Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Максимов Алексей Борисович
Должность: директор Департамента по образовательной политике
Дата подписания: 22.06.2026 15:24:00
Уникальный программный ключ:
8db180d1a3f02ac9e60521a5672742735c18b1d6

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«МОСКОВСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(МОСКОВСКИЙ ПОЛИТЕХ)

Факультет Урбанистики и городского хозяйства

УТВЕРЖДАЮ
Декан факультета

_____ /К.И. Лушин/

«26» февраля 2026 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Системы управления электроприводов»

Направление подготовки
13.04.02 «Электроэнергетика и электротехника»

Профиль
«Интеллектуальные системы электрооборудования и промышленной электроники»

Квалификация
магистр

Формы обучения
очная

Москва, 2026 г.

Разработчик(и):
Заведующий кафедрой «Электрооборудование
и промышленная электроника»,
к.т.н., доцент  /А.Н. Шишков/

Согласовано:
Заведующий кафедрой «Электрооборудование
и промышленная электроника»,
к.т.н., доцент  /А.Н. Шишков/

Руководитель образовательной программы,
к.т.н., доцент  /А.Н. Шишков/

Содержание

1 Цели, задачи и планируемые результаты обучения по дисциплине «Системы управления электроприводов» 4
2 Место дисциплины в структуре образовательной программы 4
3 Структура и содержание дисциплины 5
3.1 Виды учебной работы и трудоемкость 5
3.2 Тематический план изучения дисциплины 5
3.3 Содержание дисциплины 6
3.4 Тематика семинарских/практических и лабораторных занятий 7
3.5 Тематика курсовых проектов (курсовых работ) 8
4 Учебно-методическое и информационное обеспечение 8
4.1 Нормативные документы и ГОСТы 8
4.2 Основная литература 8
4.3 Дополнительная литература 8
4.4 Электронные образовательные ресурсы 8
4.5 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение 9
4.6 Современные профессиональные базы данных и информационные справочные системы 9
5 Материально-техническое обеспечение 9
6 Методические рекомендации 9
6.1 Методические рекомендации для преподавателя по организации обучения 9
6.2 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины. 10
7 Фонд оценочных средств 10
7.1 Методы контроля и оценивания результатов обучения 10
7.2 Шкала и критерии оценивания результатов обучения 10
7.3 Оценочные средства 11

1 Цели, задачи и планируемые результаты обучения по дисциплине «Системы управления электроприводов»

Целью изучения дисциплины является формирование у обучающихся системных знаний в области функционирования, анализа работы и синтеза как типовых промышленных, так и новых структур в области замкнутых систем управления электроприводов (СУЭП).

Для достижения поставленной цели необходимо выполнение следующих задач: 1. Приобретение понимания о назначении замкнутых СУЭП, а также областях их применения и внедрения в промышленное производство. 2. Получение навыков настройки замкнутых СУЭП на требуемые показатели качества протекания физических процессов. 3. Получение знания о закономерностях протекания физических процессов в установившихся и переходных режимах в замкнутых СУЭП. 4. Получения практического опыта в проектировании и выборе элементной базы для реализации типовых промышленных СУЭП.

Планируемые результаты обучения, соотнесенные с установленными в ОПОП ВО индикаторами достижения компетенций.

Обучение по дисциплине **«Системы управления электроприводов»** направлено на формирование у обучающихся следующих компетенций:

Код и наименование компетенций	Индикаторы достижения компетенции
ПК-1. Способен участвовать в проектировании объектов профессиональной деятельности	ИПК-1.1. Уметь выбирать структуры управления электроприводами для конкретных технологических объектов по критериям обеспечения производственного процесса. ИПК-1.2. Осуществляет проектирования замкнутых систем управления электроприводов с применением современных САПР.
ПК-2. Способен проводить научно-исследовательские и опытно-конструкторские работы профессиональной деятельности	ИПК-2.1 Производить экспериментальное исследование в области электропривода с целью выявления особенностей его функционирования. ИПК-2.2 Осуществлять поиск информации по передовым разработкам в области электропривода с целью дальнейшего внедрения данных технологий в конкретное производство.

2 Место дисциплины в структуре образовательной программы

Дисциплина относится к части, формируемой участниками образовательных отношений блока Б1 «Дисциплины (модули)».

Дисциплина взаимосвязана логически и содержательно-методически со следующими дисциплинами ООП:

- информационные системы в электроэнергетике;
- полупроводниковые преобразователи с высокими энергетическими показателями;
- цифровые двойники изделий.

3 Структура и содержание дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетных единиц (144 академических часа).

3.1 Виды учебной работы и трудоемкость
(по формам обучения)

3.1.1 Очная форма обучения

№ п/п	Вид учебной работы	Количество часов	Семестр
			2
1	**Аудиторные занятия**	**54**	**54**
	В том числе:		
1.1	Лекции	18	18
1.2	Семинарские/практические занятия		
1.3	Лабораторные занятия	36	36
2	**Самостоятельная работа**	**90**	**90**
	В том числе:		
2.1	Оформление отчётов по лабораторным работам и подготовка к их защите.	20	30
2.2	Обучение в системе LMS	10	20
2.3	Подготовка к промежуточной аттестации	20	40
3	**Промежуточная аттестация**		
	Зачет/диф.зачет/экзамен		**Экзамен**
	Итого	**144**	**144**

3.2 Тематический план изучения дисциплины

№ п/п	Разделы/темы дисциплины	Трудоемкость, час					
		Всего	Аудиторная работа				Самостоятельная работа
			Лекции	Семинарские/практические занятия	Лабораторные занятия	Практическая подготовка	
1	**Раздел 1. Введение**	**6**	**1**	**-**	**-**	**-**	**5**
2	**Раздел 2. Желаемые характеристики и способы формирования статических и переходных характеристик в замкнутых электроприводах**	**12**	**2**	**-**	**-**	**-**	**10**
2.1	Тема 1. Оптимальная механическая характеристика замкнутой системы электропривода	6	1	-	-	-	5

2.2	Тема 2. Формирование пуско-тормозных режимов	6	1	-	-	-	5
3	**Раздел 3. Типовые замкнутые ЭП постоянного тока**	**39**	**6**	-	**8**	**-**	**25**
3.1	Тема 1. Электропривод постоянного тока по схеме подчиненного регулирования	22	4	-	8	-	10
3.2	Тема 2. Электропривод постоянного тока по схеме "Источник тока-электродвигатель"	17	2	-	-	-	15
4	**Раздел 4. Типовые замкнутые ЭП переменного тока**	**87**	**9**	-	**28**	-	**50**
4.1	Тема 1. Регулируемые замкнутые ЭП переменного тока	11	1	-		-	10
4.2	Тема 2. Скалярное управление	20	2	-	8	-	10
4.3	Тема 3. Векторного управление	20	2	-	8	-	10
4.4	Тема 4. Прямое управление моментом "DTC"	20	2	-	8	-	10
4.5	Тема 5. Частотно-токовое (Servo) управление синхронным электродвигателем	16	2	-	4	-	10
Итого		**144**	**18**	**-**	**36**	**-**	**90**

3.3 Содержание дисциплины

Раздел 1. Введение

Введение. История и области применения замкнутых систем электропривода.

Раздел 2. Желаемые характеристики и способы формирования статических и переходных характеристик в замкнутых электроприводах

Тема 1. Оптимальная механическая характеристика замкнутой системы электропривода

Понятие об оптимальной механической характеристике замкнутой системы электропривода. Понятие об оптимальной пусковой диаграмме замкнутой системы электропривода, связь диаграммы тока с желаемой частотной характеристикой ЭП, общий подход к синтезу системы управления пуско-тормозными режимами ЭП.

Тема 2. Формирование пуско-тормозных режимов

Формирование пуско-тормозных режимов в системе с ООС по скорости. Формирование пуско-тормозных режимов в системе с ООС по току якоря. Формирование пуско-тормозных режимов с помощью интегрального задатчика интенсивности.

Раздел 3. Типовые замкнутые ЭП постоянного тока

Тема 1. Электропривод постоянного тока по схеме подчиненного регулирования

Замкнутый электропривод постоянного тока по схеме подчиненного регулирования - функциональная схема, построение характеристик для установившегося режима. Выбор параметров регуляторов и их влияние на вид характеристик в установившемся режиме. Структурная схема, учет инерционностей в типовой схеме электропривода. Выбор параметров регуляторов и их влияние на вид характеристик в переходных режимах.

Тема 2. Электропривод постоянного тока по схеме "Источник тока-электродвигатель"

Электропривод постоянного тока по схеме "Источник тока-электродвигатель" - функциональная и структурная схемы, особенности формирования процессов в статике и динамике.

Регулирование тока возбуждения в замкнутых электроприводах постоянного тока. Работа замкнутого электропривода постоянного тока на скоростях выше номинальной. Особенности формирования процессов в статике и динамике.

Раздел 4. Типовые замкнутые ЭП переменного тока

Тема 1. Регулируемые замкнутые ЭП переменного тока

Регулируемые замкнутые ЭП переменного тока. Специфика замкнутых ЭП переменного тока. Классификация современных замкнутых систем переменного тока.

Тема 2. Скалярное управление

Особенности регулирования координат в асинхронных электроприводах. Асинхронные электроприводы со скалярным регулированием. Применение обратных связей для улучшения показателей качества в асинхронных электроприводах со скалярным управлением: компенсация скольжения, отрицательная обратная связь по скорости. Функциональная схема электропривода, построение характеристик для установившегося режима. Выбор параметров регуляторов и их влияние на вид характеристик в установившемся режиме.

Тема 3. Векторного управление

Понятие векторного управления электродвигателем переменного тока. Формирование контура регулирования момента посредством расчетных координат. Выделение активной составляющей тока статора в машине переменного тока (преобразование Кларк) и реализация обратной связи по ней. Переход к координатам, связанным с вращением ротора (преобразование Парка-Горева) - учет скольжения ротора в АД и угла нагрузки в СД. Выбор полученных координат и реализация обратных связей по ним. Типовые системы векторного управления асинхронными электродвигателями. Формирование статических характеристик. Изменение параметров характеристик посредством параметров схемы.

Тема 4. Прямое управление моментом "DTC"

Система асинхронного электропривода по схеме прямого управления. моментом "DTC". Функциональная схема и ее основные элементы. Принципы функционирования релейных регуляторов. Формирование желаемых параметров электропривода посредством системы с прямым управлением моментом.

Тема 5. Частотно-токовое (Servo) управление синхронным электродвигателем

Система частотно-токового (Servo) управления синхронным электродвигателем. Принципиальные отличия от классического векторного управления. Управление углом нагрузки и фазовым углом энкодера в замкнутом синхронном электроприводе. Формирование статических характеристик. Выбор параметров регуляторов и их влияние на вид характеристик в установившемся и переходном режиме.

3.4 Тематика семинарских/практических и лабораторных занятий

3.4.1 Семинарские/практические занятия – нет

3.4.2 Лабораторные занятия

Лабораторная работа №1. Исследование электропривода постоянного тока по схеме подчиненного регулирования.

Лабораторная работа №2. Исследование электропривода по схеме «Источник тока – двигатель».

Лабораторная работа №3. Исследование синхронного частотно-токового электропривода.

Лабораторная работа №4. Исследование асинхронного электропривода с векторным управлением.

Лабораторная работа №5. Исследование асинхронного электропривода с DTC управлением.

3.5 Тематика курсовых проектов (курсовых работ) - нет

4 Учебно-методическое и информационное обеспечение

4.1 Нормативные документы и ГОСТы

1. Свод правил «Электротехнические устройства» СП 76.13330.2016. Электронный фонд правовых и нормативно-технических документов.

2. ГОСТ 30331.1–2013 (IEC 60364–1:2005) Электроустановки низковольтные. Часть 1. Основные положения, оценка общих характеристик, термины и определения.

4.2 Основная литература

1. Усынин, Ю. С. Системы управления электроприводов: учеб. пособие. ЮУрГУ. – Челябинск: Издательство ЮурГУ, 2001. – 358 с. Ил.

2. Анучин, А.С. Системы управления электроприводов: учебник для вузов. М.: Издательский дом МЭИ, 2015. - 373. с.: ил.

4.3 Дополнительная литература

1. Терехов, В. М. Системы управления электроприводов: учеб. для вузов по специальности 140604 "Электропривод и автоматика пром. Установок и технол. комплексов" В. М. Терехов, О. И. Осипов. - 2-е изд., стер. - М.: Академия, 2006. - 299 с.

4.4 Электронные образовательные ресурсы

Проведение занятий и аттестаций возможно в дистанционном формате с применением системы дистанционного обучения университета (СДО-LMS) на основе разработанных кафедрой электронных образовательных ресурсов (ЭОР) по всем разделам программы:

Название ЭОР	Ссылка
Регулируемый электрический привод	https://lms.mospolytech.ru/local/crw/course.php?id=7361

Разработанный ЭОР включают промежуточный и итоговый тесты.

Порядок проведения работ в дистанционном формате устанавливается отдельными распоряжениями проректора по учебной работе и/или центром учебно-методической работы.

Каждый студент обеспечен индивидуальным неограниченным доступом к электронным библиотекам университета (http://lib.mami.ru/lib/content/elektronnyy-katalog).

Ссылка на электронную библиотеку:
https://online.mospolytech.ru/course/view.php?id=7621&section=1

4.5 Лицензионное и свободно распространяемое программное обеспечение

1. МойОфис – российская компания-разработчик безопасных офисных решений для общения и совместной работы с документами (Альтернатива MS Office) https://myoffice.ru/

4.6 Современные профессиональные базы данных и информационные справочные системы

1. Российская национальная библиотека http://www.nlr.ru
2. ЭБС «Университетская библиотека онлайн» https://biblioclub.ru/index.php
3. Научная электронная библиотека http://www.elibrary.ru
4. Российская государственная библиотека http://www.rsl.ru
5. Образовательная платформа ЮРАЙТ http://www.urait.ru
6. «Техэксперт» – справочная система, предоставляющая нормативно-техническую, нормативно-правовую информацию https://техэксперт.сайт/
7. Электротехническая библиотека «Элек.ру» https://www.elec.ru/library/info/
8. Netelectro. Новости электротехники, оборудование. Информация о компаниях и выставках, статьи, объявления. https://netelectro.ru/
9. Электроцентр. http://electrocentr.info/

5 Материально-техническое обеспечение

Для проведения лекционных занятий используются аудитории, оснащенные компьютерами и интерактивной доской, мультимедийным проекторам и экранам: В-307 и аудитории общего фонда. Для проведения лабораторных работ используется аудитория: В-307 и аудитории в Инновационно-образовательном комплексе «Техноград», который расположен на территории ВДНХ.

6 Методические рекомендации

6.1 Методические рекомендации для преподавателя по организации обучения

6.1.1 Преподаватель организует преподавание дисциплины в соответствии с требованиями «Положения об организации образовательного процесса в Московском политехническом университете и его филиалах», утверждённым ректором университета.

6.1.2 На первом занятии преподаватель доводит до сведения студентов содержание рабочей программы дисциплины (РПД).

6.1.3 Преподаватель особенно обращает внимание студентов на:

- виды и формы проведения занятий по дисциплине, включая порядок проведения занятий с применением технологий дистанционного обучения и системы дистанционного обучения университета (СДО Московского Политеха);
- виды, содержание и порядок проведения текущего контроля успеваемости в соответствии с фондом оценочных средств;
- форму, содержание и порядок проведения промежуточной аттестации в соответствии с фондом оценочных средств, предусмотренным РПД.

6.1.4 Преподаватель доводит до сведения студентов график выполнения учебных работ, предусмотренных РПД.

6.1.5 Преподаватель рекомендует студентам основную и дополнительную литературу.

6.1.6 Преподаватель предоставляет перед промежуточной аттестацией (экзаменом или зачётом) список вопросов для подготовки.

6.1.7 Преподаватели, которые проводят лекционные и практические (семинарские) занятия, согласуют тематический план практических занятий, чтобы использовать единую систему обозначений, терминов, основных понятий дисциплины.

6.1.8 Целесообразно в ходе защиты лабораторных работ задавать выступающим и аудитории дополнительные и уточняющие вопросы с целью выяснения их позиций по существу обсуждаемых проблем.

Возможно проведение занятий и аттестаций в дистанционном формате с применением системы дистанционного обучения университета (СДО Московского Политеха).

6.1.9 Порядок проведения работ в дистанционном формате устанавливается отдельными распоряжениями проректора по учебной работе и/или центром учебно-методической работы.

6.2 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины.

6.2.1 Студенту необходимо составить для себя график выполнения учебных работ, предусмотренных РПД с учётом требований других дисциплин, изучаемых в текущем семестре.

6.2.2 При проведении занятий и процедур текущей и промежуточной аттестации с использованием инструментов информационной образовательной среды дистанционного образования университета (СДО Московского Политеха), как во время контактной работы с преподавателем, так и во время самостоятельной работы студент должен обеспечить техническую возможность дистанционного подключения к системам дистанционного обучения. При отсутствии такой возможности обсудить ситуацию с преподавателем дисциплины.

6.2.3 К промежуточной аттестации допускаются только обучающиеся, выполнившие все виды учебной работы, предусмотренные рабочей программой дисциплины (РПД).

7 Фонд оценочных средств

7.1 Методы контроля и оценивания результатов обучения

Форма промежуточной аттестации: экзамен.

Промежуточная аттестация обучающихся в форме экзамена проводится по результатам выполнения всех видов учебной работы, предусмотренных учебным планом по данной дисциплине (модулю), при этом учитываются результаты текущего контроля успеваемости в течение семестра. Оценка степени достижения обучающимися планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю) проводится преподавателем, ведущим занятия по дисциплине (модулю) методом экспертной оценки. По итогам промежуточной аттестации по дисциплине (модулю) выставляется оценка «отлично», «хорошо», «удовлетворительно» или «неудовлетворительно».

К промежуточной аттестации допускаются только студенты, выполнившие все виды учебной работы, предусмотренные рабочей программой по дисциплине «Системы управления электроприводов».

7.2 Шкала и критерии оценивания результатов обучения

Шкала оценивания результатов промежуточной аттестации **«экзамен»** и их описание:

Шкала оценивания	***Критерий оценивания***

Отлично	*Выполнены все виды учебной работы, предусмотренные учебным планом. Студент демонстрирует соответствие знаний, умений, навыков приведенным в таблицах показателей, оперирует приобретенными знаниями, умениями, навыками, применяет их в ситуациях повышенной сложности. При этом могут быть допущены незначительные ошибки, неточности, затруднения при аналитических операциях, переносе знаний и умений на новые, нестандартные ситуации.*
Хорошо	*Выполнены все виды учебной работы, предусмотренные учебным планом. Студент демонстрирует неполное, правильное соответствие знаний, умений, навыков приведенным в таблицах показателей, либо если при этом были допущены 2-3 несущественные ошибки.*
Удовлетворительно	*Выполнены все виды учебной работы, предусмотренные учебным планом. Студент демонстрирует соответствие знаний, в котором освещена основная, наиболее важная часть материала, но при этом допущена одна значительная ошибка или неточность.*
Неудовлетворительно	*Не выполнен один или более видов учебной работы, предусмотренных учебным планом. Студент демонстрирует неполное соответствие знаний, умений, навыков приведенным в таблицах показателей, допускаются значительные ошибки, проявляется отсутствие знаний, умений, навыков по ряду показателей, студент испытывает значительные затруднения при оперировании знаниями и умениями при их переносе на новые ситуации.*

7.3 Оценочные средства

7.3.1 Текущий контроль

1. Подготовка к выполнению, оформление отчетов и защита лабораторных работ, а также прохождение тестов в системе LMS.

7.3.2 Промежуточная аттестация

Промежуточная аттестация проводится в форме письменного экзамена с последующим собеседованием по материалам ответа.

Экзаменационный билет содержит два теоретических вопроса. Список вопросов, выносимых на экзамен, выдается студентам на первом занятии. Для подготовки и написания ответа на билет студенту выделяется 40 минут. В процессе проведения собеседования студенту могут быть заданы дополнительные вопросы, не выходящие за рамки изученного курса.

Вопросы к экзамену:

1. Перечислите возможные способы пуска и торможения электроприводов с релейно-контакторными системами управления.
2. Перечислите известные вам виды защит в электроприводе.
3. Какие ограничения следует учитывать в двигателе постоянного тока при проектировании системы электропривода?
4. Как влияет введение обратной связи по току якоря на полосу равномерного пропускания частот в системе электропривода?
5. Изобразить структурную схему электропривода с отрицательной обратной связью по скорости и пояснить принцип ее работы.
6. Изобразить структурную схему электропривода с отрицательной обратной связью по напряжению на якоре двигателя и пояснить принцип ее работы.
7. Какие регулировочные показатели были улучшены прогрессом преобразовательной техники?
8. Перечислите основные типы регуляторов, реализуемых на операционных усилителях.
9. Назовите два варианта типовых структурных схем управления электроприводов.
10. Поясните принцип работы одноканальной схемы вентильного электропривода с подчиненным регулированием.
11. Назначение основных элементов одноканальной схемы вентильного электропривода с подчиненным регулированием.
12. Изобразить структурную схему электропривода с подчиненным регулированием и пояснить принцип ее работы.
13. Постройте основные статические характеристики электропривода с подчиненным регулированием.
14. Поясните принцип работы и нарисуйте основные статические характеристики электропривода постоянного тока по схеме «источник тока – двигатель».
15. Поясните принцип работы и нарисуйте основные статические характеристики электропривода постоянного тока с двухзонным регулированием скорости.
16. Изобразить структурную схему электропривода с двухзонным регулированием скорости и пояснить принцип ее работы.
17. Поясните принцип работы и нарисуйте основные статические характеристики электропривода постоянного тока с реверсом поля двигателя.
18. Поясните принцип работы вентильного электропривода с параллельными регуляторами.
19. Назовите основные преимущества электроприводов переменного тока.
20. Сформулируйте два основных правила векторного регулирования момента в электроприводах переменного тока.
21. Постройте основные статические характеристики синхронного электропривода с частотнотоковым управлением.
22. Изобразите, как изменяются от скорости электропривода ток статора, напряжение на статоре в асинхронном электроприводе с регулированием напряжения на статоре.
23. Изобразить структурную схема асинхронного электропривода с регулированием напряжения на статоре и поясните принцип ее работы.
24. Поясните принцип работы частотнорегулируемого асинхронного электропривода с векторным управлением.