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электроприводов дифтов.  Изучение характеристик электроприводов дифтов.  Изучение характеристик электроприводов дифтов.  Изучение характеристик электроприводов дифтов.  Изучение характеристик электроприводов дифтов.  Исследование динамических характеристик электроприводов скоростного лифтов.		Ъ			
Наименование разделов, тем и содержание материала  Наименование разделов, тем и содержание материала  Тема 1.5 Типовые системы регулирования и отраничения координат в комплектных электроприводах.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводах механизмов циклического действия.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов диклического действия.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов и приточной остановке и электроприводах механизмов пиклического действия.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов дектропривода коростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов дектроприводаь и положения при точной остановке. Регулирования положения при точной остановке. Регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дифтов. 4*  2  4*  2  4  4   4   4   4   4   4   4   4		_	-		
Наименование разделов, тем и содержание материала  Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах. Изучение характеристик электропривода подачи.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия. Изучение характеристик электроприводах изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия. Изучение характеристик электропривода кооростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электроприводов долектропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Изучение характеристик электроприводов долектропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-					
Наименование разделов, тем и содержание материала  Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах.  Изучение характеристик электроприводам.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического регулирования производственных механизмов Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчет параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-					
Паменование разделов, тем и содержание материала   Лек-					CPC
жание материала	Наименование разлелов тем и солеп-	давателя	н с обучаю		
Пии нарские пратор ные занястичетичетичетичетичетичетичетичетичетина уданя и ограничения координат в комплектных электроприводах.    Изучение характеристик электропривода подачи.   Совет в нарские удана на подачи на	_	Лек-	Семи-	Лабо-	
Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах.  Изучение характеристик электропривода подачи.  Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов. Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирования положения при точной остановке. Регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов.  Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов подъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов подъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов пифтов.	жание материала	ции	нарские	ратор-	
Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах.  Разучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.1 Слассификация производственных механизмов диклического действия.  Изучение характеристик электропривода корости отановки производственных механизмов дегулирования скорости электроприводов.  Выполнение РГР  Расчет КПД электроприводов даминий деберации.  Изучение характеристик электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-			(прак-	ные	
Нятия   Натиа   Нат			тиче-	заня-	
Тема 1.5 Типовые системы регулирования и ограничения координат в комплектных электроприводах.       6         Изучение характеристик электропривода подачи.       6         Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия       4         Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.       2         Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.       6         Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме пуска и торможения.       6         Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов. Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).       2         Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР       4*         Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.       4*         Изучение характеристик электроприводов докоростного лифта в режиме позиционирования.       6         Типовые схемы электроприводов дифтов.       4         Исследование динамических характе-       4			ские за-	тия	
вания и ограничения координат в комплектных электроприводах.  Изучение характеристик электропривода подачи.  Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов.  Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов докоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов диционирования.  Исследование динамических характе-			нятия)		
комплектных электроприводах.  Изучение характеристик электропривода подачи.  Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов.  Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-	Тема 1.5 Типовые системы регулиро-				
Изучение характеристик электропривода подачи.   6	вания и ограничения координат в	6			
Вода подачи.  Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов.  Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дицонирование динамических характе-	комплектных электроприводах.				
Раздел 2 Электропривод механизмов циклического действия  Тема 2.1 Классификация производственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема 2.2 Определение точности остановки производственных механизмов. Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дод скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.	Изучение характеристик электропри-			6	
Тема 2.1 Классификация производ- ственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.       2       4         Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.       6       6         Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов. Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).       2       2         Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР       12       12         Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.       4*       2         Изучение характеристик электроприводов да скоростного лифта в режиме позиционирования.       6       1         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4       4         Исследование динамических характе-       8	вода подачи.			U	
ственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-	Раздел 2 Электропривод механизмов	цикличе	ского дейс	твия	
ственных механизмов. Требования, предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-	Тема 2.1 Классификация производ-				
предъявляемые к электроприводам механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов дода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					4
Механизмов циклического действия.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов до скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов дифтов.  Исследование динамических характе-		2			4
Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					
вода скоростного лифта в режиме пуска и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов . Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов.  Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					
ка и торможения.  Тема2.2 Определение точности остановки производственных механизмов .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электроприводов диционирования.  Типовые схемы электроприводов диционирования.  Исследование динамических характе-				6	
Тема2.2       Определение точности остановки производственных механизмов.       2         Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке.       2         Регулирование момента (тока).       2         Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов.       12         Настройка регуляторов.       4*         Выполнение РГР       4*         Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.       4*         Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.       6         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4         Исследование динамических характе-       8					
новки производственных механизмов       2         .Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке.       2         Регулирование момента (тока).       12         Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов.       12         Настройка регуляторов.       2         Выполнение РГР       4*         Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.       4*         Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.       6         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4         Исследование динамических характе-       8	-				
.Схемы автоматического регулирования положения при точной остановке.       2         Регулирование момента (тока).       2         Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов.       12         Настройка регуляторов.       4*         Выполнение РГР       4*         Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.       4*         Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.       6         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4         Исследование динамических характе-       8	новки производственных механизмов				
ния положения при точной остановке. Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР  Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-	_	2			2
Регулирование момента (тока).  Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					
Расчёт параметров системы регулирования скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки. Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования. Типовые схемы электроприводов лифтов. Исследование динамических характе-	_				
Вания скорости электроприводов. Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					
Настройка регуляторов. Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					12
Выполнение РГР Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода коростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					12
подъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-					
подъемной лебедки.  Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-	Расчет КПД электропривода грузо-		1*		2
вода скоростного лифта в режиме по- зиционирования.       6       1         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4         Исследование динамических характе-       8			4"		<sup>2</sup>
вода скоростного лифта в режиме по- зиционирования.       6       1         Типовые схемы электроприводов лифтов.       4         Исследование динамических характе-       8					
зиционирования.  Типовые схемы электроприводов лифтов.  Исследование динамических характе-				6	1
Типовые схемы электроприводов дифтов. 4  Исследование динамических характе-					
лифтов. 4 Исследование динамических характе- 8	_				4
Исследование динамических характе-					4
ристик электропривода скоростного	Исследование динамических характе-			0	
	ристик электропривода скоростного			ð	

Наименование разделов, тем и содержание материала	самосто ющихся Контакт	чебной ра ятельную и трудоем ная работа с обучаю Семи- нарские (прак- тиче- ские за-	работу кость (в ч а препо-	обуча- часах)
лифта с учетом упруго – вязкой меха-				
нической системы.				
Раздел 3 Электропривод механизмов	прокатні	ых станов		
<b>Тема 3.1</b> Структура прокатного про- изводства Характеристика механизмов прокатного стана	2			
<b>Тема 3.2</b> Элементы теории прокатки. Расчет составляющих момента, необходимого для привода рабочих валков	2			2
<b>Тема3.3</b> Особенности построения силовых цепей главного привода .Схемы регулирования соотношения скоростей и выравнивания нагрузок.	4			
Расчет и построение скоростных и нагрузочных диаграмм электропривода рабочих валков для заданной программ прокатки		4		2
<b>Тема 3.4</b> Система управления главным приводом. Особенности настройки регуляторов в системе двухзонного регулирования скорости.	4			2
Расчет параметров системы двухзонного регулирования скорости с зависимым ослаблением потока в функции ЭДС двигателя.		2		2
Оформление РГР				4
ИТОГО по дисциплине	32	16	32	65

<sup>6\*-</sup> реализуются в форме практической подготовки

### 6 Внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся по дисциплине (модулю)

При планировании самостоятельной работы студенту рекомендуется руководствоваться следующим распределением часов на самостоятельную работу (таблица 4): Таблица 4 — Рекомендуемое распределение часов на самостоятельную работу

Компоненты самостоятельной работы	Количество ча-
	сов
Изучение теоретических разделов дисциплины	18
Подготовка к занятиям семинарского типа	9
Подготовка и оформление РГР	38
Итого	65

### 7 Оценочные средства для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине (модулю)

Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации представлен в Приложении 1.

Полный комплект контрольных заданий или иных материалов, необходимых для оценивания результатов обучения по дисциплине (модулю), практике хранится на кафедре-разработчике в бумажном и электронном виде.

### 8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

### 8.1 Основная литература

- 1 Автоматизированный электропривод промышленных установок/Учебное пособие для вузов Под ред. Г.Б.Онищенко. 520с. -М.: Изд-во РАСХН, 2001
- 2 Белов, М. П. Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов и технологических комплексов / М. П. Белов, В. А. Новиков, Л. Н. Рассудов. М.: ACADEMA, 2004. 576с.
- 3 Михайлов, О.П. Автоматизированный электропривод станков и промышленных роботов: учебник для вузов / О.П. Михайлов. М.: Машиностроение, 1990. 340 с

#### 8.2 Дополнительная литература

- 1 Онищенко, Г.Б. Электрический привод/ Учебник. 2-е изд., стер. 288с. М.: Академия, 2008 (10экз.)
- 2 Горячев ВФ., Дерюжкова Н.Е., Суздорф В.И. Автоматизация процессов металлообработки./ Учебное пособие. Изд. КнАГТУ, 2001.

3 Ильинский, Н.Ф. Электропривод: энерго- и ресурсосбережение: учеб. Пособие для студ. высш. учеб. Заведений / Н.Ф. Ильинский. – М.: Издательский центр Академия», 2008. – 208 с.

### 8.3 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)

- 1) Системы электропривода общего назначения : методические указания к курсовой работе /сост. : Н.Е. Дерюжкова, В.Ф. Горячев.- Комсомольск-на- Амуре : ФГБОУ ВПО "КнАГТУ", 2015.- 32с.
- 2) Дерюжкова Н.Е., Горячев В.Ф. Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов. Учебное пособие.- Комсомольск –на- Амуре: ГОУВПО "КнАГТУ", 2004.

## 8.4 Современные профессиональные базы данных и информационные справочные системы, используемые при осуществлении образовательного процесса по дисциплине

- 1) Электронно-библиотечная система ZNANIUM.COM-http://www.znanium.com
- 2) Электронно-библиотечная система IPRbooks- <a href="http://www.iprbookshop.ru">http://www.iprbookshop.ru</a>
- 3) Информационно-справочная система "Консультант плюс"

## 8.5 Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее – сеть «Интернет»), необходимых для освоения дисциплины (модуля)

- 1) Школа для электрика / http://electricalschool.info/elprivod/.
- 2) Частотно-регулируемый асинхронный электропривод курс лекций / http://www.electrolibrary.info/58-chastotno-reguliruemyy-asinhronnyy-elektroprivod-kurs-lekciy.html
- 3) Программное обеспечение: текстовый редактор Microsoft Word.

## 8.6 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по дисциплине

Таблица 5 – Перечень используемого программного обеспечения

Наименование ПО	Реквизиты / условия использования					
	ž					
Microsoft Imagine Premium	Лицензионный договор АЭ223 №008/65 от 11.01.2019					
OpenOffice	Свободная лицензия, условия использования по ссыл-					
	ке: <a href="https://www.openoffice.org/license.html">https://www.openoffice.org/license.html</a>					
Математический редактор	Сервисный контракт #2А1820328,лицензионныйключ,					
MathCad	договор №106-АЭ120 от 27.11.2012					

. ;

### 9 Организационно-педагогические условия

Организация образовательного процесса регламентируется учебным планом и расписанием учебных занятий. Язык обучения (преподавания) - русский. Для всех ви-

дов аудиторных занятий академический час устанавливается продолжительностью 45 минут.

При формировании своей индивидуальной образовательной траектории обучающийся имеет право на перезачет соответствующих дисциплин и профессиональных модулей, освоенных в процессе предшествующего обучения, который освобождает обучающегося от необходимости их повторного освоения.

### 9.1 Образовательные технологии

Учебный процесс при преподавании курса основывается на использовании традиционных, инновационных и информационных образовательных технологий. Традиционные образовательные технологии представлены лекциями и семинарскими (практическими) занятиями. Инновационные образовательные технологии используются в виде широкого применения активных и интерактивных форм проведения занятий. Информационные образовательные технологии реализуются путем активизации самостоятельной работы студентов в информационной образовательной среде.

#### 9.2 Занятия лекционного типа

Лекционный курс предполагает систематизированное изложение основных вопросов учебного плана.

На первой лекции лектор обязан предупредить студентов, применительно к какому базовому учебнику (учебникам, учебным пособиям) будет прочитан курс.

Лекционный курс должен давать наибольший объем информации и обеспечивать более глубокое понимание учебных вопросов при значительно меньшей затрате времени, чем это требуется большинству студентов на самостоятельное изучение материала.

#### 9.3 Занятия семинарского типа

Семинарские занятия представляют собой детализацию лекционного теоретического материала, проводятся в целях закрепления курса и охватывают все основные разделы.

Основной формой проведения семинаров является обсуждение наиболее проблемных и сложных вопросов по отдельным темам, а также разбор примеров и ситуаций в аудиторных условиях. В обязанности преподавателя входят: оказание методической помощи и консультирование студентов по соответствующим темам курса.

Активность на семинарских занятиях оценивается по следующим критериям:

- ответы на вопросы, предлагаемые преподавателем;
- участие в дискуссиях;
- выполнение проектных и иных заданий;
- ассистирование преподавателю в проведении занятий.

Ответ должен быть аргументированным, развернутым, не односложным, содержать ссылки на источники.

Доклады и оппонирование докладов проверяют степень владения теоретическим материалом, а также корректность и строгость рассуждений.

Оценивание заданий, выполненных на семинарском занятии, входит в накопленную оценку.

#### 9.4 Самостоятельная работа обучающихся по дисциплине (модулю)

Самостоятельная работа студентов — это процесс активного, целенаправленного приобретения студентом новых знаний, умений без непосредственного участия преподавателя, характеризующийся предметной направленностью, эффективным контролем и оценкой результатов деятельности обучающегося.

Цели самостоятельной работы:

- систематизация и закрепление полученных теоретических знаний и практических умений студентов;
  - углубление и расширение теоретических знаний;
- формирование умений использовать нормативную и справочную документацию, специальную литературу;
- развитие познавательных способностей, активности студентов, ответственности и организованности;
- формирование самостоятельности мышления, творческой инициативы, способностей к саморазвитию, самосовершенствованию и самореализации;
  - развитие исследовательских умений и академических навыков.

Самостоятельная работа может осуществляться индивидуально или группами студентов в зависимости от цели, объема, уровня сложности, конкретной тематики.

Технология организации самостоятельной работы студентов включает использование информационных и материально-технических ресурсов университета.

Контроль результатов внеаудиторной самостоятельной работы студентов может проходить в письменной, устной или смешанной форме.

Студенты должны подходить к самостоятельной работе как к наиважнейшему средству закрепления и развития теоретических знаний, выработке единства взглядов на отдельные вопросы курса, приобретения определенных навыков и использования профессиональной литературы.

### 9.5 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

При изучении дисциплины обучающимся целесообразно выполнять следующие рекомендации:

- 1. Изучение учебной дисциплины должно вестись систематически.
- 2. После изучения какого-либо раздела по учебнику или конспектным материалам рекомендуется по памяти воспроизвести основные термины, определения, понятия раздела.
- 3. Особое внимание следует уделить выполнению отчетов по практическим занятиям и индивидуальным комплексным заданиям на самостоятельную работу.
- 4. Вся тематика вопросов, изучаемых самостоятельно, задается на лекциях преподавателем. Им же даются источники (в первую очередь вновь изданные в периодической научной литературе) для более детального понимания вопросов, озвученных на лекции.

При самостоятельной проработке курса обучающиеся должны:

- просматривать основные определения и факты;
- повторить законспектированный на лекционном занятии материал и дополнить его с учетом рекомендованной по данной теме литературы;
- изучить рекомендованную литературу, составлять тезисы, аннотации и конспекты наиболее важных моментов;

- самостоятельно выполнять задания, аналогичные предлагаемым на занятиях;
- использовать для самопроверки материалы фонда оценочных средств.

### 10 Описание материально-технического обеспечения, необходимого для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю)

### 10.1 Учебно-лабораторное оборудование

Таблица 6 – Перечень оборудования лаборатории

	Наименование ауди-	
Аудитория	тории	Используемое оборудование
	(лаборатории)	
202/3	Лаборатория ЭВМ и	Персональные компьютеры
	вычислительных про-	
	мышленных сетей	

#### 10.2 Технические и электронные средства обучения

Отсутствуют

#### 11 Иные сведения

### Методические рекомендации по обучению лиц с ограниченными возможностями здоровья и инвалидов

Освоение дисциплины обучающимися с ограниченными возможностями здоровья может быть организовано как совместно с другими обучающимися, так и в отдельных группах. Предполагаются специальные условия для получения образования обучающимися с ограниченными возможностями здоровья.

Профессорско-педагогический состав знакомится с психологофизиологическими особенностями обучающихся инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья, индивидуальными программами реабилитации инвалидов (при наличии). При необходимости осуществляется дополнительная поддержка преподавания тьюторами, психологами, социальными работниками, прошедшими подготовку ассистентами.

В соответствии с методическими рекомендациями Минобрнауки РФ (утв. 8 апреля 2014 г. N АК-44/05вн) в курсе предполагается использовать социально-активные и рефлексивные методы обучения, технологии социокультурной реабилитации с целью оказания помощи в установлении полноценных межличностных отношений с другими студентами, создании комфортного психологического климата в студенческой группе. Подбор и разработка учебных материалов производятся с учетом предоставления материала в различных формах: аудиальной, визуальной, с использованием специальных технических средств и информационных систем.

Освоение дисциплины лицами с ОВЗ осуществляется с использованием средств обучения общего и специального назначения (персонального и коллективного исполь-

зования). Материально-техническое обеспечение предусматривает приспособление аудиторий к нуждам лиц с ОВЗ.

Форма проведения аттестации для студентов-инвалидов устанавливается с учетом индивидуальных психофизических особенностей. Для студентов с ОВЗ предусматривается доступная форма предоставления заданий оценочных средств, а именно:

- в печатной или электронной форме (для лиц с нарушениями опорнодвигательного аппарата);
- в печатной форме или электронной форме с увеличенным шрифтом и контрастностью (для лиц с нарушениями слуха, речи, зрения);
  - методом чтения ассистентом задания вслух (для лиц с нарушениями зрения).

Студентам с инвалидностью увеличивается время на подготовку ответов на контрольные вопросы. Для таких студентов предусматривается доступная форма предоставления ответов на задания, а именно:

- письменно на бумаге или набором ответов на компьютере (для лиц с нарушениями слуха, речи);
- выбором ответа из возможных вариантов с использованием услуг ассистента (для лиц с нарушениями опорно-двигательного аппарата);
  - устно (для лиц с нарушениями зрения, опорно-двигательного аппарата).

При необходимости для обучающихся с инвалидностью процедура оценивания результатов обучения может проводиться в несколько этапов.

### ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

### по дисциплине

### «Электропривод типовых механизмов»

Направление подготовки	13.03.02 Электроэнергетика и электротехника
Направленность (профиль) образовательной программы	Электропривод и автоматика
Квалификация выпускника	Бакалавр
Год начала подготовки (по учебному плану)	2021
Форма обучения	Очная форма
Технология обучения	Традиционная

Курс	Семестр	Трудоемкость, з.е.				
4	7	5				

Вид промежуточной аттестации	Обеспечивающее подразделение
Экзамен	Кафедра «Электропривод и автоматизация промышлен- ных установок»

### 1 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Таблица 1 – Компетенции и индикаторы их достижения

Код по ФГОС	Индикаторы достижения	Планируемые результаты обучения по дисциплине						
Профессиональные								
	ПК-1.1 Знать методики определения характеристик автоматизированных электроприводов при различных режимах работы	Знать основные характеристики типовых электроприводов, учитывающие особенности технологических процессов						
ПК-1 Способность проводить обследования оборудования объектов профессиональной деятельности	ПК-1.2 Уметь определять параметры электрооборудования при различных режимах работы согласно требованиям технического задания	Уметь выполнять анализ и синтез систем автоматического управления типовыми электроприводами						
	ПК-1.3 Владеть навыками составления отчета по результатам выполненного обследования электрооборудования	Владеть навыками разработки технической документации в соответствии со стандартами на основании выполненного обследования элементов промышленных электроприводов						

Таблица 2 – Паспорт фонда оценочных средств

Конт разделы (темы) дисциплины	Формируемая компетенция	Наименование оценочного средства	Показатели оценки
Разделы 1-2	ПК-1	Защита лабораторных работ	Аргументированность ответов
Разделы 1-3	ПК-1	Практические занятия	Полнота и правильность выполнения задания

Разделы 1-3	ПК-1	Расчетно-	Полнота и правиль-		
		графическая	ность выполнения за-		
		работа	дания		
Разделы 1-3	ПК-1	Вопросы к эк-	Полнота и правиль-		
		замену	ность ответов		

## 2 Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующие процесс формирования компетенций

Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, представлены в виде технологической карты дисциплины (таблица 3).

Таблица 3 – Технологическая карта

	Наимено- вание оценочного средства	Сроки выпол- нения	Шкала оцени- вания	Критерии оценивания
	<b>7</b> семес	•		
	рмежуточная			ме экзамена
1	Лаборатор-	в тече-	5 баллов	5 баллов – студент показал отличные
	ная работа 1	ние се-		навыки применения полученных
		местра		знаний и умений при решении про-
2	Лаборатор-	в тече-	5 баллов	фессиональных задач в рамках усво-
	ная работа 2	ние се-		енного учебного материала.
		местра		4 балла – студент показал хорошие
3	Лаборатор-	в тече-	5 баллов	навыки применения полученных
	ная работа 3	ние се-		знаний и умений при решении про-
		местра		фессиональных задач в рамках усво-
4	Лаборатор-	в тече-	5 баллов	енного учебного материала.
	ная работа 4	ние се-		3 балла – студент показал удовле-
		местра		творительное владение навыками
5	Лаборатор-	в тече-	5 баллов	применения полученных знаний и
	ная работа 5	ние се-		умений при решении профессио-
		местра		нальных задач в рамках усвоенного
6	Практиче-	в тече-	5 баллов	учебного материала.
	ское зада-	ние се-		2 балла – студент продемонстриро-
	ние 1	местра		вал недостаточный уровень владе-
7	Практиче-	в тече-	5 баллов	ния умениями и навыками при ре-
	ское зада-	ние се-		шении профессиональных задач в
	ние 2	местра		рамках усвоенного учебного матери-
8	Практиче-	в тече-	5 баллов	ала.
	ское зада-	ние се-		
	ние 3	местра		

	Наимено- вание оценочного средства	Сроки выпол- нения	Шкала оцени- вания	<b>Критерии</b> оценивания
9	Практиче- ское зада- ние 4	в тече- ние се- местра	5 баллов	
10	Практиче- ское зада- ние 5	в тече- ние се- местра	5 баллов	
11	Практиче- ское занятие 6	в тече- ние се- местра	5 баллов	
	ущий кон- ль:	-	55 бал- лов	
текущии контроль:  Экзамен		сессия		50-студент владеет знаниями в полном объеме;,самостоятельно, логически последовательно и исчерпывающе отвечает на поставленные вопросы; 40-студент владеет знаниями почти в полном объеме (имеются пробелы только в некоторых, особенно сложных разделах); не допускает вместе с тем серьезных оши-бок в ответах; 30- студент владеет только обязательным минимумом по дисциплине; 0 - студент не освоил обязательного минимума знаний, не способен ответить на поставленный вопрос.
-	омежуточная естация		45	•
	ЭГО:		100	

- **Критерии оценки результатов обучения по дисциплине:** 0 64 % от максимально возможной суммы баллов «неудовлетворитель-(недостаточный уровень для промежуточной аттестации по но» дисциплине);
- 65 74 % от максимально возможной суммы баллов «удовлетворительно» (пороговый, минимальный уровень);

	Наимено- вание оценочного средства	Сроки выпол- нения	Шкала оцени- вания	<b>Критерии</b> оценивания
--	---	--------------------------	--------------------------	----------------------------

<sup>75 – 84 %</sup> от максимально возможной суммы баллов – «хорошо» (средний уровень);

### ЗАДАНИЯ ДЛЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ ЗАЩИТА ЛАБОРАТОРНЫХ РАБОТ

<u>Пабораторная работа 1.</u> Исследование динамических характеристик электропривода главного движения токарного станка

- 1. В чем особенности регулируемого электропривода главного движения?
- 2. Можно ли применять высокомоментный двигатель в приводе главного движения?
- 3. Какая связь существует между жесткостью механических характеристик и диапазоном регулирования скорости привода?
- 4. Для чего в регулируемом электроприводе станков введена отрицательная обратная связь по скорости?
- 5. Как выполняют настройку регулятора на технический оптимум?
- 6. Как регулируют скорость электродвигателя постоянного тока с постоянным допустимым моментом и постоянной допустимой скоростью?

### Лабораторная работа 2. Изучение характеристик электропривода подачи

- 1. Как записать передаточную функцию регулятора, выполненного набазе операционного усилителя?
- 2. Чем определяется быстродействие тиристорного преобразователя?
- 3. Какие характеристики определяют динамические свойства привода?
- 4. Какие стандартные регуляторы применяют в электроприводе станков?
- 5. Какой параметр определяет динамические свойства привода при стандартных настройках?
- 6. Какой диапазон регулирования скорости характерен для привода подачи станков?

<u>Лабораторная работа 3.</u> Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме пуска и торможения

<sup>85 - 100 %</sup> от максимально возможной суммы баллов – «отлично» (высокий, максимальный уровень)

- 1. В чем особенность регулируемого электропривода лифтов?
- 2. В чем заключается различие электропривода с П- и ПИ- регуляторов скорости?
- 3. Каковы основные допущения при стандартных настройках регуляторов?
- 4. Какие показатели качества регулирования обеспечивает настройка регулятора скорости на симметричный оптимум?
- 5. Какую функцию в системе регулирования скорости выполняет задатчик интенсивности?

<u>Лабораторная работа 4.</u> Изучение характеристик электропривода скоростного лифта в режиме позиционирования

- 1. Каковы характерные особенности систем подчиненного регулирования?
- 2. Как выполняют настройку регулятора скорости на симметричный оптимум?
- 3. Какие осложнения возникают при применении ПД- и ПИД- регуляторов?
- 4. Какие датчики положения применяют в позиционном электроприводе?
- 5. Какие корректирующие обратные связи вводят в регулируемый электропривод?

### ПРАКТИЧЕСКИЕ ЗАДАНИЯ

<u>Практическое задание 1.</u> Расчет мощности главного привода при различных нагрузках

Для заданной номинальной мощности резания фрезерного станка определить КПД станка и мощность электродвигателя при 75% нагрузке станка, а также переменные потери.

### Практическое задание 2. Расчет числа механических передач

Для заданных диапазонов регулирования скорости шпинделя станка и частоты вращения электродвигателя определить необходимое число механических передач коробки скоростей и рассчитать соответствующие передаточные числа каждой передачи.

<u>Практическое задание 3.</u> Определение диапазона регулирования главного электропривода токарного станка.

Исходные данные:

- Допустимый момент на шпинделе  $M_{\text{доп}} = 1275 \; H_{\text{\tiny M}};$
- Начальный диаметр обрабатываемого изделия d<sub>макс</sub>=400мм;

- Максимальная частота вращения шпинделя  $n_{\text{макс}} = 1600$  об/мин;  $(\omega_{\text{макс}} = 168^{-1}/_{\text{c}})$
- Минимальная частота вращения шпинделя  $n_{\text{мин}} = 12,5$  об/мин  $(\omega_{\text{мин}} = 1,31^{-1}/_{\text{c}});$
- Максимальная скорость резания V<sub>макс</sub>=120 м/мин;
- допустимое предельное усилие, действующие на механизм подачи  $F_x$   $_{\text{макс}} = 5884\text{H}.$

Необходимо определить:

- 1) Наибольший допустимый момент на шпинделе М<sub>доп</sub>;
- 2) Наибольшее допустимое усилие резания  $F_{Z \text{ макс}}$ ;
- 3) Требуемый диапазон изменение диаметра обрабатываемого изделия  $d_{\text{макс}}/d_{\text{мин}}$ ;
- 4) Требуемый диапазон изменения скорости резания  $V_{\text{макс}}/V_{\text{мин}}$ .

Практическое задание 4. Расчет КПД электропривода грузоподъемной лебедки

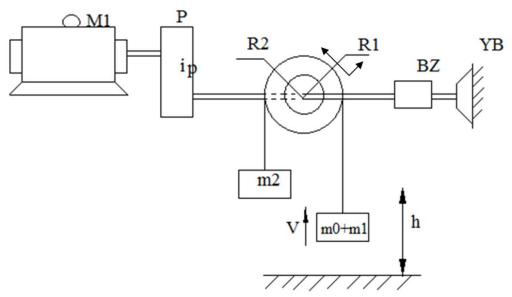


Рисунок 1 – Схема установки для задачи

Исходные данные:

- Скорость подъема груза V = 2.5 м/c;
- Радиус  $R_1 = 0.2$  м;
- Радиус барабана  $R_2 = 0.3$  м;
- Высота подъема груза h = 30 м;
- Масса кабины  $m_0 = 100$  кг;
- Масса груза  $m_1 = 250$  кг;
- Масса противовеса  $m_2 = 130 \text{ кг}$ .

Необходимо:

- 1) Определить передаточное отношение редуктора, обеспечивающее подъем груза  $m_1$  со скоростью V = 2.5 м/с и ограничение ускорения  $a \le 4$  м/с $^2$ ;
- 2) Рассчитайте КПД данной установки, совершающей N=10 циклов в час. Цикл работы состоит из подъема груза  $m_1+m_0$  на высоту h и спуска  $m_0$  до исходного положения;
- 3) Определить при каком значении  $m_2$  требуемая мощность двигателя будет минимальной.

<u>Практическое задание 5.</u> Расчет и построение скоростных и нагрузочных диаграмм электропривода рабочих валков для заданной программы про-катки

Для заданных значений ускорения и скорости захвата рассчитать и построить типовые тахограммы прокатного двигателя для 7-ми пропусков. Для предварительно выбранного двигателя выполнить проверочный расчет мощности прокатного двигателя реверсного стана. Эталоном проверочного расчета является определение эквивалентного момента на основе нагрузочных диаграмм.

<u>Практическое задание 6.</u> Расчет параметров системы двухзонного регулирования скорости с зависимым ослаблением потока в функции ЭДС якоря

Задана структурная схема системы регулирования скорости и схема узла измерения ЭДС. Необходимо выполнить расчет параметров регуляторов тока и ЭДС при включении на их выходы множительно-делительного и делительного устройств.

### тематика, содержание и объем расчетно-ГРАФИЧЕСКОГО задания

. В процессе выполнения РГР необходимо усовершенствовать свои навыки в пользовании научно-технической литературой, справочниками, стандартами.

В качестве тем РГР предлагаются темы по проектированию современных автоматизированных электроприводов основных механизмов металлорежущих станков.

Пояснительная записка курсовой работы должна содержать следующие разделы:

- 1) задание на курсовой проект с необходимыми данными для проектирования;
- 2) введение;
- 3) техническая характеристика металлорежущего станка, режимы обработки;

- 4) формулирование требований, предъявляемых к электроприводу механизма;
- 5) расчет и выбор мощности электродвигателя;
- 6) технико-экономическое обоснование и выбор системы электропривода;
- 7) расчет и выбор элементов системы электропривода;
- 8) расчет и исследование системы автоматического регулирования скорости;
- 8.1) расчет параметров системы регулирования, настройка регуляторов;
- 8.2) исследование динамических характеристик системы регулирования;
- 9) разработка функциональной схемы управления электроприводом;
- 10) заключение;
- 11) библиографический список основных источников.

РГР выполняется в виде расчетно-пояснительной записки объемом 25 - 30 страниц.

Студентам выдается задание на проектирование систем электропривода основных механизмов металлорежущих станков. Для каждого задания указана литература, необходимая для предварительного изучения теоретического материала, методики и особенности расчета проектируемого электропривода.

### Задание 1

Автоматическая система двухзонного регулирования скорости реверсивного электропривода главного движения карусельного станка

По данным таблицы A1 разработать автоматическую систему двухзонного регулирования скорости реверсивного электропривода планшайбы тяжелого карусельного станка /1, 2, 3 /.

### Методические указания

Мощность электродвигателя главного электропривода вычисляется по формуле, кВт:

$$P = \frac{F_z \cdot V_z}{60 \cdot 10^3 \cdot \eta}$$

где  $V_z$  - скорость резания в м/мин;

 $F_z$  - сила резания, H;

 $\eta$  - КПД станка.

Заданный диапазон регулирования  $D_{\text{o}}$  обеспечивается электрическим двухзонным регулированием  $D_{\text{эл}} = D_{\text{g}}$ .  $D_{\text{b}}$  и применением механической коробки скоростей, число ступеней которой следует рассчитать, приняв плавность регулирования

Требуемое число передач коробки скоростей определяется по формуле

$$Z_{_{M}} = \frac{\lg \cdot D_{_{o}}}{\lg \cdot D_{_{\mathfrak{I}, T}}} \approx K$$

где К - ближайшее целое число.

На основе проведенных расчетов и выбора основных элементов, регуляторов и средств защиты разрабатывается электрическая принципиальная схема системы, в которой должна быть предусмотрена возможность "толчкового" (наладочного) режима работы электропривода и устройство ограничения якорного тока.

Для карусельных станков одним из основных режимов работы является режим торцевой обработки с обеспечением постоянства скорости резания, что необходимо для получения максимальной производительности станков при сохранении оптимальных режимов резания и требуемого качества обработки.

Таблица А1

Наименование	Варианты									
величин										
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Усилие резания										
$F_z$ , H	$1,4\cdot 10^5$	$1,5\cdot 10^5$	$1,6\cdot 10^5$	$1,7 \cdot 10^5$	$1.8 \cdot 10^5$	$1,9 \cdot 10^5$	$2,1\cdot10^{5}$	$2,1\cdot10^{5}$	$2,2\cdot10^{5}$	$2,3\cdot10^{5}$
Скорость резания										
$V_z$ , м/мин	30	35	40	45	50	50	45	40	35	30
КПД станка										
$\eta_{\scriptscriptstyle CT.HOM}$	0,8	0,7	0,75	0,8	0,8	0,8	0,75	0,75	0,7	0,7
Максимальная										
скорость планшай-										
бы W <sub>пш</sub> , рад/с	0,42	0,37	0,34	0,31	0,28	0,18	0,21	0,24	0,26	0,29
Общий диапазон										
регулирования	60	80	70	60	60	50	60	70	75	80
скорости D <sub>o</sub>										
Диапазон регули-										
рования скорости	30	30	25	25	25	20	25	25	25	30
по якорю D <sub>я</sub>										
Диапазон регули-										
рования скорости	1,25	1,3	1,3	1,25	1,3	1,25	1,3	1,4	1,5	1,4
возбуждения D <sub>в</sub>										
Момент инерции										
вращающихся ча-										
стей, приведенный										
к валу двигателя, в	300	250	200	150	100	100	150	200	250	300
$\%$ от $\mathrm{J}_{\mathrm{Д}}$										

### ЗАДАНИЯ ДЛЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

#### КОНТРОЛЬНЫЕ ВОПРОСЫ К ЭКЗАМЕНУ

- 1. Классификация типовых производственных механизмов в зависимости от режима работы.
- 2. Структура электромеханических комплексов и систем. Классификация электроприводов общего назначения.
- 3. Тенденции развития автоматизированного электропривода производственных механизмов.
- 4. Последовательность проектирования электропривода производственного механизма.
- 5. Типовые технологические процессы металлообработки. Расчет основных технологических параметров.
- 6. Характеристика потерь в станке. Расчет мощности потерь.
- 7. Расчет и построение нагрузочной диаграммы электропривода главного движения токарного станка.
- 8. Расчет мощности электродвигателя главного движения продольнострогального станка.
- 9. Расчет мощности и выбор двигателя механизмов подач металлорежущих станков.
- 10. Специальные электродвигатели постоянного тока, выпускаемые для приводов металлорежущих станков и роботов. Специфические конструкции и технические характеристики высокомоментных двигателей.
- 11. Конструктивные особенности и технические характеристики малоинерционных двигателей.
- 12. Принцип работы вентильного двигателя. Специфические конструкции для механизмов подач и роботов.
- 13. Способы регулирования скорости электроприводов станков.
- 14. Электромеханическое регулирования скорости главных приводов. Определение числа передач коробки скоростей и соответствующих передаточных чисел.
- 15. Требования, предъявляемые к электроприводам основных движений металлорежущих станков.
- 16. Определение диапазона регулирования главного движения.
- 17. Требования к проектированию комплектных электроприводов.
- 18. Характеристика и структура комплектных электроприводов постоянного тока.
- 19. Принцип работы и схемная реализация нелинейного звена и функционального преобразователя ЭДС.
- 20. Принцип работы и схемная реализация блока нелинейного токоограничения.
- 21. Схемная реализация задатчика интенсивности, регулятора скорости.

- 22. Принцип действия и устройство основных узлов системы регулирования вентильного электропривода с тиристорным инвертором.
- 23. Режимы работы силовых ключей электропривода ЭПБ1. Алгоритм работы релейного регулятора тока.
- 24. Система управления вентильным электроприводом с транзисторным инвертором.
- 25. Структурная схема вентильного электропривода. Схема регулирования скорости.
- 26. Типовые структуры регулируемых электроприводов постоянного тока. Принцип подчиненного регулирования. Особенности настройки контуров.
- 27. Настройка контуров тока.
- 28. Настройка контура скорости.
- 29. Характеристика основных узлов частотного асинхронного электропривода с транзисторным инвертором напряжения.
- 30. Основные сведения о процессе прокатки. Параметры прокатки. Условие захвата металла валками.
- 31. Определение момента и мощности прокатки.
- 32. Оборудование и классификация прокатных станов.
- 33. Требования к главному электроприводу реверсивного прокатного стана. Характеристика электрооборудования.
- 34. Расчет мощности двигателя главного привода прокатного стана.
- 35. Системы управления главным приводом реверсивных станов горячей прокатки.
- 36. Особенности индивидуального привода рабочих валко обжимных станов.
- 37. Пассивная и активная схемы выравнивания токов в индивидуальном приводе рабочих валков.
- 38. Уравнительные схемы с сепаратным и групповым управлением.
- 39. Принцип работы системы двухзонного регулирования скорости. Автоматическое разделение зон регулирования.
- 40. Особенности настройки регуляторов скорости и ЭДС в системе двухзонного регулирования.
- 41. Принцип действия узла тока ограничения в системе двухзонного регулирования скорости.
- 42. Определение точности остановки производственных механизмов. Факторы, влияющие на точность остановки.
- 43. Электропривод лифтов. Особенности работы и выбор мощности.
- 44. Автоматика и схемы управления лифтами.
- 45. Типовые защиты в схемах управления лифтами.
- 46. Требования, предъявляемые к электроприводу турбомеханизмов и расчет мощности электродвигателей.
- 47. Способы регулирования производительности турбомеханизмов и выбор типа электропривода.