

Документ подписан простой электронной подписью  
Информация о владельце:  
ФИО: Котова Лариса Анатольевна  
Должность: Директор филиала  
Дата подписания: 15.06.2023 15:27:33  
Уникальный программный ключ:  
10730ffe6b1ed036b744b6e9d97700b86e5c04a7

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

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

## Рабочая программа дисциплины (модуля)

# Электрооборудование и электроавтоматика машиностроительных заводов

Закреплена за подразделением Кафедра электроэнергетики и электротехники (Новотроицкий филиал)

Направление подготовки 15.03.02 Технологические машины и оборудование

Профиль Машины и технологии обработки металлов давлением

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **5 ЗЕТ**

Часов по учебному плану	180	Формы контроля в семестрах:
в том числе:		экзамен 7
аудиторные занятия	68	
самостоятельная работа	76	
часов на контроль	36	

### Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	7 (4.1)		Итого	
	УП	РП		
Неделя	18			
Вид занятий	УП	РП	УП	РП
Лекции	34	34	34	34
Лабораторные	17	17	17	17
Практические	17	17	17	17
В том числе инт.	23		23	
Итого ауд.	68	68	68	68
Контактная работа	68	68	68	68
Сам. работа	76	76	76	76
Часы на контроль	36	36	36	36
Итого	180	180	180	180

Программу составил(и):

*к.п.н., зав.каф., Мажирин Р.Е.*

Рабочая программа

**Электрооборудование и электроавтоматика машиностроительных заводов**

Разработана в соответствии с ОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования - бакалавриат по направлению подготовки 15.03.02 Технологические машины и оборудование (приказ Минобрнауки России от 25.11.2021 г. № 465о.в.)

Составлена на основании учебного плана:

15.03.02 Технологические машины и оборудование, 15.03.02\_23\_Технологич. машины и оборудование\_МиТОМД.rlx  
Машины и технологии обработки металлов давлением, утвержденного Ученым советом ФГАОУ ВО НИТУ "МИСиС" в составе соответствующей ОПОП ВО 30.11.2021, протокол № 41

Утверждена в составе ОПОП ВО:

15.03.02 Технологические машины и оборудование, Машины и технологии обработки металлов давлением, утвержденной Ученым советом ФГАОУ ВО НИТУ "МИСиС" 30.11.2021, протокол № 41

Рабочая программа одобрена на заседании

**Кафедра электроэнергетики и электротехники (Новотроицкий филиал)**

Протокол от 07.03.2023 г., №3

Руководитель подразделения доцент, к.п.н. Мажирин Р.Е.

**1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ**

1.1	Цель дисциплины формирование широкого представления об использовании ав-томатизированного 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.04
<b>2.1</b>	<b>Требования к предварительной подготовке обучающегося:</b>	
2.1.1	Деформационные методы наноструктурирования металлов	
2.1.2	Моделирование процессов ОМД с использованием современных программных продуктов	
2.1.3	Производственная практика	
2.1.4	Детали машин	
2.1.5	Компьютерная графика	
2.1.6	Основы технологии машиностроения	
2.1.7	Экономика	
2.1.8	Сопrotивление материалов	
2.1.9	Теория вероятностей и математическая статистика	
2.1.10	Теория механизмов и машин	
2.1.11	Теплотехника	
2.1.12	Технология конструкционных материалов	
2.1.13	Учебная практика	
2.1.14	Математика	
2.1.15	Материаловедение	
2.1.16	Механика жидкости и газа	
2.1.17	Теоретическая механика	
2.1.18	Физика	
2.1.19	Химия	
2.1.20	Аналитическая геометрия и векторная алгебра	
<b>2.2</b>	<b>Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:</b>	
2.2.1	История металлургической отрасли	
2.2.2	Контроль и системы управления технологическими процессами ОМД	
2.2.3	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 2)	
2.2.4	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы	
2.2.5	Преддипломная практика	
2.2.6	Современное оборудование цехов ОМД	
2.2.7	Цифровые двойники в ОМД	

**3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ****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
	<b>Раздел 1. Механика электропривода</b>							
1.1	Введение. Электропривод как электромеханическая система. Классификация электроприводов. Современные тенденции в электроприводе. /Лек/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.6Л3.1 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. /Лек/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
1.3	Приведение моментов и сил к одной оси вращения. Расчет статических моментов нагрузки. Расчет кинематических схем электропривода. Расчет механических переходных процессов в электроприводе. /Пр/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
1.4	Изучение основных законов механики, применяющихся в электроприводе. /Ср/	7	8		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
	<b>Раздел 2. Электропривод постоянного и переменного тока</b>							
2.1	Устройство, 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. Энергетические характеристики. /Лек/	7	4		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.2	Устройство, основные характеристики и режимы работы асинхронных двигателей с короткозамкнутым и фазным ротором. Способы регулирования скорости асинхронных двигателей. Способы пуска и торможения асинхронных двигателей. Энергетические характеристики. Устройство, принцип действия, основные характеристики и способы регулирования скорости синхронного двигателя. /Лек/	7	4		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		КМ1	Р1

2.3	Расчет механических переходных процессов при пуске, торможении и регулировании скорости в разомкнутом электроприводе с ДПТ. /Пр/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.4	Расчет механических характеристик и механических переходных процессов в разомкнутых электроприводах переменного тока. /Пр/	7	4		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.5	Исследование электроприводов постоянного и переменного тока /Лаб/	7	6		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
2.6	Изучение характеристик электропривода постоянного тока. Изучение характеристик электропривода переменного тока. /Ср/	7	18		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
<b>Раздел 3. Энергетика электроприводов</b>								
3.1	Нагревание и охлаждение двигателей. Постоянная времени нагрева. Стандартные режимы работы электропривода. Выбор мощности электродвигателя. Предварительный выбор мощности. /Лек/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
3.2	Проверка двигателей по нагреву. Метод эквивалентных потерь, эквивалентного тока, эквивалентного момента и эквивалентной мощности. /Лек/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
3.3	Расчет нагрузочных диаграмм электропривода. Выбор мощности двигателя. /Пр/	7	2		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
3.4	Исследование энергетических характеристик электроприводов /Лаб/	7	4		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Л3.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
3.5	Изучение методов выбора мощности электродвигателя. Статические и динамические нагрузки. Расчетно-графическая работа "Выбор мощности и типа электродвигателя для электропривода металлургических агрегатов". /Ср/	7	18		Л1.1 Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э1 Э2		КМ1	Р1
<b>Раздел 4. Основы электроавтоматики</b>								

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/	7	4		Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.5 Э1 Э2		КМ1	Р1
4.2	Усилители устройств автоматики. Электромагнитное реле: виды, назначение, принцип действия Операционный усилитель: принцип действия, таблица истинности.Бесконтактные устройства автоматики. Понятие о программируемых контроллерах. /Лек/	7	4		Л1.2Л2.1 Л2.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
4.3	Составление таблиц истинности операционного усилителя. Изучение схем с программируемыми контроллерами. /Пр/	7	2		Л1.2Л2.1 Л2.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
4.4	Исследование датчиков и усилителей. /Лаб/	7	4		Л1.2Л2.1 Л2.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
4.5	Использование датчиков на машиностроительных заводах. Усилители на транзисторах: схемы включения, параметры, область использования. /Ср/	7	12		Л1.2Л2.1 Л2.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
	<b>Раздел 5. Электроавтоматика машиностроительных заводов</b>							
5.1	Автоматизация металлорежущего производства. Автоматизация металлорежущих станков. Автоматизация машин непрерывного транспорта. Автоматизация конвейеров. /Лек/	7	10		Л1.2Л2.1 Л2.2 Э1 Э2		КМ1	Р1
5.2	Изучение схем автоматизации металлорежущих станков. /Пр/	7	5		Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.5 Э1 Э2		КМ1	Р1
5.3	Исследование систем автоматики металлорежущих станков. /Лаб/	7	3		Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.5 Э1 Э2		КМ1	Р1
5.4	Математические модели АСУ ТП процессов резания. АСУ конвейеров. /Ср/	7	20		Л1.2Л2.1 Л2.2 Л2.5 Э1 Э2		КМ1	Р1

**5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ МАТЕРИАЛОВ**

**5.1. Контрольные мероприятия (контрольная работа, тест, коллоквиум, экзамен и т.п), вопросы для самостоятельной подготовки**

Код КМ	Контрольное мероприятие	Проверяемые индикаторы компетенций	Вопросы для подготовки
КМ1	Экзамен		<p>Вопросы к экзамену</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Структурная схема электропривода, классификация электроприводов.</li> <li>2. Основное уравнение движения электропривода.</li> <li>3. Основные типы нагрузок электропривода.</li> <li>4. Приведение моментов и моментов инерции.</li> <li>5. Механические переходные процессы в электроприводе</li> <li>6. Механическая характеристика и способы регулирования скорости двигателя постоянного тока.</li> <li>7. Принцип действия и механическая характеристика асинхронного двигателя.</li> <li>8. Способы пуска асинхронного двигателя с короткозамкнутым и фазным ротором.</li> <li>9. Способы регулирования скорости асинхронного двигателя.</li> <li>10. Устройство, принцип действия, способы пуска, торможения и регулирования скорости синхронного двигателя.</li> <li>11. Номинальные режимы работы электропривода.</li> <li>12. Последовательность выбора мощности электродвигателя. Предварительный выбор мощности, проверка двигателя по нагреву, проверка двигателя по перегрузочной способности.</li> <li>13. Структурная схема системы автоматического управления. Понятие об обратной связи</li> <li>14. Классификация систем автоматического управления</li> <li>15. Датчики систем автоматики. Классификация датчиков</li> <li>16. Оптические датчики: принципы действия, конструкция, область применения</li> <li>17. Усилители устройств автоматики. Усилители на транзисторах: схемы включения, параметры, область использования.</li> <li>18. Электромагнитное реле: виды, назначение, принцип действия.</li> <li>19. Операционный усилитель: принцип действия, таблица истинности.</li> <li>20. Бесконтактные устройства автоматики.</li> <li>21. Понятие о программируемых контроллерах.</li> <li>22. Автоматизация машин непрерывного транспорта.</li> <li>23. Автоматизация конвейеров.</li> <li>24. Принципы автоматизации металлорежущих станков.</li> <li>25. Автоматизация металлорежущих станков.</li> <li>26. Системы управления станками ПУ.</li> </ol>

**5.2. Перечень работ, выполняемых по дисциплине (Курсовая работа, Курсовой проект, РГР, Реферат, ЛР, ПР и т.п.)**

Код работы	Название работы	Проверяемые индикаторы компетенций	Содержание работы
------------	-----------------	------------------------------------	-------------------

P1	РГР		<p>По дисциплине выполняется расчетно-графическое задание. РГР содержит:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Предварительный выбор двигателя по нагрузочной диаграмме механизма</li> <li>2) Проверка предварительно выбранного двигателя по нагреву</li> <li>3) Проверка выбранного двигателя по перегрузочной способности</li> <li>4) Выбор и обоснование структурной схемы системы управления электроприводом</li> <li>5) Разработать схему системы автоматики</li> </ol> <p>Текущий контроль за выполнением РГР осуществляется преподавателем путем проверки разделов в соответствии с планом выполнения.</p> <p>Контрольные вопросы к защите РГР</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Классификация электроприводов.</li> <li>2) Основное уравнение движения электропривода.</li> <li>3) Приведение моментов, сил и моментов инерции к одной оси вращения.</li> <li>4) Нагрузочные диаграммы электропривода.</li> <li>5) Нагрев электродвигателей.</li> <li>6) Номинальные режимы работы электродвигателей.</li> <li>7) Выбор мощности электродвигателя.</li> <li>8) Принципы работы устройств автоматики.</li> </ol>
----	-----	--	--

**5.3. Оценочные материалы, используемые для экзамена (описание билетов, тестов и т.п.)**

Электрическим электроприводом называется:

- o электромеханическая система, управление которой осуществляется с применением микропроцессорной техники
- o любая система, преобразующая электроэнергию в механическую энергию
- o техническая система, предназначенная для приведения в движение рабочих органов машин и управления технологическими процессами и состоящая из передаточного, двигательного, преобразовательного, управляющего и информационного устройств
- o техническая система, преобразующая электроэнергию в какой-либо другой вид энергии
- o техническая система, в состав которой входит хотя бы один электродвигатель

В каком ответе правильно указаны устройства, входящие в состав электропривода?

- o электродвигательное устройство и рабочий механизм
- o электродвигательное устройство, рабочий механизм, управляющее устройство
- o преобразующее устройство, электродвигательное устройство
- o преобразующее устройство, электродвигательное устройство, передаточное устройство, рабочий механизм

Система автоматического контроля состоит из...

- o объекта контроля, чувствительного элемента, линий связи, измерительного устройства
- o объекта контроля, чувствительного элемента, измерительного устройства
- o чувствительного элемента, линий связи, измерительного устройства
- o чувствительного элемента, линий связи
- o объекта контроля, линий связи, измерительного устройства

Измерить – это значит...

- o получить результат
- o сравнить полученную величину с заданной
- o создать дистанционную систему
- o сравнить несколько величин
- o определить текущий параметр

Первичный преобразователь предназначен для...

- o установки на щите
- o преобразования сигнала в единицу измерения
- o преобразования измеряемой величины в определенный сигнал
- o суммирования величин
- o извлечения квадратного корня

В основном уравнении движения электропривода величина это:

- o момент инерции
- o электромагнитный момент
- o упругий момент
- o динамический момент
- o статический момент



Если соотношение электромагнитного момента двигателя и момента статического сопротивления  $M_d > M_c$ , то:

- электродвигатель тормозится
- электродвигатель неподвижен
- электродвигатель вращается с постоянной частотой вращения
- электродвигатель разгоняется
- электродвигатель втягивается в синхронизм

Механическая мощность электропривода определяется как:

- произведение частоты вращения на магнитный поток двигателя
- произведение электромагнитного момента на частоту вращения двигателя
- произведение напряжения сети на частоту вращения двигателя
- произведение электромагнитного момента на ток главной цепи двигателя
- произведение напряжения сети на ток главной цепи двигателя

Какой физический закон лежит в основе принципа действия двигателя постоянного тока?

- закон Ома
- закон Кирхгофа
- закон электромагнитной индукции
- закон Джоуля-Ленца
- закон электромагнитных сил

Как повысить частоту вращения двигателя постоянного тока с независимым возбуждением при неизменной нагрузке на валу?

- ввести реостат в цепь обмотки якоря
- увеличить сопротивление реостата в цепи обмотки возбуждения
- понизить подведенное напряжение
- уменьшить сопротивление реостата в цепи обмотки возбуждения

Каким образом получена искусственная динамическая характеристика двигателя постоянного тока независимого возбуждения?

- уменьшением магнитного потока
- увеличением сопротивления цепи якоря
- уменьшением напряжения на якоре

Какие значения скольжения соответствуют режиму холостого хода асинхронного двигателя?

- $40 \div 70 \%$
- $20 \div 40 \%$
- $2 \div 5 \%$
- $0,2 \div 0,7 \%$

В каких пределах изменяется скольжение ротора асинхронной машины в режиме двигателя?

- от 1 до 0
- от 1 до  $\infty$
- от -1 до 0
- от  $-\infty$  до 1

Частота вращения магнитного поля асинхронного двигателя  $n_1=1000$  об/мин. Частота вращения ротора  $n_2=975$  об/мин.

Определить скольжение.

- $s=0,03$ .
- $s=0,3$ .
- Для решения задачи недостаточно данных.

Для асинхронного двигателя, включенного в промышленную сеть и имеющего одну пару полюсов, номинальное скольжение  $s_{ном}=0,1$ . Определить номинальную частоту вращения.

- $n_{ном}=2000$  об/мин
- $n_{ном}=2700$  об/мин
- $n_{ном}=3000$  об/мин
- $n_{ном}=2500$  об/мин

Указать номинальную частоту вращения асинхронного двигателя, имеющего две пары полюсов, включенного в промышленную сеть.

- 3000 об/мин
- 2850 об/мин
- 1500 об/мин

1460 об/мин

От чего не зависит величина вращающего момента асинхронного двигателя?

- от величины магнитного поля
- от величины тока ротора
- от сдвига по фазе между ЭДС и током ротора
- от частоты вращения магнитного поля

При реостатном пуске асинхронного двигателя пусковой момент:

- уменьшается
- стремится к нулю
- возрастает
- остается без изменения
- меняется мало

Почему пусковой момент асинхронного двигателя при введении реостата в фазный ротор увеличивается?

- увеличивается индуктивное сопротивление ротора
- увеличивается активное сопротивление ротора
- увеличивается активная составляющая роторного тока
- уменьшается роторный ток

С какой целью на роторе синхронного двигателя иногда размещают дополнительную короткозамкнутую обмотку?

- для увеличения вращающего момента
- для запуска двигателя
- для регулирования скорости вращения.

Регулирование скорости АД изменением числа полюсов используется

- только для двигателей с фазным ротором
- только для двигателей с короткозамкнутым ротором
- и для двигателей с фазным ротором, и с короткозамкнутым ротором

Как изменится синхронная скорость асинхронного двигателя, если увеличить число пар полюсов в 2 раза?

- увеличится в 2 раза
- увеличится  $\sqrt{2}$  раза
- уменьшится в 2 раза
- уменьшится в  $\sqrt{3}$  раза
- увеличится в  $\sqrt{3}$  раза

Как изменится скорость вращения поля статора асинхронного двигателя, если питающее напряжение уменьшится в 2 раза:

- увеличится
- уменьшится
- не изменится
- возрастет до бесконечности
- уменьшится в 2 раза.

Какой вид потерь двигателя постоянного тока определяется по формуле  $P_v = I_a^2 \cdot R_a$ ?

- тепловые потери
- нет правильного ответа
- потери в стали
- механические потери
- переменные потери

На сколько изменится максимальный предельный ток двигателя постоянного тока независимого возбуждения, если поток двигателя ослабить в два раза?

- нет правильного ответа
- не изменится
- увеличится в два раза
- уменьшится в два раз
- уменьшится в 1.5 раза

Два источника имеют одинаковые ЭДС и токи, но различные внутренние сопротивления. Какой из источников имеет больший КПД?

- КПД у источников равны
- источник с меньшим внутренним сопротивлением
- источник с большим внутренним сопротивлением.

От каких факторов зависит температура нагрева двигателя?

- от мощности на валу двигателя

- от КПД двигателя
- от температуры окружающей среды
- от всех трех факторов

Чему равен КПД асинхронного двигателя, работающего в режиме холостого хода?

- 0 %
- 90 %.
- 100 %
- Для ответа на вопрос недостаточно данных.

Чему равен КПД асинхронного двигателя, работающего в режиме короткого замыкания хода?

- 100 %
- 0 %
- 90 %.
- Для ответа на вопрос недостаточно данных.

Трехфазный асинхронный двигатель мощностью 1 кВт включен в однофазную сеть. Какую полезную мощность на валу можно получить от этого двигателя?

- не более 200 Вт
- не более 700 Вт
- не менее 1 кВт

Потери энергии двигателя при пуске под нагрузкой

- уменьшаются
- возрастают
- не изменяются
- зависят от условий пуска

По режиму работы электропривода делят на следующие режимы работы:

- продолжительный
- кратковременный
- повторно-кратковременный
- все вышеперечисленные

Какой из режимов работы характеризуется продолжительностью нагрузки?

- нет правильного ответа
- длительный
- кратковременный
- повторно-кратковременный режим работы с частыми пусками и электрическим торможением.
- перемежающийся (чередующийся) номинальный режим

Укажите какое значение продолжительности включения не соответствует ГОСТу

- 15 %
- 25 %
- 30 %
- 40 %
- 60 %

От каких величин не зависят потери энергии при пуске асинхронного двигателя?

- от КПД
- от критического момента двигателя
- от времени пуска
- от запасов кинетической энергии

Система управления – это...

- система оповещения персонала
- система противопожарной защиты
- система противоаварийной защиты
- совокупность технологических параметров и значений
- совокупность персонала и автоматических устройств, связанных общей задачей управления.

**5.4. Методика оценки освоения дисциплины (модуля, практики. НИР)**

Критерии оценивания ответа на экзамене

Оценка «отлично» выставляется, когда обучающийся демонстрирует системные теоретические знания, владеет терминологией, делает аргументированные выводы и обобщения, приводит примеры, показывает свободное владение монологической речью и способность быстро реагировать на уточняющие вопросы.

Оценка «хорошо» выставляется, когда обучающийся демонстрирует прочные теоретические знания, владеет терминологией, делает аргументированные выводы и обобщения, приводит примеры, но при этом делает несущественные ошибки, которые быстро исправляет самостоятельно или при незначительной коррекции преподавателем.

Оценка «удовлетворительно» выставляется, когда обучающийся неглубокие теоретические знания, проявляет слабо сформированные навыки анализа явлений и процессов, недостаточное умение делать аргументированные выводы и приводить примеры, показывает не достаточно свободное владение терминологией, логичностью и последовательностью изложения, делает ошибки, которые может исправить только при коррекции преподавателем.

Оценка «неудовлетворительно» выставляется, когда обучающийся демонстрирует незнание теоретических основ предмета, не умеет делать аргументированные выводы и приводить примеры, не владеет терминологией, проявляет отсутствие логичности и последовательностью изложения, делает ошибки, которые не может исправить даже при коррекции преподавателем.

Прохождение контрольного мероприятия по сдаче экзамена считается выполненным успешно, если при его оценивании получена оценка не ниже «удовлетворительно».

**6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ****6.1. Рекомендуемая литература****6.1.1. Основная литература**

	Авторы, составители	Заглавие	Библиотека	Издательство, год, эл. адрес
Л1.1	Онищенко Г.Б.	Электрический привод: учебник		Москва: ИЦ «Академия», 2008,
Л1.2	Сеньков А.Г.	Электропривод и электроавтоматика: учебное пособие		Минск : РИПО, 2020, <a href="https://biblioclub.ru/index.php?page=book&amp;id=599799">https://biblioclub.ru/index.php?page=book&amp;id=599799</a>

**6.1.2. Дополнительная литература**

	Авторы, составители	Заглавие	Библиотека	Издательство, год, эл. адрес
Л2.1	Радионов А.А.	Электрооборудование и электроавтоматика: учебное пособие		Магнитогорск: МГТУ им. Носова, 2011,
Л2.2	Кисаримов Р.А.	Электропривод: справочник		Москва: ИП "РадиоСофт", 2011,
Л2.3	Москаленко В.В.	Электрический привод: учебник		Москва: Высшая школа, 1991,
Л2.4	Хошмухамедов И.М.	Расчет и выбор электрических двигателей металлорежущих станков: учебное пособие		Москва, 2009, <a href="http://biblioclub.ru/index.php?page=book&amp;id=229196">http://biblioclub.ru/index.php?page=book&amp;id=229196</a>
Л2.5	Макаров В. Г.	Проектирование цифровой системы управления автоматической линии станков: учебное пособие		Казань : Казанский научно-исследовательский технологический университет (КНИТУ), 2014 г., <a href="https://biblioclub.ru/index.php?page=book_red&amp;id=428036">https://biblioclub.ru/index.php?page=book_red&amp;id=428036</a>
Л2.6	Бабёр А. И.	Основы автоматика: учебное пособие		Минск : РИПО, 2022 г., <a href="https://biblioclub.ru/index.php?page=book_red&amp;id=697641">https://biblioclub.ru/index.php?page=book_red&amp;id=697641</a>

**6.1.3. Методические разработки**

	Авторы, составители	Заглавие	Библиотека	Издательство, год, эл. адрес
Л3.1	Басков С.Н.	Выбор мощности и типа электродвигателя для электропривода металлургических агрегатов: учебное пособие		Новотроицк: НФ НИТУ МИСиС, 2003, <a href="http://elibrary.misis.ru">http://elibrary.misis.ru</a> ; <a href="http://www.nf.misis.ru">www.nf.misis.ru</a>
Л3.2	Сенигов П.Н., Карпеш М.А.	Электрический привод: лабораторный практикум		Челябинск: ООО «Учебная техника», 2005, <a href="https://lms.misis.ru">tps://lms.misis.ru</a> ; <a href="http://www.nf.misis.ru">www.nf.misis.ru</a>

**6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»**

Э1	Онлайн-знания о сталелитейной промышленности, включая производство стали, применение стали, черную металлургию	<a href="https://steeluniversity.org/?lang=ru">https://steeluniversity.org/?lang=ru</a>
Э2	LMS Canvas	<a href="https://lms.misis.ru/">https://lms.misis.ru/</a>

### 6.3 Перечень программного обеспечения

П.1	Антивирус Kaspersky Endpoint Security для бизнеса-Расширенный Rus Edition 150 -249 Node 1y EDU RNW Lic.
П.2	Компас 3D V21-22
П.3	Mathcad 14.0 University Classroom Perpetual
П.4	Microsoft Office 2007 Russian Academic OPEN No Level
П.5	Microsoft Teams
П.6	MATLAB & Simulink

### 6.4. Перечень информационных справочных систем и профессиональных баз данных

И.1	<a href="http://elmech.mpei.ac.ru/em/index.html">http://elmech.mpei.ac.ru/em/index.html</a> - электронный учебник «Электрические машины»
И.2	<a href="http://www.center.enereal.ru/products.html">http://www.center.enereal.ru/products.html</a> – продукция заводов России, производящих электрические машины и трансформаторы
И.3	<a href="https://www.electromechanics.ru">https://www.electromechanics.ru</a> - сайт "Электромеханика"

## 7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

Ауд.	Назначение	Оснащение
101	Учебная лаборатория электротехники и электропривода	Комплект учебной мебели на 24 места для обучающихся, комплекты лабораторного оборудования для исследования и наладки электрических цепей, комплект учебного оборудования для изучения электрических приводов, лабораторные стенды для изучения основ автоматизации производства, программирования промышленных контроллеров и управления технологическими объектами, лабораторные стенды для изучения программирования микроконтроллеров ПМ-ЛМ, лабораторные стенды "Автоматика на основе программируемого контроллера Siemens S7, лабораторные стенды для изучения основ цифровой техники "Основы цифровой техники", лабораторные стенды для изучения силовой электроники и преобразователь техники "Преобразователь техники", осциллограф FLK-123/001, осциллограф GOS-620 FG, типовой комплект учебного оборудования "Программирование микроконтроллеров "ПМ-ЛМ на 4 рабочих мест, тормовоздушная паяльная станция lukey-852d+.
127	Учебная лаборатория (компьютерный класс)	Комплект учебной мебели на 24 мест для обучающихся, 12 стационарных компьютеров для студентов, 1 стационарный компьютер для преподавателя (у всех выход в интернет), проектор, интерактивная доска, доска аудиторная меловая, коммутатор, веб камера, документ-камера, доступ к ЭИОС Университета МИСИС через личный кабинет на платформе LMS Canvas и Moodle, лицензионные программы MS Office, MS Teams, антивирус Dr. Web.

## 8. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ

В процессе изучения дисциплины выделяют два вида самостоятельной работы: аудиторная и внеаудиторная. Аудиторная самостоятельная работа по дисциплине выполняется на учебных занятиях под руководством преподавателя. Внеаудиторная самостоятельная работа - планируемая учебная работа обучающимся, выполняемая во внеаудиторное время по заданию и при методическом руководстве преподавателя, но без его непосредственного участия. Самостоятельная работа, не предусмотренная программой учебной дисциплины, раскрывающей и конкретизирующей ее содержание, осуществляется обучающимся инициативно, с целью реализации собственных учебных и научных интересов. Для более эффективного выполнения самостоятельной работы по дисциплине преподаватель рекомендует источники для работы, характеризует наиболее рациональную методику самостоятельной работы, демонстрирует ранее выполненные обучающимися работы и т. п. Виды заданий для внеаудиторной самостоятельной работы, их содержание и характер могут иметь вариативный и дифференцированный характер, учитывать индивидуальные особенности обучающегося. Самостоятельная работа может осуществляться индивидуально или группами студентов online и на занятиях в зависимости от цели, объема, конкретной тематики самостоятельной работы, уровня сложности. Контроль результатов внеаудиторной самостоятельной работы осуществляется в пределах времени, отведенного на обязательные учебные занятия по дисциплине на практических,

лабораторных занятиях.