



|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| УП: 15.03.04\_21\_00.plx |  | стр. 4 |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
| **Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году** |
|  |  |  |  |
| Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена дляисполнения в 2022-2023 учебном году на заседании кафедры |
| **Автоматизация информационных и технологических процессов** |
|  |  |  |  |
|  | Протокол от \_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2022 г. № \_\_Зав. кафедрой \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
| **Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году** |
|  |  |  |  |
| Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена дляисполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры |
| **Автоматизация информационных и технологических процессов** |
|  |  |  |  |
|  | Протокол от \_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2023 г. № \_\_Зав. кафедрой \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
| **Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году** |
|  |  |  |  |
| Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена дляисполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры |
| **Автоматизация информационных и технологических процессов** |
|  |  |  |  |
|  | Протокол от \_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2024 г. № \_\_Зав. кафедрой \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
|  |
|  |  |  |  |
| **Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году** |
|  |  |  |  |
| Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена дляисполнения в 2025-2026 учебном году на заседании кафедры |
|  |  |  |  |
| **Автоматизация информационных и технологических процессов** |
|  |  |  |  |
|  | Протокол от \_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2025 г. № \_\_Зав. кафедрой \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| УП: 15.03.04\_21\_00.plx |  |  |  |  |  |  | стр. 5 |
| **1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)** |
| 1.1 | Цель преподавания дисциплины - сформировать у студентов знания о принципах построения, составе, назначении, характеристиках и особенностях применения электромеханических и мехатронных систем, автоматизированного электропривода, типовых производственных машин и механизмов, методики их выбора для построения автоматизированных и автоматических систем регулирования и управления. |
| 1.2 | Задачи изучения дисциплины - освоение студентами знаний о процессах происходящих в электромеханических и мехатронных системах электрических приводах, технологий выбора типа и структуры электропривода, приобретение навыков выполнения простейших расчётов по анализу движения электроприводов, определению их основных параметров и характеристик |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ** |
| Цикл (раздел) ОП: | Б1.В |
| **2.1** | **Требования к предварительной подготовке обучающегося:** |
| 2.1.1 | Электрические машины |
| **2.2** | **Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:** |
| 2.2.1 | Автоматизированные системы конструкторско-технологической подготовки |
| 2.2.2 | Подготовка к процедуре защиты и процедура защиты выпускной квалификационной работы |
| 2.2.3 | Преддипломная практика |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)** |
| **ПК-33: способностью участвовать в разработке новых автоматизированных и автоматических технологий производства продукции и их внедрении, оценке полученных результатов, подготовке технической документации по автоматизации производства и средств его оснащения** |
| **.** |
| **Знать** назначение электромеханических и мехатронных систем, механику электропривода, уравнения механического движения, расчетные схемы механической части электропривода, установившееся и неустановившееся механическое движение электропривода, анализ устойчивости движения, иметь понятие о способах регулирования переменных (координат) электропривода, схемы, статические характеристики, энергетические режимы и способы регулирования электроприводов с двигателями постоянного и переменного тока  |
| **Уметь** выбирать эффективные исполнительные механизмы и основные элементы электрических приводов, определять их основные параметры и характеристики, проводить лабораторные испытания электрических приводов  |
| **Владеть** навыками построения систем автоматизированного электропривода для автоматических систем.  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **В результате освоения дисциплины (модуля) обучающийся должен** |
| **3.1** | **Знать:** |
| 3.1.1 | назначение электромеханических и мехатронных систем, механику электропривода, уравнения механического движения, расчетные схемы механической части электропривода, установившееся и неустановившееся механическое движение электропривода, анализ устойчивости движения, иметь понятие о способах регулирования переменных (координат) электропривода, схемы, статические характеристики, энергетические режимы и способы регулирования электроприводов с двигателями постоянного и переменного тока |
| **3.2** | **Уметь:** |
| 3.2.1 | выбирать эффективные исполнительные механизмы и основные элементы электрических приводов, определять их основные параметры и характеристики, проводить лабораторные испытания электрических приводов |
| **3.3** | **Владеть:** |
| 3.3.1 | навыками построения систем автоматизированного электропривода для автоматических систем |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)** |
| **Код занятия** | **Наименование разделов и тем /вид занятия/** | **Семестр / Курс** | **Часов** | **Компетен-****ции** | **Литература** | **Форма контроля** |
|  | **Раздел 1. Общие вопросы электропривода** |  |  |  |  |  |
| 1.1 | Силовые элементы электроприводов и их характеристики/Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| УП: 15.03.04\_21\_00.plx |  |  |  |  |  |  | стр. 6 |
| 1.2 | Силовые элементы электроприводов и их характеристики/Лек/ | 6 | 2 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.3 | Силовые элементы электроприводов и их характеристики/Ср/ | 6 | 7 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.4 | Способы регулирования параметров силовых элементов электроприводов /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 1.5 | Способы регулирования параметров силовых элементов электроприводов /Лек/ | 6 | 1 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.6 | Состав и функции электропривода, координаты, механика электропривода. /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 1.7 | Состав и функции электропривода, координаты, механика электропривода. /Лек/ | 6 | 1 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.8 | Выбор оптимального передаточногочисла редуктора, статическая устойчивость электропривода./Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 1.9 | Выбор оптимального передаточногочисла редуктора, статическая устойчивость электропривода./Лек/ | 6 | 2 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.10 | Постоянные времени в переходных процессах электроприводов с двигателями постоянного и переменного токов. /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 1.11 | Постоянные времени в переходных процессах электроприводов с двигателями постоянного и переменного токов. /Лек/ | 6 | 2 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.12 | Выбор приводных электродвигателей, метод эквивалентного момента. /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 1.13 | Выбор приводных электродвигателей, метод эквивалентного момента. /Лек/ | 6 | 2 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 1.14 | Выбор приводных электродвигателей, метод эквивалентного момента. /Ср/ | 6 | 3 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
|  | **Раздел 2. Электропривод постоянного тока** |  |  |  |  |  |
| 2.1 | Двигатели постоянного тока /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 2.2 | Двигатели постоянного тока /Лек/ | 6 | 4 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 2.3 | Двигатели постоянного тока /Ср/ | 6 | 10 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 2.4 | Двигатели постоянного тока /Лаб/ | 6 | 4 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 2.5 | Электропривод постоянного тока /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 2.6 | Электропривод постоянного тока /Лек/ | 6 | 7 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 2.7 | Электропривод постоянного тока /Лаб/ | 6 | 2 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 2.8 | Электропривод постоянного тока /Ср/ | 6 | 1 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
|  | **Раздел 3. Электропривод переменного тока** |  |  |  |  |  |
| 3.1 | Трехфазные, двухфазные и однофазные асинхронные двигатели /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 3.2 | Трехфазные, двухфазные и однофазные асинхронные двигатели /Лек/ | 6 | 4 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.3 | Трехфазные, двухфазные и однофазные асинхронные двигатели /Ср/ | 6 | 8 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.4 | Электропривод переменного тока, частотнорегулируемый электропривод /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 3.5 | Электропривод переменного тока, частотнорегулируемый электропривод /Лек/ | 6 | 4 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| УП: 15.03.04\_21\_00.plx |  |  |  |  |  |  |  | стр. 7 |
| 3.6 | Электропривод переменного тока, частотнорегулируемый электропривод /Лаб/ | 6 | 10 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.7 | Электропривод переменного тока, частотнорегулируемый электропривод /Ср/ | 6 | 1 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.8 | Специальные виды электрических приводов переменного тока /Тема/ | 6 | 0 |  |  |  |
| 3.9 | Специальные виды электрических приводов переменного тока /Лек/ | 6 | 3 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.10 | Специальные виды электрических приводов переменного тока /Ср/ | 6 | 1 | ПК-33 | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.11 | /ИКР/ | 6 | 0,35 |  | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.12 | /Кнс/ | 6 | 2 |  | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
| 3.13 | /Экзамен/ | 6 | 26,65 |  | Л1.1Л2.1Э1 Э2 |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)** |
|  |
| Оценочные материалы приведены в приложении к рабочей программе дисциплины «Электромеханические и мехатронные системы» |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)** |
| **6.1. Рекомендуемая литература** |
| **6.1.1. Основная литература** |
| № | Авторы, составители | Заглавие | Издательство, год | Количество/название ЭБС |
| Л1.1 | Тюков В. А. | Электромеханические системы : учебное пособие | Новосибирск: Новосибирски й государственн ый технический университет, 2015, 92 с. | 978-5-7782- 2756-9, http://www.ipr bookshop.ru/9 1592.html |
| **6.1.2. Дополнительная литература** |
| № | Авторы, составители | Заглавие | Издательство, год | Количество/название ЭБС |
| Л2.1 | Мещеряков В. Н. | Электрический привод. Часть 1. Электромеханические системы : учебное пособие | Липецк: Липецкий государственн ый технический университет, ЭБС АСВ, 2014, 123 с. | 978-5-88247- 667-9, http://www.ipr bookshop.ru/5 5669.html |
| **6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"** |
| Э1 | Электронно-библиотечная система «Лань», режим доступа – с любого компьютера РГРТУ без пароля |
| Э2 | Электронно-библиотечная система «IPRbooks», режим доступа – с любого компьютера РГРТУ без пароля, из сети интернет по паролю |
| **6.3 Перечень программного обеспечения и информационных справочных систем****6.3.1 Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства** |
| **Наименование** | **Описание** |
| Операционная система Windows | Коммерческая лицензия |
| Kaspersky Endpoint Security | Коммерческая лицензия |
| Adobe Acrobat Reader | Свободное ПО |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| УП: 15.03.04\_21\_00.plx |  | стр. 8 |
| OpenOffice | Свободное ПО |
| Chrome | Свободное ПО |
| **6.3.2 Перечень информационных справочных систем** |
| 6.3.2.1 | Система КонсультантПлюс http://www.consultant.ru |
| 6.3.2.2 | Информационно-правовой портал ГАРАНТ.РУ http://www.garant.ru |
|  |  |  |  |  |
| **7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)** |
| 1 | 117 учебно-административный корпус. Учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации Всего 28 мест (без учёта места преподавателя и работников). 14 компьютеров (без учёта компьютера преподавателя и работников), из них: 2 компьютера FORMOZA на базе Core2 - 6700 6 компьютеров PERSONAL 4 компьютеров Intel Core i-3 1 компьютер Celeron 1 компьютер Pentium 4 с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ. 1 мультимедиа проектор NEC - NP 200 A, 1 экран. Посадочные места: студенты - 14 столов + 28 стульев. |
| 2 | 117а учебно-административный корпус. Учебная аудитория для проведения занятий лекционного и семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации Всего 50 место (без учёта места преподавателя). 1 мультимедиа проектор BenQ 721, 1 документ-камера Aver Visio 330, 1 экран, 1 компьютер FORMOZA на базе Core2 - 6700 с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ. Посадочные места: студенты - 25 столов + 50 стульев. преподаватель - 1 стол + 1 стул. 1 доска аудиторная. |
|  |  |  |  |  |
| **8. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)** |
| Методическое обеспечение дисциплины приведено в приложении к рабочей программе дисциплины «Электромеханические и мехатронные системы» |