

АННОТАЦИЯ РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ

Б1.В.ДВ.10.2 Регулирование координат электропривода

по направлению подготовки: 13.03.02 «Электроэнергетика и электротехника»

по профилю «Электропривод и автоматика»

Квалификация выпускника: БАКАЛАВР

Выпускающая кафедра: ЭЭ

Кафедра-разработчик рабочей программы: «Электропривода и электротехники»

1. Цели освоения дисциплины

Целями освоения дисциплины «Регулирование координат электропривода» являются:

- а) формирование знаний в области регулирования координат автоматизированных электроприводов;
- б) обучение методам синтеза и анализа систем регулирования координат автоматизированных электроприводов;
- в) получение навыков проектирования систем регулирования координат электроприводов.

2. Содержание дисциплины «Регулирование координат электропривода»:

Введение.

Назначение и классификация систем регулирования координат электроприводов.

Дискретные системы регулирования координат электроприводов.

Непрерывные системы регулирования скорости электропривода постоянного тока.

Непрерывные системы регулирования положения электропривода постоянного тока.

Системы регулирования скорости электропривода переменного тока.

Системы регулирования скорости с высокомоментными и вентильными двигателями.

Цифровые системы регулирования.

3. В результате освоения дисциплины обучающийся должен:

1) Знать:

- а) основные принципы построения систем регулирования координат электроприводов;
- б) классификацию систем регулирования координат электроприводов;
- в) системы регулирования координат электроприводов постоянного тока;
- г) системы регулирования координат электроприводов переменного тока.

2) Уметь:

- а) осуществлять синтез систем регулирования координат электроприводов и проводить их анализ во временной и частотной областях;
- б) разрабатывать алгоритмы управления электроприводов;
- в) использовать современные инженерные методики проектирования систем регулирования координат электроприводов.

3) Владеть:

- а) методами синтеза и анализа систем регулирования координат автоматизированного электропривода во временной и частотной областях.

Зав. каф. ЭЭ



Макаров В. Г.