

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Котова Лариса Анатольевна
Должность: Директор филиала
Дата подписания: 08.09.2023 10:31:41
Уникальный программный ключ:
10730ffe6b1ed036b744b6a9d97700b86e5c04a7

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования
«Национальный исследовательский технологический университет «МИСиС»
Новотроицкий филиал

Аннотация рабочей программы дисциплины

ДИСЦИПЛИНЫ ПО ВЫБОРУ Б1.В.ДВ.5

Электропривод и автоматизация металлургического оборудования

Закреплена за подразделением Кафедра электроэнергетики и электротехники (Новотроицкий филиал)

Направление подготовки 15.03.02 Технологические машины и оборудование

Профиль

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **заочная**

Общая трудоемкость **5 ЗЕТ**

Часов по учебному плану	180	Формы контроля на курсах: экзамен 4
в том числе:		
аудиторные занятия	24	
самостоятельная работа	147	
часов на контроль	9	

Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	4		Итого	
	уп	рп		
Лекции	12	12	12	12
Лабораторные	6	6	6	6
Практические	6	6	6	6
Итого ауд.	24	24	24	24
Контактная работа	24	24	24	24
Сам. работа	147	147	147	147
Часы на контроль	9	9	9	9
Итого	180	180	180	180

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ

1.1	Цель дисциплины формирование широкого представления об использовании автоматизированного электропривода и систем автоматики в современном металлургическом производстве.
1.2	Задачи дисциплины заключаются в том, научить обучающихся ориентироваться в схемных решениях, свойствах и характеристиках электроприводов и систем автоматики, а также осуществлять эксплуатацию автоматизированных электроприводов и систем автоматики.

2. МЕСТО В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Блок ОП:		Б1.В.ДВ.05
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:	
2.1.1	Детали машин	
2.1.2	Математическая теория надежности	
2.1.3	Основы технологии машиностроения	
2.1.4	Техническая механика	
2.1.5	Электротехника	
2.2	Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:	
2.2.1	Государственная итоговая аттестация	
2.2.2	Дисциплины по выбору Б1.В.ДВ.2	
2.2.3	Дисциплины по выбору Б1.В.ДВ.3	
2.2.4	Дисциплины по выбору Б1.В.ДВ.4	
2.2.5	Дисциплины по выбору Б1.В.ДВ.5	
2.2.6	Дисциплины по выбору Б1.В.ДВ.7	
2.2.7	Гидравлический привод и средства автоматизации металлургических машин	
2.2.8	Гидроприводы в металлургическом производстве	
2.2.9	Конструирование машин и оборудования	
2.2.10	Основы проектирования	

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ

ПСК-3: Способность анализировать, разрабатывать и совершенствовать электропривод и средства автоматизации металлургических машин и оборудования	
Знать:	
ПСК-3-31 методы анализа и пути совершенствования электрического привода	
ПК-2.1: Способность принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования	
Знать:	
ПК-2.1-31 теорию электропривода и систем автоматического управления применительно к металлургическим машинам	
ПСК-3: Способность анализировать, разрабатывать и совершенствовать электропривод и средства автоматизации металлургических машин и оборудования	
Уметь:	
ПСК-3-У1 адаптировать методики разработки электромеханических систем применительно к металлургическим машинам	
ПК-2.1: Способность принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования	
Уметь:	
ПК-2.1-У1 применять, эксплуатировать и производить выбор электродвигателей, системы управления электроприводами	
ПСК-3: Способность анализировать, разрабатывать и совершенствовать электропривод и средства автоматизации металлургических машин и оборудования	
Владеть:	
ПСК-3-В1 опытом разработки совершенных электроприводов и систем автоматики	

ПК-2.1: Способность принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования

Владеть:

ПК-2.1-В1 принятием решений в выборе электроприводов и систем автоматизации для металлургического оборудования

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Формируемые индикаторы компетенций	Литература и эл. ресурсы	Примечание	КМ	Выполняемые работы
	Раздел 1. Механика электропривода							
1.1	Введение. Электропривод как электромеханическая система. Классификация электроприводов. Современные тенденции в электроприводе. /Лек/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
1.2	Основное уравнение движения электропривода. Приведение моментов, сил, моментов инерции к одной оси вращения. Механические характеристики электродвигателей и нагрузки. Механические переходные процессы в электроприводе. Электромеханическая постоянная времени. Приведение моментов и сил к одной оси вращения. Расчет статических моментов нагрузки. Расчет кинематических схем электропривода. Расчет механических переходных процессов в электроприводе. Изучение основных законов механики, применяющихся в электроприводе. /Ср/	4	16	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
	Раздел 2. Электропривод постоянного и переменного тока							
2.1	Основные характеристики и режимы работы двигателя постоянного тока (ДПТ) с независимым (параллельным) возбуждением. Способы регулирования скорости ДПТ с независимым возбуждением. Способы пуска и торможения ДПТ с независимым возбуждением. Основные характеристики и режимы работы асинхронных двигателей. Способы регулирования скорости асинхронных двигателей. /Лек/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1

2.2	Расчет механических характеристик и механических переходных процессов в разомкнутых электроприводах переменного тока. /Пр/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.3	Исследование электроприводов постоянного и переменного тока /Лаб/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.4	Расчет механических переходных процессов при пуске, торможении и регулировании скорости в разомкнутом электроприводе с ДПТ. Способы пуска и торможения асинхронных двигателей. Устройство, принцип действия, основные характеристики и способы регулирования скорости синхронного двигателя. Энергетические характеристики. Изучение характеристик электропривода постоянного тока. Изучение характеристик электропривода переменного тока. /Ср/	4	33	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
	Раздел 3. Энергетика электроприводов							
3.1	Нагревание и охлаждение двигателей. Постоянная времени нагрева. Стандартные режимы работы электропривода. Выбор мощности электродвигателя. Предварительный выбор мощности. /Лек/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
3.2	Проверка двигателей по нагреву. Метод эквивалентных потерь, эквивалентного тока, эквивалентного момента и эквивалентной мощности электродвигателя. Статические и динамические нагрузки. Расчет нагрузочных диаграмм электропривода. Выбор мощности двигателя. Расчетно-графическая работа "Выбор мощности и типа электродвигателя для электропривода металлургических агрегатов" /Ср/	4	36	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
	Раздел 4. Основы электроавтоматики							

4.1	Структурная схема системы автоматического управления. Понятие об обратной связи Классификация систем автоматического управления Датчики систем автоматики. Классификация датчиков. Оптические датчики: принципы действия, конструкция, область применения. /Лек/	4	2	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1
4.2	Использование датчиков в металлургии. Усилители устройств автоматики. Электромагнитное реле: виды, назначение, принцип действия Операционный усилитель: принцип действия, таблица истинности.Бесконтактные устройства автоматики. Понятие о программируемых контроллерах. Усилители на транзисторах: схемы включения, параметры, область использования. /Ср/	4	22	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1
Раздел 5. Электроавтоматика металлургического оборудования								
5.1	Автоматизация работы дуговой сталеплавильной печи. Автоматический контроль параметров ДСП. Система контроля перемещения горячего слитка в МНЛЗ. Автоматизация прокатного производства. Автоматизация станов горячей и холодной прокатки. /Лек/	4	4	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1
5.2	Изучение схем автоматизации металлургических процессов. /Пр/	4	4	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1
5.3	Исследование систем автоматики металлургического производства /Лаб/	4	4	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1

5.4	Математические модели АСУ ТП. Автоматизация окускования руд. Автоматизация агломерационного производства. Автоматизация машин непрерывного транспорта. Автоматизация конвейеров. Принципы и метода автоматизации доменного процесса. Автоматизация механизмов доменной печи. Автоматизаций конверторов. Автоматизация механизма качания кристаллизатора. Принципы автоматизации машин непрерывного литья заготовок. /Ср/	4	40	ПК-2.1-31 ПК-2.1-У1 ПК-2.1-В1 ПСК-3-31 ПСК-3-У1 ПСК-3-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1
-----	--	---	----	--	--	--	-----	----