

**МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РЕСПУБЛИКИ ТАТАРСТАН**

Государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Альметьевский государственный нефтяной институт»



УТВЕРЖДАЮ

Первый проректор АГНИ

А.Ф.Иванов

(Подпись)

(ФИО)

« 24 » 06 2019г.

Рабочая программа дисциплины Б1.В.ДВ.06.02

ДИНАМИКА ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИХ СИСТЕМ

Направление подготовки: 27.03.04 – «Управление в технических системах»

Направленность (профиль) программы: Управление и информатика в технических системах

Квалификация выпускника: бакалавр

Форма обучения: очная

Язык обучения: русский

Год начала обучения по образовательной программе: 2019

Статус	ФИО	Подпись	Дата
Автор	А.Р. Гарифуллина		24.06.2019г.
Рецензент	И.П. Ситдикова		24.06.2019г.
И.о. заведующего обеспечивающей (выпускающей) кафедрой «Автоматизация и информационные технологии»	Р.Р. Ахметзянов		24.06.2019г.

Альметьевск, 2019г.

СОДЕРЖАНИЕ

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы
2. Место дисциплины в структуре основной профессиональной образовательной программы высшего образования
3. Объем дисциплины в зачетных единицах с указанием количества часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем и на самостоятельную работу обучающихся
4. Содержание дисциплины, структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебных занятий
 - 4.1. Структура и тематический план контактной и самостоятельной работы по дисциплине
 - 4.2. Содержание дисциплины
5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине
6. Фонд оценочных средств по дисциплине
 - 6.1. Перечень оценочных средств
 - 6.2. Уровень освоения компетенций и критерии оценивания результатов обучения
 - 6.3. Варианты оценочных средств
 - 6.4. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков, характеризующих этапы формирования компетенций
7. Перечень основной, дополнительной учебной литературы и учебно-методических изданий, необходимых для освоения дисциплины
8. Перечень профессиональных баз данных, информационных справочных систем и информационных ресурсов, необходимых для освоения дисциплины.
9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины
10. Перечень программного обеспечения
11. Материально-техническая база, необходимая для осуществления образовательного процесса по дисциплине
12. Средства адаптации преподавания дисциплины к потребностям обучающихся лиц с ограниченными возможностями здоровья

ПРИЛОЖЕНИЯ

- Приложение 1. Аннотация рабочей программы дисциплины
Приложение 2. Лист внесения изменений
Приложение 3. Фонд оценочных средств

Программа дисциплины «Динамика электромеханических систем» разработана доцентом кафедры автоматизации и информационных технологий Гарифуллиной А.Р.

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Компетенции обучающегося формируемые в результате освоения дисциплины «Динамика электромеханических систем»:

Оцениваемые компетенции (код, наименование)	Результаты освоения компетенции	Оценочные средства текущего контроля и промежуточной аттестации
ПК-2 - способностью проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления	знать: - принципы регулирования и схемы управления электроприводов постоянного и переменного тока; уметь: - выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов; владеть: - навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	Текущий контроль: Компьютерное тестирование по темам 1-2 Лабораторные работы по темам 1-2 Промежуточная аттестация: Экзамен

2. Место дисциплины в структуре основной профессиональной образовательной программы высшего образования

Дисциплина «Динамика электромеханических систем» является дисциплиной по выбору, входит в состав Блока 1 «Дисциплины (модули)» и относится к вариативной части ОПОП по направлению подготовки 27.03.04 - Управление в технических системах, направленность (профиль) программы – Управление и информатика в технических системах – Б1.В.ДВ.06.02

Дисциплина изучается на 4 курсе в 7 семестре.

3. Объем дисциплины в зачетных единицах с указанием количества часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем и на самостоятельную работу обучающихся

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетные единицы, 144 часов.

Контактная работа обучающихся с преподавателем:

- лекции 18 ч.;
- лабораторные занятия 18 ч.;
- КСР 2 ч.

Самостоятельная работа 70 ч.

Контроль (экзамен) – 36 ч.

Форма промежуточной аттестации дисциплины: экзамен в 7 семестре.

4. Содержание дисциплины, структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебных занятий

4.1. Структура и тематический план контактной и самостоятельной работы по дисциплине

Очная форма обучения

№	Темы дисциплины	Семестр	Виды контактной работы, их трудоемкость (в часах)				Самостоятельная работа
			Лекции	Практические занятия	Лабораторные занятия	КСР	
1.	Динамические режимы автоматизированных электроприводов постоянного тока	7	8	-	8	1	34
2.	Динамические режимы автоматизированных электроприводов переменного тока	7	10	-	10	1	36
	Итого по дисциплине		18	-	18	2	70

4.2 Содержание дисциплины

Тема	Кол-во часов	Используемый метод	Формируемые компетенции
Дисциплинарный модуль 7.1			
Тема 1. Динамические режимы автоматизированных электроприводов постоянного тока – 16 ч.			
Лекция 1. Введение в динамику электромеханических систем. Типовые нелинейности электромеханических систем. Схемы замещения. Приведение упругих элементов и зазоров к валу двигателя.	2	лекция-беседа	ПК-2
Лабораторная работа 1. Моделирование одноконтурной системы электропривода постоянного тока.	2	работа в малых группах	ПК-2
Лекция 2. Основные положения синтеза АСУ ЭМС. Нормированные характеристические полиномы.	2	лекция-беседа	ПК-2
Лабораторная работа 2. Моделирование вторичного источника питания полупроводникового электропривода постоянного тока.	2	работа в малых группах	ПК-2
Лекция 3. Динамические свойства двигателя постоянного тока. Динамические свойства электропривода постоянного тока с управляемым преобразователем. Физико-механические основы управления электроприводом постоянного тока с управляемым преобразователем.	2	лекция-беседа	ПК-2

Лабораторная работа 3. Следящий электропривод угла поворота вала двигателя постоянного тока.	2	<i>работа в малых группах</i>	ПК-2
Лекция 4. Динамика электроприводов постоянного тока с параллельной коррекцией. Электроприводы постоянного тока с подчиненным регулированием.	2	<i>лекция-беседа</i>	ПК-2
Лабораторная работа 4. Исследование динамических свойств высокоточной системы стабилизации скорости.	2	<i>работа в малых группах</i>	ПК-2
Дисциплинарный модуль 7.2			
Тема 2. Динамические режимы автоматизированных электроприводов переменного тока – 20 ч.			
Лекция 5. Математическое описание процессов в двухфазной модели асинхронного двигателя. Моделирование прямого пуска асинхронного двигателя.	2	<i>лекция-беседа</i>	ПК-2
Лабораторная работа 5. Моделирование асинхронного электропривода со скалярным управлением	2	<i>работа в малых группах</i>	ПК-2
Лекция 6. Векторное регулирование электромагнитного момента в электрической машине переменного тока. Системы векторного управления асинхронным электроприводом.	2	-	ПК-2
Лабораторная работа 6. Моделирование асинхронного электропривода с векторным управлением.	2	<i>работа в малых группах</i>	ПК-2
Лекция 7. Динамические режимы в синхронном электроприводе с частотнотоковым регулированием момента. Синхронный электропривод с регулированием продольной и поперечной составляющих тока статора.	2	-	ПК-2
Лабораторная работа 7. Исследование системы «Преобразователь частоты – синхронный двигатель»	2	-	ПК-2
Лекция 8. Синхронный частотнорегулируемый электропривод по схеме вентильного двигателя: математическое описание, анализ динамических режимов.	2	-	ПК-2
Лабораторная работа 8. Моделирование вентильного электропривода.	2	-	ПК-2
Лекция 9. Динамические режимы замкнутых электромеханических систем при параметрическом возбуждении колебаний.	2	<i>лекция-беседа</i>	ПК-2
Лабораторная работа 9. Защита лабораторных работ, тестирование	2	-	ПК-2

5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине

Самостоятельная работа обучающихся выполняется по заданию преподавателя, без его непосредственного участия и направлена на самостоятельное изучение отдельных аспектов тем дисциплины.

Цель самостоятельной работы – подготовка современного компетентного специалиста и формирования способностей и навыков к непрерывному самообразованию и профессиональному совершенствованию.

Самостоятельная работа способствует формированию аналитического и творческого мышления, совершенствует способы организации исследовательской деятельности, воспитывает целеустремленность, систематичность и последовательность в работе студентов, обеспечивает подготовку студента к текущим контактным занятиям и контрольным мероприятиям по дисциплине. Результаты этой подготовки проявляются в активности студента на занятиях и в качестве выполненных тестовых заданий, и других форм текущего контроля.

Самостоятельная работа может включать следующие виды работ:

- изучение понятийного аппарата дисциплины;
- проработка тем дисциплины, поиск информации в электронных библиотечных системах;
- подготовка к лабораторным работам.
- работа с основной и дополнительной литературой, представленной в рабочей программе;
- подготовка к промежуточной аттестации;
- изучение материала, вынесенного на самостоятельную проработку;
- работа в электронных библиотечных системах, справочных, справочно-поисковых и иных системах.

Темы для самостоятельной работы обучающегося, порядок их контроля по дисциплине «Динамика электромеханических систем» приведены в методических указаниях:

Гарифуллина А.Р., Динамика электромеханических систем. Методические указания по выполнению лабораторных работ и организации самостоятельной работы для бакалавров направления подготовки 27.03.04. «Управление в технических системах» – Альметьевск: АГНИ, 2019.

6. Фонд оценочных средств по дисциплине

Основной целью формирования ФОС по дисциплине «Динамика электромеханических систем» является создание материалов для оценки качества подготовки обучающихся и установления уровня освоения компетенций.

Полный перечень оценочных средств текущего контроля и промежуточной аттестации по дисциплине приведен в Фонде оценочных средств (приложение 3 к данной рабочей программе).

Текущий контроль освоения компетенций по дисциплине проводится при изучении теоретического материала, сдаче отчетов по лабораторным работам.

Итоговой оценкой освоения компетенций является промежуточная аттестация в форме экзамена, проводимая с учетом результатов текущего контроля.

6.1. Перечень оценочных средств

Этапы формирования компетенций	Вид оценочного средства	Краткая характеристика оценочного средства	Представление оценочного средства в фонде
Текущий контроль			
1	Лабораторная работа	Может выполняться в индивидуальном порядке или группой обучающихся. Задания в лабораторных работах должны включать элемент командной работы. Позволяет оценить умения обучающихся самостоятельно конструировать свои знания и оценить уровень сформированности аналитических, исследовательских навыков, а также навыков практического мышления. Позволяет оценить способность к профессиональным трудовым действиям	Темы, задания для выполнения лабораторных работ, вопросы к их защите
2	Тестирование компьютерное	Система стандартизированных заданий, позволяющая автоматизировать процедуру измерения уровня знаний и умений обучающегося по соответствующим компетенциям. Обработка результатов тестирования на компьютере обеспечивается специальными программами. Позволяет проводить самоконтроль (репетиционное тестирование), может выступать в роли тренажера при подготовке к зачету или экзамену	Фонд тестовых заданий
Промежуточная аттестация			
3	Экзамен	Итоговая форма определения степени достижения запланированных результатов обучения (оценивания уровня освоения компетенций). Экзамен проводится в устной форме по всем темам дисциплины.	Перечень вопросов

6.2. Уровень освоения компетенций и критерии оценивания результатов обучения

№ п/п	Оцениваемые компетенции (код, наименование)	Планируемые результаты обучения	Уровень освоения компетенций			
			Продвинутый уровень	Средний уровень	Базовый уровень	Компетенции не освоены
			Критерии оценивания результатов обучения			
			«отлично» (от 86 до 100 баллов)	«хорошо» (от 71 до 85 баллов)	«удовлетворительно» (от 55 до 70 баллов)	«неудовлетв.» (менее 55 баллов)
1	ПК-2 - способностью проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления	знать: - принципы регулирования и схемы управления электроприводов постоянного и переменного тока	Сформированные систематические представления о принципах регулирования и схемах управления электроприводов постоянного и переменного тока	Сформированные, но содержащие отдельные пробелы представления о принципах регулирования и схемах управления электроприводов постоянного и переменного тока	Неполные представления о принципах регулирования и схемах управления электроприводов постоянного и переменного тока	Фрагментарные представления о принципах регулирования и схемах управления электроприводов постоянного и переменного тока
		уметь: - выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов	Сформированное умение выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы умение выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов	В целом успешное, но не систематическое умение выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов	Фрагментарное умение выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов
		владеть: - навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	Успешное и систематическое владение навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы владение навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	В целом успешное, но не систематическое владение навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	Фрагментарное владение навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.

6.3. Варианты оценочных средств

6.3.1. Тестирование компьютерное

6.3.1.1. Порядок проведения

Тестирование компьютерное по дисциплине «Динамика электромеханических систем» проводится два раза в течение семестра. Банк тестовых заданий содержит список вопросов и различные варианты ответов.

6.3.1.2. Критерии оценивания

Результат теста зависит от количества вопросов, на которые был дан правильный ответ.

6.3.1.3. Содержание оценочного средства

Тестовые задания для оценки уровня сформированности компетенций

Код компет енции	Тестовые вопросы	Варианты ответов			
		1	2	3	4
Дисциплинарный модуль 7.1.					
ПК-2	Какой прибор устанавливается последовательно в цепи якоря в качестве датчика тока?	Измеритель ьный трансформ атор тока	Измерител ьный шунт	амперметр	Реле тока
	Каково назначение импульсных трансформаторов в СИФУ?	Формиров ание импульсов в сравни- вающем устрой- стве	Формиров ание импульсов на управляю- щий элект- род тири- сторов	Формиров ание линейно изменяющ егося напряжен ия	Формиров ание анодного напряжени я
	Какая часть цифроаналогового следящего электропривода обеспечивает качество динамических показателей его работы?	Цифровая и аналогова я части системы управ- ления одно- временно	Цифровая часть системы управлени я	Аналогова я часть системы управлени я	Система управлени я не влияет на динамиче- ские пара- метры элек- тропривод а
	Что на входит в систему автоматического регулирования?	Защитное устройств о	Орган сравнения	датчик	Исполните льный орган
	Диапазон регулирования зависит от ...	нагрузки	Внешних сил	Внутренн их сил	скорости и момента
Дисциплинарный модуль 7.2.					
ПК-2	Следящие СУЭП – это...	Системы стабильза ции скорости	Системы стабильза ции тока	Системы, отрабатыв ающие произволь	Системы, отрабатыв ающие возмущен

				ный закон задания положения с допустимой погрешностью	ия
	Управление пуском синхронного электродвигателя обеспечивается..	С контролем момента	С контролем скорости	С контролем частоты	С контролем мощности
	Регулирование скорости синхронного двигателя возможно:	Изменением напряжения питания	Изменением мощности	Изменением частоты питающего напряжения	Изменением момента
	При частотном способе регулирования скорости асинхронного двигателя вместе с ростом частоты необходимо ...	Повышать напряжение	Понижать напряжение	Увеличивать нагрузку	Уменьшать нагрузку
	Какой прибор используется в качестве датчика тока в схемах управления электроприводами с асинхронными двигателями?	Измерительный трансформатор тока	Измерительный шунт	амперметр	Реле тока

6.3.2. Лабораторные работы

6.3.2.1. Порядок проведения

Лабораторные работы выполняются обучающимися самостоятельно во время аудиторных занятий, в учебной аудитории, оснащённой соответствующим оборудованием. Обучающиеся проводят учебные эксперименты и тренируются в применении практико-ориентированных технологий. По завершению лабораторных исследований проводится защита лабораторных работ. Оцениваются знание материала и умение применять его на практике, умения и навыки по работе с оборудованием в соответствующей предметной области. Ответ студента оценивается преподавателем в соответствии с установленными критериями.

6.3.2.2. Критерии оценивания

Баллы в интервале 86-100% от максимальных ставятся (максимальный балл по каждой лабораторной работе приведен в п. 6.4), если обучающимся:

- оборудование и методы использованы правильно, проявлена продвинутая теоретическая подготовка, необходимые навыки и умения полностью освоены. Результат лабораторной работы полностью соответствует её целям.

Баллы в интервале 71-85% от максимальных ставятся, если обучающимся:

- оборудование и методы использованы в основном правильно, проявлена средняя теоретическая подготовка, необходимые навыки и умения в основном освоены, результат лабораторной работы в основном соответствует её целям.

Баллы в интервале 55-70% от максимальных ставятся, если обучающийся:

- оборудование и методы частично использованы правильно, проявлена базовая теоретическая подготовка, необходимые навыки и умения частично освоены. Результат лабораторной работы частично соответствует её целям.

Баллы в интервале 0-54% от максимальных ставятся, если обучающимся:

- оборудование и методы использованы неправильно, проявлена неудовлетворительная теоретическая подготовка, необходимые навыки и умения не освоены, результат лабораторной работы не соответствует её целям.

6.3.2.3. Содержание оценочного средства

Задания и вопросы к защите лабораторных работ:

Лабораторная работа №4. Исследование динамических свойств высокоточной системы стабилизации скорости.

Задание. Изучить основные понятия и особенности систем стабилизации скорости электроприводов постоянного тока, разработать модель САР в программе MatLab и исследовать динамические процессы в системе. (ПК-2)

Вопросы к защите.

1. Как вычисляются параметры регуляторов тока и скорости в методе оптимума по модулю? (ПК-2)
2. Как определить теоретические значения установившегося значения выходной координаты САР стабилизации скорости двигателя? (ПК-2)
3. Чем обеспечивается высокоточная стабилизация скорости в САР электропривода? (ПК-2)
4. Какая установившаяся ошибка допустима в САР стабилизации? (ПК-2)

Основные теоретические положения, последовательность выполнения работы, методика, правила оформления и варианты индивидуальных заданий по лабораторным работам описаны в лабораторном практикуме:

Гарифуллина А.Р., Динамика электромеханических систем: методические указания по выполнению лабораторных работ и организации самостоятельной работы для бакалавров направления подготовки 27.03.04. «Управление в технических системах» – Альметьевск: АГНИ, 2019.

6.3.3. Экзамен

6.3.3.1. Порядок проведения

Тип задания – вопросы к экзамену. Вопросы к экзамену выдаются студентам заранее. Студент должен дать полный, развернутый и обоснованный ответ на соответствующий вопрос в устной форме. Билет на экзамен включает два теоретических вопроса. Ответ обучающегося оценивается преподавателем в соответствии с установленными критериями.

6.3.3.2. Критерии оценивания

Баллы в интервале 86-100% от максимальных ставятся, если обучающийся:

- демонстрирует продвинутый уровень владения знаниями, умениями и навыками соответствующих компетенций, что позволяет ему решать широкий круг типовых и нетиповых задач;
- проявил высокую эрудицию и свободное владение материалом дисциплины;
- дал ответы на вопросы четкие, обоснованные и полные, проявил готовность к дискуссии.

Баллы в интервале 71-85% от максимальных ставятся, если обучающийся:

- демонстрирует знания, умения, навыки, сформированные на среднем уровне соответствующих компетенций;
- способен самостоятельно воспроизводить и применять соответствующие знания, умения и навыки для решения типовых задач дисциплины;
- может выполнять поиск и использовать полученную информацию для выполнения новых профессиональных действий;
- дал ответы на вопросы преимущественно правильные, но недостаточно четкие.

Баллы в интервале 55-70% от максимальных ставятся, если обучающийся:

- демонстрирует знания, умения, навыки, сформированные на базовом уровне соответствующих компетенций;
- частично, с помощью извне (например, с использованием наводящих вопросов) может воспроизводить и применять соответствующие знания, умения, навыки;
- дал ответы на вопросы не полные.

Баллы в интервале 0-54% от максимальных ставятся, если обучающийся:

- не ответил на большую часть вопросов;
- демонстрирует полную некомпетентность в материале дисциплины, не способен самостоятельно, без помощи извне, воспроизводить и применять соответствующие знания, умения, навыки.

6.3.3.3. Содержание оценочного средства

№ п/п	Примерные вопросы к экзамену	ПК-2
1.	Типовые нелинейности электромеханических систем.	+
2.	Схемы замещения .	+
3.	Приведение упругих элементов и зазоров к валу двигателя.	+
4.	Основные положения синтеза АСУ ЭМС.	+
5.	Нормированные характеристические полиномы.	+
6.	Принципиальная схема электропривода постоянного тока.	+
7.	Структурная схема электропривода постоянного тока.	+
8.	Параметры звеньев структурной схемы электропривода.	+
9.	Функциональная схема электропривода постоянного тока «источник тока - двигатель».	+
10.	Настройка системы электропривода «источник тока - двигатель».	+
11.	Формирование процессов в электроприводах с большим	+

	диапазоном изменения момента.	
12.	Структурная схема электропривода при скорости выше основной.	+
13.	Структурная схема электропривода при работе двигателя в зоне ослабленного магнитного потока.	+
14.	Настройка электропривода с двухзонным регулированием скорости.	+
15.	Позиционный тиристорный электропривод постоянного тока.	+
16.	Настройка электропривода «в малом».	+
17.	Синтез регулятора положения.	+
18.	Формирование оптимальных процессов «в большом».	+
19.	Высокоточный следящий электропривод.	+
20.	Выбор параметров силового оборудования из условия достижения максимальной точности слежения.	+
21.	Электроприводы с модальным управлением.	+
22.	Наблюдающие устройства.	+
23.	Динамические свойства двигателя постоянного тока.	+
24.	Динамические свойства электропривода постоянного тока с управляемым преобразователем.	+
25.	Физико-механические основы управления электроприводом постоянного тока с управляемым преобразователем.	+
26.	Форсировка возбуждения в электроприводах по системе «генератор - двигатель».	+
27.	Динамика электроприводов постоянного тока с параллельной коррекцией.	+
28.	Электроприводы постоянного тока с подчиненным регулированием.	+
29.	Структурная схема асинхронного электропривода.	+
30.	Математическое описание процессов в двухфазной модели асинхронного двигателя.	+
31.	Моделирование прямого пуска асинхронного двигателя.	+
32.	Моделирование плавного пуска асинхронного двигателя.	+
33.	Реостатный пуск асинхронного двигателя с фазным ротором.	+
34.	Асинхронный частотно-регулируемый электропривод со скалярным управлением.	+
35.	Векторное регулирование электромагнитного момента в электрической машине переменного тока.	+
36.	Частотно-токовое управление.	+
37.	Динамические режимы в асинхронном электроприводе с частотно-токовым регулированием момента.	+
38.	Структурная схема синхронного электропривода.	+
39.	Прямой пуск синхронного двигателя.	+
40.	Синхронный электропривод с частотно-токовым регулированием момента.	+
41.	Динамические режимы в синхронном электроприводе с частотно-токовым регулированием момента.	+

42.	Частотный пуск синхронного двигателя.	+
43.	Синхронный электропривод с регулированием продольной и поперечной составляющих тока статора.	+
44.	Синхронный частотно-регулируемый электропривод по схеме вентильного двигателя.	+
45.	Функциональная схема вентильного электропривода.	+
46.	Математическое описание электропривода по схеме вентильного двигателя.	+
47.	Анализ динамических режимов электропривода по схеме вентильного двигателя.	+
48.	Динамические режимы электромеханических систем при параметрическом возбуждении колебаний.	+
49.	Линеаризация электромеханических систем при параметрических возмущениях.	+
50.	Динамические режимы замкнутых электромеханических систем при параметрическом возбуждении колебаний.	+

6.4. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков, характеризующих этапы формирования компетенций

В ГБОУ ВО АГНИ действует балльно-рейтинговая система оценки знаний обучающихся.

Общие положения:

- Для допуска к экзамену студенту необходимо набрать не менее **35 баллов** по результатам текущего контроля знаний.
- Если студент по результатам текущего контроля в учебном семестре набрал от **55 до 60** баллов и по данной дисциплине предусмотрен экзамен, то по желанию студента в экзаменационную ведомость и зачетную книжку экзаменатором без дополнительного опроса может быть проставлена оценка «удовлетворительно».
- Выполнение контрольных работ и тестов принимается в установленные сроки.
- Защита лабораторных работ принимается в установленные сроки.
- При наличии уважительных причин срок сдачи может быть продлен, но не более чем на две недели.
- Рейтинговая оценка регулярно доводится до студентов и передается в деканат в установленные сроки.

Порядок выставления рейтинговой оценки:

1. До начала семестра преподаватель формирует рейтинговую систему оценки знаний студентов по дисциплине, с разбивкой по текущим аттестациям.
2. Преподаватель обязан на первом занятии довести до сведения студентов условия рейтинговой системы оценивания знаний и умений по дисциплине.
3. После проведения контрольных испытаний преподаватель обязан ознакомить студентов с их результатами и по просьбе студентов объяснить объективность выставленной оценки.

4. В случае пропусков занятий по неуважительной причине студент имеет право добрать баллы после изучения всех модулей до начала экзаменационной сессии.

5. Студент имеет право добрать баллы во время консультаций, назначенных преподавателем.

6. Преподаватель несет ответственность за правильность подсчета итоговых баллов.

7. Преподаватель не имеет права аннулировать баллы, полученные студентом во время семестра, обязан учитывать их при выведении итоговой оценки.

Распределение рейтинговых баллов по дисциплине

По дисциплине «Динамика электромеханических систем» предусмотрено два дисциплинарных модуля.

Дисциплинарный модуль	ДМ 7.1	ДМ 7.2
Текущий контроль (лабораторные работы)	9-16	10-16
Текущий контроль (тестирование)	8-14	8-14
Общее количество баллов	17-30	18-30
Итоговый балл:	35-60	

Дисциплинарный модуль 7.1

№ п/п	Виды работ	Максимальный балл
Текущий контроль		
1	Лабораторная работа 1. Моделирование одноконтурной системы электропривода постоянного тока.	4
2	Лабораторная работа 2. Моделирование вторичного источника питания полупроводникового электропривода постоянного тока.	4
3	Лабораторная работа 3. Следящий электропривод угла поворота вала двигателя постоянного тока.	4
4	Лабораторная работа 4. Исследование динамических свойств высокоточной системы стабилизации скорости.	4
Итого:		16
Текущий контроль		
1	Тестирование	14
Итого по ДМ 7.1:		30

Дисциплинарный модуль 7.2

№ п/п	Виды работ	Максимальный балл
Текущий контроль		
1	Лабораторная работа 5. Моделирование асинхронного электропривода со скалярным управлением.	4
2	Лабораторная работа 6. Моделирование асинхронного электропривода с векторным управлением.	4
3	Лабораторная работа 7. Исследование системы «Преобразователь частоты – синхронный двигатель».	3

4	Лабораторная работа 8. Моделирование вентильного электропривода.	3
5	Лабораторная работа 9. Защита лабораторных работ, тестирование	2
Итого:		16
Текущий контроль		
1	Тестирование	14
Итого по ДМ 7.2:		30

Студентам могут быть добавлены **дополнительные баллы** за следующие виды деятельности:

- участие в научно-исследовательской работе кафедры (до 7 баллов);
- выступление с докладами (по профилю дисциплины) на конференциях различного уровня (до 5 баллов);
- участие в написании статей с преподавателями кафедры (до 5 баллов).

При этом, если в течение семестра студент набирает более 60 баллов (по результатам дисциплинарных модулей и полученных дополнительных баллов), то итоговая сумма баллов округляется до 60 баллов.

Учебным планом направления подготовки 27.03.04 - «Управление в технических системах» по дисциплине «Динамика электромеханических систем» предусмотрен **экзамен**.

Экзамен принимается в устной форме, экзаменационный билет содержит два теоретических вопроса.

Критерии оценки знаний студентов в рамках промежуточной аттестации в форме экзамена

№ п/п	Структура экзаменационного билета	Максимальный балл
1	Первый теоретический вопрос	20
2	Второй теоретический вопрос	20
Итого		40

Итоговая рейтинговая оценка за семестр складывается из итоговых баллов за текущий и промежуточный контроли и экзаменационной оценки. В экзаменационную ведомость и в зачетную книжку проставляется оценка в соответствии со шкалой перевода рейтинговых баллов.

Шкала перевода рейтинговых баллов

Общее количество набранных баллов	Оценка
55-70	3 (удовлетворительно)
71-85	4 (хорошо)
86-100	5 (отлично)

7. Перечень основной, дополнительной учебной литературы и учебно-методических изданий, необходимых для освоения дисциплины

№ п/п	Библиографическое описание	Количество печатных экземпляров или адрес электронного ресурса	Коэффициент обеспеченности
Основная литература			
1.	Фираго Б.И. Векторные системы управления электроприводами [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Фираго Б.И., Васильев Д.С.— Электрон. текстовые данные.— Минск: Вышэйшая школа, 2016.— 160 с.	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/90750.html/	1
2.	Микропроцессорные системы управления электроприводами и технологическими комплексами [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Г.М. Симаков [и др.].— Электрон. текстовые данные.— Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет, 2016.— 116 с.	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/91602.html/	1
3.	Стариков А.В. Цифровые модуляторы для систем управления электроприводов [Электронный ресурс]: учебное пособие по дисциплине «Динамика электромеханических систем»/ Стариков А.В., Лисин С.Л., Рокало Д.Ю.— Электрон. текстовые данные.— Самара: Самарский государственный технический университет, ЭБС АСВ, 2018.— 75 с.	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/91148.html/	1
Дополнительная литература			
1.	Баховцев И.А. Микропроцессорные системы управления устройствами силовой электроники. Структуры и алгоритмы [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Баховцев И.А.— Электрон. текстовые данные.— Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет, 2018.— 219 с.—	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/91248.html/	1
2.	Основы силовой электроники [Электронный ресурс]/ А.И. Белоус [и др.].— Электрон. текстовые данные.— Москва: Техносфера, 2019.— 424 с.—	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/99108.html/	1
3.	Греков Э.Л. Исследование системы автоматического управления электроприводом постоянного тока [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Греков Э.Л., Фатеев В.Б.— Электрон. текстовые данные.— Оренбург: Оренбургский государственный университет, ЭБС АСВ, 2011.— 108 с.	Режим доступа: http://www.iprbookshop.ru/30057.html/	
Учебно-методические издания			
1.	Гарифуллина А.Р., Динамика электромеханических систем. Методические указания по выполнению	http://elibrary.agni-rt.ru	1

	лабораторных работ и организации самостоятельной работы для бакалавров направления подготовки 27.03.04-«Управление в технических системах».— Альметьевск: АГНИ, 2019.		
--	---	--	--

8. Перечень профессиональных баз данных, информационных справочных систем и информационных ресурсов, необходимых для освоения дисциплины.

№ п/п	Наименование	Адрес в Интернете
1	Сайт «Школа для электрика»	http://electricalschool.info/
2	Единое окно доступа к информационным ресурсам	http://window.edu.ru/
3	Российская государственная библиотека	http://www.rsl.ru/
4	Электронная библиотека Elibrary	http://elibrary.ru/
5	Электронно-библиотечная система IPRbooks	http://iprbookshop.ru/
6	Электронная библиотека АГНИ	http://elibrary.agni-rt.ru.

9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

Цель методических указаний по освоению дисциплины – обеспечить обучающемуся оптимальную организацию процесса изучения дисциплины, а также выполнения различных форм самостоятельной работы.

Изучение дисциплины обучающимся требует систематического, упорного и последовательного накопления знаний, следовательно, пропуски отдельных тем не позволяют глубоко освоить как пропущенную тему, так и всю дисциплину в целом. Именно поэтому контроль над систематической работой студентов должен находиться в центре внимания преподавателя.

При подготовке к лекционным занятиям (теоретический курс) обучающимся необходимо:

- перед очередной лекцией необходимо изучить по конспекту материал предыдущей лекции, просмотреть рекомендуемую литературу;
- при затруднениях в восприятии материала следует обратиться к основным литературным источникам, рекомендованным рабочей программой дисциплины. Если разобраться в материале самостоятельно не удалось, то следует обратиться к лектору (по графику его консультаций) или к преподавателю на лабораторных занятиях.

При подготовке к лабораторным занятиям, обучающимся необходимо:

- приносить с собой рекомендованную в рабочей программе литературу к конкретному занятию;
- до очередного лабораторного занятия по рекомендованным литературным источникам проработать теоретический материал, соответствующей теме;
- теоретический материал следует соотносить с нормативно-справочной литературой, так как в ней могут быть внесены последние научные и

практические достижения, изменения, дополнения, которые не всегда отражены в учебной литературе;

- в начале занятий задать преподавателю вопросы по материалу, вызвавшему затруднения в его понимании и освоении при решении задач, заданных для самостоятельного решения;

- на занятии доводить каждую задачу до окончательного решения, демонстрировать понимание проведенных расчетов, в случае затруднений – обращаться к преподавателю.

Обучающимся, пропустившим занятия (независимо от причин), рекомендуется не позже, чем в 2-недельный срок явиться на консультацию к преподавателю и отчитаться по теме, изучавшейся на занятии.

Самостоятельная работа студентов имеет систематический характер и складывается из следующих видов деятельности:

- подготовка ко всем видам контрольных испытаний, в том числе к текущему контролю успеваемости (в течение семестра), промежуточной аттестации (по окончании семестра);

- самостоятельное изучение теоретического материала;

- оформление отчетов по лабораторным работам;

- подготовка к защите отчетов по лабораторным работам.

Для выполнения указанных видов работ необходимо изучить соответствующие темы теоретического материала, используя конспект лекций, учебники и учебно-методическую литературу, а также интернет-ресурсы.

Перечень учебно-методических изданий, рекомендуемых студентам для подготовки к занятиям и выполнению самостоятельной работы, а также методические материалы на бумажных и/или электронных носителях, выпущенные кафедрой своими силами и предоставляемые студентам во время занятий, представлены в пункте 7 рабочей программы.

Учебно-методическая литература для данной дисциплины имеется в электронно-библиотечной системе «IPRbooks», а также на электронном ресурсе АГНИ (<http://elibrary.agni-rt.ru>), доступ к которым предоставлен студентам.

10. Перечень программного обеспечения

№ п/п	Наименование программного обеспечения	Лицензия	Договор
1	Microsoft Office Professional Plus 2016 Rus Academic OLP (Word, Excel, PowerPoint, Access)	№67892163 от 26.12.2016г.	№0297/136 от 23.12.2016г.
2	Microsoft Office Standard 2016 Rus Academic OLP (Word, Excel, PowerPoint)	№67892163 от 26.12.2016г.	№0297/136 от 23.12.2016г.
3	Microsoft Windows Professional 10 Rus Upgrade Academic OLP	№67892163 от 26.12.2016г.	№0297/136 от 23.12.2016г.
4	ABBYY Fine Reader 12 Professional	№197059 от 26.12.2016г.	№0297/136 от 23.12.2016г.
5	Kaspersky Endpoint Security для бизнеса – Стандартный Russian Edition	№ 24C4-181023-142527-330-872	№ 591/ВР00181210-СТ от 04.10.2018г.
6	Электронно-библиотечная система IPRbooks		Государственный контракт №578 от 07.11.2018г.
7	ПО «Автоматизированная тестирующая система	Свидетельство государственной регистрации программ для ЭВМ №2014614238 от 01.04.2014г.	
8	Программное обеспечение «MATLAB»	тип лицензии - академическая локального типа, количество лицензий - 10 (десять) индивидуальных лицензий, срок действия лицензии - бес-срочно	
9	7-Zip архиватор	(свободно распространяемое ПО)	

11. Материально-техническая база, необходимая для осуществления образовательного процесса по данной дисциплине

Освоение дисциплины «Динамика электромеханических систем» предполагает использование нижеперечисленного материально-технического обеспечения:

№ п/п	Наименование специальных* помещений и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы
1.	Ул. Р. Фахретдина, 42. Учебный корпус В, аудитория В-207 (учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа, групповых и индивидуальных консультаций)	1. Компьютер в комплекте с монитором ITCorp 2. Проектор NEC 3. Экран проекционный 4. Принтер Pantum P2207
2.	Ул. Р. Фахретдина, 42. Учебный корпус В, аудитория В-216 (учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа)	1. Компьютер в комплекте с монитором 2. Проектор BenQ MW612 3. Экран с электроприводом
3.	Ул. Р. Фахретдина, 42. Учебный корпус В, аудитория В-214 компьютерный класс (учебная аудитория для проведения лабораторных занятий, текущего контроля и промежуточной аттестации, самостоятельной работы)	1. Компьютер в комплекте с монитором IT Corp 3250 – 11 шт. с подключением к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду института. 2. Проектор NEC 3. Экран на штативе 4. Принтер HP LJ P3015d 5. Сканер Epson Perfection V33
4.	Ул. Р. Фахретдина, 42. Учебный корпус В, аудитория В-218 компьютерный класс (учебная аудитория для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации, самостоятельной работы)	1. Компьютер в комплекте с монитором AMD FX(TM)-4300 – 10 шт. 2. Компьютер в комплекте с монитором IT Corp 3260 – 1 шт. 3. Проектор BenQ MX704 4. Экран на штативе 5. Сканер Epson Perfection V33 6. Принтер HP LJ P1020

*Специальные помещения – учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа, лабораторных занятий, курсового проектирования (выполнения курсовых работ), групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, а также помещения для самостоятельной работы.

12. Средства адаптации преподавания дисциплины к потребностям обучающихся лиц с ограниченными возможностями здоровья

При необходимости в образовательном процессе применяются следующие методы и технологии, облегчающие восприятие информации обучающимися лицам с ограниченными возможностями здоровья:

- применение дистанционных образовательных технологий для передачи информации, организации различных форм интерактивной контактной работы обучающегося с преподавателем;

- применение дистанционных образовательных технологий для организации форм текущего контроля;

- увеличение продолжительности сдачи обучающимся лицам с ограниченными возможностями здоровья форм промежуточной аттестации по отношению к установленной продолжительности их сдачи:

- продолжительности сдачи зачёта или экзамена, проводимого в письменной форме, - не более чем на 90 минут;

- продолжительности подготовки обучающегося к ответу на зачёте или экзамене, проводимом в устной форме, - не более чем на 20 минут;

- продолжительности выступления обучающегося при защите курсовой работы (проекта) - не более чем на 15 минут.

Рабочая программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО и учебным планом по направлению подготовки 27.03.04 «Управление в технических системах», направленность (профиль) программы «Управление и информатика в технических системах».

**АННОТАЦИЯ
рабочей программы дисциплины**

«Динамика электромеханических систем»

Направление подготовки:

27.03.04 - Управление в технических системах

Направленность (профиль) программы:

«Управление и информатика в технических системах»

Оцениваемые компетенции (код, наименование)	Результаты освоения компетенции	Оценочные средства текущего контроля и промежуточной аттестации
ПК-2 - способностью проводить вычислительные эксперименты с использованием стандартных программных средств с целью получения математических моделей процессов и объектов автоматизации и управления	знать: - принципы регулирования и схемы управления электроприводов постоянного и переменного тока; уметь: - выполнять математическое моделирование систем управления электроприводов; владеть: - навыками проведения вычислительных экспериментов с использованием стандартных программных средств.	Текущий контроль: Компьютерное тестирование по темам 1-2 Лабораторные работы по темам 1-2 Промежуточная аттестация: Экзамен

Место дисциплины в структуре ОПОП ВО	Б1.В.ДВ.06.02 Дисциплина «Динамика электромеханических систем» является дисциплиной по выбору, входит в состав Блока 1 «Дисциплины (модули)» и относится к вариативной части ОПОП по направлению подготовки 27.03.04 - Управление в технических системах, направленность (профиль) программы – Управление и информатика в технических системах. Осваивается на 4 курсе в 7 семестре.
Общая трудоемкость дисциплины (в зачетных единицах и часах)	Зачетных единиц по учебному плану: 4 ЗЕ. Часов по учебному плану: 144 ч.
Виды учебной работы	Контактная работа обучающихся с преподавателем: - лекции 18 ч. ; - лабораторные занятия 18 ч. ; - КСР 2 ч. Самостоятельная работа 70 ч. Контроль (экзамен) – 36 ч.
Изучаемые темы (разделы)	Тема 1. Динамические режимы автоматизированных электроприводов постоянного тока. Тема 2. Динамические режимы автоматизированных электроприводов переменного тока.
Форма промежуточной аттестации	Экзамен в 7 семестре.



Приложение 2

УТВЕРЖДАЮ

И.о. ректора АГНИ

Иванов А.Ф.

2020 г.

ЛИСТ ВНЕСЕНИЯ ИЗМЕНЕНИЙ
к рабочей программе дисциплины Б1.В.ДВ.06.02
Динамика электромеханических систем

Направление подготовки: 27.03.04 – «Управление в технических системах»

Направленность (профиль) программы: Управление и информатика в технических системах

на 2020/2021 учебный год

В рабочую программу вносятся следующие изменения:

В п. 10 **Перечень программного обеспечения** внесены изменения следующего содержания:

№ п/п	Наименование программного обеспечения	Лицензия	Договор
11	Kaspersky Endpoint Security для бизнеса – Стандартный Russian Edition	№ 24C4191023143020830784	BP00347095-CT/582 от 10.10.2019г.
2	Электронно-библиотечная система IPRbooks		Лицензионный договор №494 от 01.10.2019г.

В п.9 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

Для изучения дисциплины также, используется система дистанционного обучения АГНИ «Цифровой университет» (СДО АГНИ), созданная на платформе MOODLE, которая позволяет организовать контактную работу обучающихся посредством сети «Интернет» в удаленном режиме доступа. При этом трудоемкость дисциплины и контактной работы, материалы, используемые для проведения занятий, соответствуют учебному плану, РПД и позволяют полностью освоить заданные компетенции. Вид и форма лекционного материала и материала для практических занятий определяется преподавателем и размещается в СДО АГНИ «Цифровой университет».

Изменения в рабочей программе рассмотрены и одобрены на заседании кафедры «Автоматизация и информационные технологии»

протокол № 9 от «29» 05 2020г.

И.о. заведующего обеспечивающей (выпускающей)
кафедрой автоматизации и
информационных технологий:

(подпись)

Р.Р. Ахметзянов
(И.О.Фамилия)