

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования  
«Курганский государственный университет»  
(КГУ)

Кафедра «Автоматизация производственных процессов»



УТВЕРЖДАЮ:

Ректор

/Дубив Н.В.

»август» 2020 г.

Рабочая программа учебной дисциплины  
**Автоматизированный электропривод**  
образовательной программы высшего образования –  
программы бакалавриата

**27.03.04 – Управление в технических системах**

Направленность:

**Системы и технические средства автоматизации и управления**

Формы обучения: очная

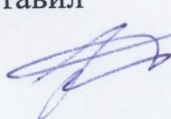
Курган 2020

Рабочая программа дисциплины «Автоматизированный электропривод» составлена в соответствии с учебными планами по программе бакалавриата «Управление в технических системах» («Системы и технические средства автоматизации и управления»), утвержденными :

-для очной формы обучения «28 августа 2020 года

Рабочая программа дисциплины одобрена на заседании кафедры «Автоматизация производственных процессов» «28августа 2020 г. протокол 1

Рабочую программу составил  
старший преподаватель



А.А.Иванов

Согласовано:

Заведующий  
кафедрой АПП



Е.К.Карпов

Специалист по учебно-методической  
работе Учебно-методического отдела



Г.В. Казанкова

## 1. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Всего: 4 зачетных единицы трудоемкости (144 академических часа)

Очная форма обучения

Вид учебной работы	На всю дисциплину	Семестр
		6
<b>Аудиторные занятия (контактная работа с преподавателем), всего часов в том числе:</b>	<b>52</b>	<b>52</b>
Лекции	24	24
Лабораторные работы	28	28
<b>Самостоятельная работа (всего часов), в том числе:</b>	<b>92</b>	<b>92</b>
Подготовка к экзамену	27	27
Другие виды самостоятельной работы( самостоятельное изучение тем ( разделов) дисциплины)	65	65
<b>Вид промежуточной аттестации (экзамен)</b>	<b>Экзамен</b>	<b>Экзамен</b>
<b>Общая трудоемкость дисциплины и трудоемкость по семестрам, часов:</b>	<b>144</b>	<b>144</b>

## **2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ**

Дисциплина «Автоматизированный электропривод» относится к блоку 1 обязательным дисциплинам вариативной части дисциплина по выбору учебного плана подготовки бакалавров. Изучается студентами очной формы обучения в 6 семестре, заочной формы – в 8 семестре.

Изучение дисциплины базируется на результатах обучения, сформированных при изучении следующих дисциплин:

- математика;
- физика;
- теория автоматического управления;
- метрология и измерительная техника;
- теоретическая механика;
- электротехника и электроника.

Дисциплина «Автоматизированный электропривод» является основой для последующего изучения специальных дисциплин: «Проектирование систем автоматизации и управления», необходима для выполнения дипломной квалификационной работы и последующей инженерной деятельности. Результаты обучения по дисциплине «Автоматизированный электропривод» необходимы для выполнения разделов курсового проекта «Проектирование систем автоматизации и управления», а также для выполнения выпускной квалификационной работы.

## **3. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ**

Целью освоения дисциплины «Автоматизированный электропривод» является формирование у студентов знаний общих принципов и методов построения электрических приводов постоянного и переменного тока и способов управления ими.

Задачами освоения дисциплины «Автоматизированный электропривод» являются:

получение знаний об основных характеристиках и способах управления электрическими двигателями; умение анализировать существующие схемы и составлять схемы управления двигателями; умение выбрать электродвигатель по заданным режимам работы в конкретном технологическом процессе; умение проектировать электроприводы с заданными статическими и динамическими характеристиками.

Изучение дисциплины направлено на формирование следующих компетенций:

-способность производить расчеты и проектирование отдельных блоков и устройств систем автоматизации и управления и выбирать стандартные средства автоматики, измерительной и вычислительной техники для проектирования систем автоматизации и управления в соответствии с техническим заданием(ПК-6)

-готовность осуществлять проверку технического состояния оборудования, производить его профилактический контроль и ремонт заменой модулей(ПК-16)

В результате изучения дисциплины обучающийся должен:

- Знать способы управления электродвигателями постоянного и переменного тока (для ПК-16);

- Знать принципы построения и режимы работы электропривода (для ПК-6);

- Уметь рассчитывать статические и динамические характеристики электродвигателей и электроприводов (для ПК-6);

- Уметь выбрать электродвигатель и электропривод по заданным режимам работы технологического оборудования (для ПК-16);

- Уметь выполнить настройку регуляторов в одноконтурных и многоконтурных электроприводах (для ПК-16);

- Владеть навыками наладки и настройки электроприводов технологического оборудования (для ПК-6);

- Владеть методами математического моделирования электроприводов (для ПК-16).

## 4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

### 4.1. Учебно-тематический план

#### Очная форма обучения

Рубеж	Номер раздела, темы	Наименование раздела, темы	Количество часов контактной работы с преподавателем	
			Лекции	Лабораторные работы
Рубеж 1	1	Введение. Состав и основные понятия электромеханических систем	2	-
	2	Электромеханические свойства двигателей постоянного тока	2	4
	3	Регулируемый электропривод постоянного тока	6	5
		Рубежный контроль №1	-	1
Рубеж 2	4	Электромеханические свойства асинхронных и синхронных двигателей	4	4
	5	Регулируемый электропривод переменного тока	6	5
		Рубежный контроль №2	-	1
Рубеж 3	6	Следящий электропривод	2	3
	7	Выбор мощности электродвигателей	2	-
		Рубежный контроль №3	-	1
		<b>Итого</b>	<b>24</b>	<b>24</b>

### 4.2. Содержание лекционных занятий

#### Тема 1. Введение. Состав и основные понятия электромеханических систем

Цели и задачи изучения дисциплины «Автоматизированный электропривод» как совокупность электропривода и механической системы. Механические характеристики производственных механизмов и электрических двигателей.

#### Тема 2. Электромеханические свойства двигателей постоянного тока

Двигатели постоянного тока независимого возбуждения (ДПТ НВ). Механические и электромеханические характеристики. Работа ДПТ НВ в тормозных режимах. Механические характеристики ДПТ последовательного и смешанного возбуждения.

### **Тема 3. Регулируемый электропривод постоянного тока**

Требования, предъявляемые к регулируемому электроприводу. Тиристорные преобразователи и их использование в электроприводах постоянного тока. Широтно-импульсные преобразователи: свойства и характеристики. Обратные связи в электроприводах постоянного тока: по напряжению, току и скорости. Датчики скорости и тока. Система подчиненного регулирования. Стандартные настройки контуров на технический и симметричный оптимум. Выбор типа регулятора (П, ПИ, ПИД) и расчет его настройки. Использование корректирующего звена в цепи обратной связи и фильтра на входе регулируемого электропривода.

### **Тема 4. Электромеханические свойства асинхронных и синхронных двигателей**

Схема замещения и механические характеристики асинхронных и синхронных двигателей. Естественная и искусственные механические характеристики. Влияние на характеристики числа пар полюсов, сопротивления роторной цепи, напряжения и частоты питающей сети. Тормозные режимы работы асинхронных двигателей.

### **Тема 5. Регулируемый электропривод переменного тока**

Частотное регулирование скорости, его преимущество. Непосредственные преобразователи частоты и преобразователи частоты со звеном постоянного тока. Обратные связи в электроприводах переменного тока

### **Тема 6. Следящий электропривод**

Назначение и характеристики следящего электропривода. Скоростная и моментная ошибки. Структурная схема и передаточные функции следящего электропривода. Настройка регулятора положения. Цифровое управление электроприводом и его преимущества.

### **Тема 7. Выбор мощности электродвигателей**

Потери энергии в двигателе и его нагрев. Классификация режимов работы. Выбор электродвигателей при кратковременном, повторно-кратковременном и длительном режимах работы. Метод средних потерь и метод эквивалентных величин (тока, момента, мощности).

### 4.3. Лабораторные занятия

Номер раздела, темы	Наименование раздела, темы дисциплины	Наименование лабораторной работы	Норматив времени, час.	
			Очная форма	
2	Электромеханические свойства двигателей постоянного тока	Исследование электродвигателя постоянного тока независимого возбуждения	4	
3	Регулируемый электропривод постоянного тока	Исследование системы «Тиристорный преобразователь – двигатель постоянного тока»	2	
		Исследование системы подчиненного регулирования с внешним контуром скорости	3	
	Рубежный контроль 1		1	
4	Электромеханические свойства асинхронных и синхронных двигателей	Исследование асинхронного двигателя с короткозамкнутым ротором	4	
5	Регулируемый электропривод переменного тока	Исследование разомкнутой системы «Преобразователь частоты-асинхронный двигатель»	2	
		Исследование замкнутой системы «Преобразователь частоты-асинхронный двигатель»	3	
	Рубежный контроль 2		1	
6	Следящий электропривод	Следящий режим работы сервопривода. Настройка замкнутой системы подчиненного регулирования.	3	
	Рубежный контроль 3		1	
		<b>Итого</b>	<b>24</b>	

### 5. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ

При прослушивании лекций рекомендуется в конспекте отмечать все важные моменты, на которых заостряет внимание преподаватель, в частности те, которые направлены на качественное выполнение соответствующих лабораторных работ.

Преподавателем запланировано использование при чтении лекций и проведении лабораторных работ технологии учебной дискуссии. Поэтому рекомендуется фиксировать для себя интересные моменты с целью их активного обсуждения на дискуссии в конце лекции и на лабораторных работах.



Залогом качественного выполнения лабораторных работ является самостоятельная подготовка к ним путем повторения материалов лекций. Рекомендуется подготовить вопросы по неясным моментам и обсудить их с преподавателем в начале лабораторной работы.

Преподавателем запланировано применение на лабораторных занятиях технологий коллективного взаимодействия. Лабораторные работы выполняются с использованием стендов, указанных в разделе 11.

Для текущего контроля успеваемости по очной форме обучения преподавателем используется балльно-рейтинговая система контроля и оценки академической активности. Поэтому настоятельно рекомендуется тщательно прорабатывать материал дисциплины при самостоятельной работе, участвовать во всех формах обсуждения и взаимодействия, как на лекциях, так и на лабораторных занятиях в целях лучшего освоения материала и получения высокой оценки по результатам освоения дисциплины.

Выполнение самостоятельной работы подразумевает самостоятельное изучение разделов дисциплины, подготовку к лабораторным занятиям, к рубежным контролям (для очной формы обучения), подготовку к экзамену.

Рекомендуемая трудоемкость самостоятельной работы представлена в таблице:

#### Рекомендуемый режим самостоятельной работы

Шифр СРС	Виды самостоятельной работы студентов (СРС)	Наименование и содержание	Рекомендуемая трудоемкость, час.	
			Очная форма	
С1	Углубленное изучение разделов, тем дисциплины лекционного курса	С1.1 Однофазные тиристорные преобразователи (ТП). Нулевая и мостовая схемы. Регулировочная характеристика.	8	
		С1.2 Трехфазные ТП. Особенности управления и регулировочная характеристика.	8	
		С1.3 Системы импульсно-фазового управления ТП.	8	
С2	Изучение разделов, тем дисциплины не вошедших в лекционный курс	С2.1 Датчики тока и скорости, применяемые в электроприводах.	8	
		С2.2 Методы токоограничения в электроприводах постоянного тока.	8	

		C2.3 Нагрев и охлаждение электродвигателей. Тепловая модель.	5	
C3	Подготовка к аудиторным занятиям (лабораторные занятия, текущий и рубежный контроль)	C3.1 Подготовка к лабораторным занятиям (по 2 ч. на каждое занятие)	14	
		C3.2 Подготовка к рубежному контролю (по 2 ч. на каждый рубеж)	6	
C4	Выполнение курсовых, домашних, расчетных, расчетно-графических работ, курсовых работ, проектов и т.д.	C4.1 Выполнение контрольной работы	-	
C5	Подготовка к промежуточной аттестации <sup>4</sup> по дисциплине (зачет, экзамен)	C5.1 Подготовка к экзамену	27	
<b>Итого:</b>			<b>92</b>	

## 6. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ АТТЕСТАЦИИ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

### 6.1. Перечень оценочных средств

1. Балльно-рейтинговая система контроля и оценки академической активности студентов в КГУ ( для очной формы обучения)
2. Отчеты студентов по лабораторным работам
3. Банк заданий к рубежным контролям №1, №2, №3 (для очной формы обучения)
4. Примерный перечень вопросов для экзамена

### 6.2. Система балльно-рейтинговой оценки работы студентов по дисциплине

Очная форма обучения

№	Наименование	Распределение баллов						
		Вид учебной работы:	Посещение лекций	Выполнение и защита отчетов по лабораторным работам	Рубежный контроль №1	Рубежный контроль №2	Рубежный контроль №3	Экзамен
1	Распределение баллов за семестр по видам учебной работы доводятся до	Балльная оценка	До 12	До 24	До 11	До 11	До 12	До 30

	сведения студентов на первом учебном занятии	Примечания:	12 лекций по 1 баллу	5 лаб. раб. по 4 часа - по 4 балла за 2 л.р. и 2 часа - 2 балла				
2	Критерий пересчета баллов в традиционную оценку по итогам работы в семестре		60 и менее баллов – неудовлетворительно; 61...73- удовлетворительно; 74...90- хорошо; 91...100 – отлично					
3	Критерий допуска к промежуточной аттестации, возможности получения автоматической экзаменационной оценки по дисциплине, возможность получения бонусных баллов	Для допуска к промежуточной аттестации (экзамену) студент должен набрать по итогам текущего и рубежного контроля не менее 50 баллов и должен выполнить все лабораторные работы . Для получения экзаменационной оценки «автоматически» студенту необходимо набрать следующее минимальное количество баллов: - 68 для получения «автоматически оценки «удовлетворительно». По согласованию с преподавателем студенту, набравшему минимум 68 баллов, могут быть добавлены дополнительные (бонусные) баллы за активность на консультациях, активное участие в научной и методической работе, оригинальность принятых решений в ходе выполнения лабораторных работ, за участие в значимых учебных и внеучебных мероприятиях кафедры и выставлена за экзамен «автоматически» оценка «хорошо» или «отлично»						
4	Формы и виды учебной работы для неуспевающих (восстановившихся на курсе обучения) студентов для получения недостающих баллов в конце семестра	В случае если к промежуточной аттестации (экзамену) набрана сумма менее 50 баллов, студенту необходимо набрать недостающее количество баллов за счет выполнения дополнительных заданий, до конца последней (зачетной) недели семестра. При этом необходимо проработать материал всех пропущенных лабораторных работ. Формы дополнительных заданий (назначаются преподавателем): - выполнение и защита пропущенной лабораторной работы (при возможности дополнительного проведения лабораторной работы преподаватель устанавливает форму дополнительного задания по тематике пропущенной лабораторной работы) – до 8 баллов. Ликвидация академических задолженностей, возникших из-за разности в учебных планах при переводе или восстановлении, проводится путем выполнения дополнительных заданий, форма и объем которых определяется преподавателем.						

### 6.3. Процедура оценивания результатов освоения дисциплины

Рубежные контроли проводятся в форме письменного тестирования.

Перед проведением каждого рубежного контроля преподаватель прорабатывает со студентами основную материал соответствующих разделов дисциплины в форме краткой лекции-дискуссии. Варианты тестовых заданий для рубежных контролей №1, 2, 3 состоят из 11,12 вопросов.

На каждое тестирование при рубежном контроле студенту отводится время не менее 30 минут.

Преподаватель оценивает в баллах результаты тестирования каждого студента по количеству правильных ответов и заносит в ведомость учета текущей успеваемости.

Экзаменационный билет состоит из 2 вопросов. Количество баллов за каждый правильный ответ до 15 баллов. Время, отводимое студенту на экзаменационный билет, составляет 1 астрономический час.

Результаты текущего контроля успеваемости и экзамена заносятся преподавателем в экзаменационную ведомость, которая сдается в организационный отдел института в день экзамена, а также выставляются в зачетную книжку студента.

#### **6.4. Примеры оценочных средств для рубежных контролей и экзамена**

##### **6.4.1. Пример задания для рубежного контроля 1**

1. Дайте определение автоматизированного электропривода.
2. Укажите основные функции электропривода.
3. Какие устройства образуют силовой (энергетический) канал электропривода.
4. Что отражает механические характеристики двигателя и рабочей машины?
5. Запишите уравнение движения электропривода (уравнение Ньютона) и поясните при каких условиях возникают статический и динамический моменты.
6. Назовите способы регулирования скорости двигателя постоянного тока независимого возбуждения.

##### **6.4.2. Пример задания для рубежного контроля 2**

1. Что нужно сделать для изменения направления вращения асинхронного двигателя. Изобразите электрическую схему.
2. Как реализуется способ динамического торможения асинхронного двигателя?
3. С какой целью в цепь ротора асинхронного двигателя с фазным ротором при пуске включают добавочные резисторы?

4. Как реализуется способ динамического торможения асинхронного двигателя? Изобразите электрическую схему.

5. Приведите классификацию способов регулирования скорости асинхронных двигателей.

6. Объясните принципы работы преобразователей частоты для регулирования скорости электродвигателей переменного тока.

#### 6.4.3. Пример задания для рубежного контроля 3

1. Назовите энергетические показатели электропривода.
2. Дайте определение постоянной нагрева электродвигателя.
3. Напишите и объясните уравнение теплового баланса при нагреве и охлаждении электродвигателя.
4. Какие режимы работы электродвигателя вы знаете?
5. Дайте характеристику кратковременного режима работы электродвигателя – S3.
6. Объясните, с какой целью в электроприводах вводится обратная связь по положению (перемещению).

#### 6.4.4. Примерный перечень вопросов к экзамену

1. Электрический привод. Основные понятия и определения.
2. Структурная схема электромеханической системы и её основные элементы.
3. Моменты и силы, действующие в механической системе привода.
4. Приведение моментов и сил сопротивления, инерционных масс и моментов инерции к валу электродвигателя.
5. Определение времени пуска, торможения и реверса механической части привода с использованием уравнения Ньютона.
6. Электродвигатели постоянного тока независимого возбуждения (ДПТ НВ). Основные характеристики.
7. Механические характеристики ДПТ НВ.
8. Передаточные функции ДПТ НВ.

9. Структурная схема ДПТ НВ. Переходные характеристики по управляющему и возмущающему воздействиям.
10. Тормозные режимы работы ДПТ НВ. Режим рекуперативного торможения.
11. Торможение ДПТ НВ противовключением и динамическое торможение.
12. Регулирование скорости ДПТ НВ изменением питающего напряжения.
13. Регулирование скорости ДПТ НВ введением сопротивления в цепь якоря.
14. Регулирование скорости ДПТ НВ изменением потока возбуждения.
15. Построение механических характеристик ДПТ по паспортным данным.
16. ДПТ последовательного возбуждения. Методы регулирования скорости и механические характеристики.
17. ДПТ последовательного возбуждения. Тормозные режимы работы.
18. ДПТ смешанного возбуждения. Механические характеристики и методы торможения.
19. Однофазные тиристорные преобразователи (ТП). Нулевая и мостовая схемы. Регулировочная характеристика.
20. Трехфазные ТП. Нулевая и мостовая схемы. Особенности управления и регулировочная характеристика.
21. Широтно-импульсные преобразователи в электроприводах постоянного тока. Особенности использования.
22. Назначение и передаточная функция тиристорного преобразователя.
23. Обратные связи в электроприводах постоянного тока. Виды и характеристики.
24. Датчики скорости и тока, применяемые в электроприводах.
25. Стандартная настройка замкнутого контура на технический оптимум.
26. Настройка замкнутого контура на симметричный оптимум.
27. П-, ПИ-, ПИД- регуляторы и их использование в электроприводах постоянного тока.
28. Расчет настройки регулятора в одноконтурном электроприводе.

29. Система подчиненного регулирования. Достоинства и недостатки.
30. Расчет настройки регуляторов в двухконтурном электроприводе.
31. Методы токоограничения в электроприводах постоянного тока.
32. Механические характеристики асинхронного двигателя (АД).
33. Методы регулирования скорости АД.
34. Частотное управление скоростью АД.
35. Непосредственные преобразователи частоты и преобразователи частоты со звеном постоянного тока.
36. Следящий электропривод. Основные характеристики и назначение.
37. Выбор электродвигателей для регулируемых электроприводов. Нагрев и охлаждение электродвигателей.
38. Режимы работы электродвигателей: длительный, кратковременный, повторно-кратковременный.
39. Метод эквивалентной мощности и эквивалентного момента при выборе электродвигателя.
40. Метод средних потерь и его использование при выборе электродвигателя.

### **6.5. Фонд оценочных средств**

Полный банк заданий для текущего, рубежного контролей и промежуточной аттестации по дисциплине, показатели, критерии, шкалы оценивания компетенций, методические материалы, определяющие процедуры оценивания образовательных результатов, приведены в учебно-методическом комплексе дисциплины.

## **7. ОСНОВНАЯ И ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ УЧЕБНАЯ ЛИТЕРАТУРА**

### **7.1. Основная учебная литература**

1. Онищенко Г.Б. Электрический привод.-М.: Издательский центр «Академия», 2008.-288с

2. Москаленко В.В. Электрический привод.-М.: Издательский центр «Академия», 2007.-366с

### 7.2. Дополнительная учебная литература

1. Фираго Б.И., Павлячик Л.Б. Теория электропривода. : Учебное пособие. – 2-е изд. – Минск, Техноперспектива, 2007. -585с.

2. Ильинский Н.Ф., Москаленко В.В. Электропривод: энерго- и ресурсосбережение. .-М.: Издательский центр «Академия», 2008.-208с

## 8. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ ОБУЧАЮЩИХСЯ

1. Лебединский Б.П. Расчет статических и динамических характеристик электродвигателя постоянного тока независимого возбуждения. Методические указания к выполнению лабораторной работы для студентов очной и контрольной работы для студентов заочной формы обучения по дисциплинам «Автоматизированный электропривод» и «Электромеханические системы» - Курган: Изд-во Курганского государственного университета, 2013.

2. Методические указания к выполнению лабораторных работ по: электроприводу постоянного тока, асинхронному электроприводу и сервоприводу – Учтех-Профи, Южноуральский государственный университет - Челябинск.

### 9.РЕСУРСЫ СЕТИ «ИНТЕРНЕТ», НЕОБХОДИМЫЕ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

<i>№</i>	<i>Интернет-ресурс</i>	<i>Краткое описание</i>
<i>1</i>	<i><a href="http://elementy.ru/lib/lections">http://elementy.ru/lib/lections</a></i>	Видеозаписи и текстовый материал публичных лекций известных ученых мира
<i>2</i>	<i><a href="http://elementy.ru">http://elementy.ru</a></i>	Энциклопедический сайт

## 10. ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ, ПРОГРАММНОЕ



## **ОБЕСПЕЧЕНИЕ И ИНФОРМАЦИОННЫЕ СПРАВОЧНЫЕ СИСТЕМЫ**

1. ЭБС «Лань»
2. ЭБС «Консультант студента»
3. ЭБС «Znanium.com»
4. «Гарант» - справочно-правовая система

## **11. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ**

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает в себя:

1). Учебную лабораторию, оснащенную стендами для проведения цикла лабораторных работ, изготовленных - Учтех-Профи, Южноуральский государственный университет – Челябинск.

1.1 Электропривод постоянного тока

1.2 Асинхронный электропривод

1.3 Сервопривод

2. Компьютерные классы для проведения виртуальных лабораторных работ по данной дисциплине.

## Аннотация

к рабочей программе дисциплины  
«Автоматизированный электропривод»

Образовательной программы высшего образования –  
программы бакалавриата 27.03.04 – Управление в технических системах  
Направленность: Системы и технические средства автоматизации и управ-  
ления

Трудоемкость дисциплины: 4 ЗЕ (144 академических часа)

Семестр 6 (очная форма обучения),

Форма промежуточной аттестации : Экзамен

Содержание дисциплины:

Состав и основные понятия электромеханических систем. Электромеханические свойства двигателей постоянного тока. Регулируемый электропривод постоянного тока. Электромеханические свойства асинхронных и синхронных двигателей. Регулируемый электропривод переменного тока. Следящий электропривод. Выбор мощности электродвигателей.