## АВТОМАТИЗИРОВАННЫЙ ЭЛЕКТРОПРИВОД ТИПОВЫХ ПРОИЗВОДСТВЕННЫХ МЕХАНИЗМОВ

## Контрольные вопросы

- 1. Классификация производственных механизмов. (Лк)
- 2. Типовая структура автоматизированного технологического комплекса. (Уч,  $\mathcal{J}\kappa$ )
- 3. Функциональная схема современного регулируемого электропривода. (Уч, J $\kappa$  )
- 4. Нерегулируемые электроприводы с прямым включением в сеть и электроприводы с управляемым пуском. (Уч,  $\mathcal{N}\kappa$ )
- 5. Управляемые преобразователи для регулируемых электроприводов постоянного тока. (Y4, J $\kappa$ , 4)
- 6. Управляемые преобразователи для регулируемых электроприводов переменного тока. (Уч,  $Л\kappa$ )
- 7. Регулируемые электроприводы постоянного тока для производственных механизмов. Структуры современных электроприводов постоянного тока. (Уч,  $\Pi \kappa$ )
- 8. Регулируемые электроприводы переменного тока для производственных механизмов. Структуры современных частотно-регулируемых асинхронных электроприводов со скалярным управлением. (Уч,  $\mathcal{J}\kappa$ )
- 9. Регулируемые электроприводы переменного тока для производственных механизмов. Структуры современных частотно-регулируемых асинхронных электроприводов с векторным управлением. (Уч,  $\Pi$ к)
- 10. Электрические машины для регулируемых электроприводов. (Уч, Лк, ч.3)
- 11. Модернизация и замена электропривода постоянного тока производственных механизмов регулируемым электроприводом переменного тока. ( $\Pi \kappa$ , u.6)
- 12. Контрольно-измерительные средства для технологических комплексов. (Уч,  $\mathcal{N}\kappa$ )
- 13. Коммутационная и защитная аппаратура технологических комплексов. (Уч,  $\mathcal{N}\kappa$ )
- 14. Источники и сети электроснабжения систем электроприводов технологических комплексов. (Уч,  $Л\kappa$ )
- 15. Энергосбережение средствами электропривода. (Уч, Лк)
- 16. Режимы работы технологического оборудования и электроприводов. Выбор электродвигателей. (Уч,  $\Pi \kappa$ )
- 17. Типовые режимы управления электроприводами производственных механизмов: стабилизация скорости, оказатели качества работы регулируемого электропривода. (Yu, Ik)
- 18. Типовые режимы управления электроприводами производственных механизмов: ограничение тока, производной тока, момента, ускорения и рывка.
- 19. Типовые режимы управления электроприводами производственных механизмов: согласование скоростей. (Уч, Лк)

- 20. Типовые режимы управления электроприводами производственных механизмов: согласование положений. (Уч, Jк )
- 21. Типовые режимы управления электроприводами производственных механизмов: регулирование технологического параметра. (Уч,  $Л\kappa$ )
- 22. Параметры механических систем электроприводов и их определение.
- 23. Расчётная схема механической системы. Приведение параметров к одной скорости. (ч. 6,  $\mathcal{N}\kappa$ )
- 24. Преобразование расчетных схем механических систем электропривода.  $(4.6, \, \Pi \kappa)$
- 25. Двухмассовая механическая система. Параметры. Структурные схемы. Частотные характеристики и резонансные частоты. (ч. 6,  $\mathcal{I}$ к)
- 26. Внутренние механические возмущения передач. (ч.6, Лк)
- 27. Многодвигательные электроприводы. Последовательное соединение электродвигателей при питании от общего преобразователя. (4.6,  $J\kappa$ )
- 28. Многодвигательные электроприводы. Параллельное соединение электродвигателей при питании от общего преобразователя.  $(u.6, J\kappa)$
- 29. Многодвигательный электропривод с индивидуальными преобразователями.  $(4.6, \, \, \text{Лк})$
- 30. Пример многодвигательного электропривода непрерывно-поточной линии. (  $\Pi \kappa$  )
- 31. Датчики напряжения и ЭДС двигателя для реализации обратных связей электроприводов. ( $Л\kappa$ )
- 32. Структурная схема двухконтурной САУ электропривода с обратной связью по напряжению двигателя. ( $\Pi \kappa$ )
- 33. Структурная схема двухконтурной САУ электропривода с обратной связью по ЭДС двигателя и датчиком ЭДС. ( $Л\kappa$ )
- 34. Структурная схема двухконтурной САУ электропривода с обратной связью по ЭДС двигателя и датчиком напряжения. (J $\kappa$ )
- 35. Настройка контура тока с компенсированной ЭДС двигателя и ПИ-регулятором на МО. (уч. noc.  $CYЭ\Pi$ ,  $J\kappa$ )
- 36. Настройка контура тока с компенсированной ЭДС двигателя и ПИ-регулятором на ЛО. ( $Л\kappa$ )
- 37. Настройка контура тока с компенсированной ЭДС двигателя и Прегулятором на МО. ( $\Pi$ к)
- 38. Настройка контура тока с компенсированной ЭДС двигателя без регулятора тока. (  $\Pi \kappa$ )
- 39. Влияние некомпенсированной ЭДС двигателя на процессы в контуре тока. Выбор типа настройки контура тока с некомпенсированной ЭДС двигателя. ( $\Pi \kappa$ )
- 40. Настройка контура скорости электропривода с безынерционной обратной вязью по скорости и ПИ-регулятором. (уч. noc. СУЭП)
- 41. Настройка контура скорости электропривода с инерционной обратной вязью по скорости и ПИ-регулятором. (уч.пос. СУЭП)
- 42. Настройка контура скорости электропривода с безынерционной обратной вязью по скорости и П-регулятором. (уч. noc. СУЭП)

- 43. Настройка контура скорости электропривода с инерционной обратной вязью по скорости и П-регулятором. (уч.noc. СУЭП)
- 44. Отработка контуром скорости с ПИ-регулятором возмущающих воздействий по нагрузке. (уч. пос. СУЭП)
- 45. Отработка контуром скорости с П-регулятором возмущающих воздействий по нагрузке. (уч.пос. СУЭП)
- 46. Расчёт статических характеристик электропривода с обратной связью по скорости. (уч. пос. СУЭП)
- 47. Настройка контура скорости электропривода с обратной вязью по ЭДС двигателя и ПИ-регулятором. ( $Л\kappa$ )
- 48. Настройка контура скорости электропривода с обратной вязью по ЭДС двигателя и  $\Pi$ -регулятором. ( $J\kappa$ )
- 49. Следящий электропривод производственного механизма. Настройка контура положения с П-регулятором и безынерционными обратными связями по скорости и положению. (уч.пос. СУЭП)
- 50. Настройка контура положения с  $\Pi$ -регулятором и инерционными обратными связями по скорости и положению с общим импульсным датчиком. ( J $\kappa$ )
- 51. Настройка контура положения с  $\Pi$ -регулятором, инерционной обратной связью по скорости и безынерционной по положению. (J)
- 52. Настройка контура положения с  $\Pi$ -регулятором и задатчиком интенсивности на входе, инерционной обратной связью по скорости и безынерционной по положению. ( $\Pi \kappa$ )
- 53. Влияние упругих связей механической системы и нагрузки на работу следящего электропривода. Выбор места установки датчика положения позиционного электропривода. ( $\Pi \kappa$ )
- 54. Моделирование элементов структурных схем электроприводов с нелинейными характеристиками.  $(4.5, \Pi \kappa)$
- 55. Принципы реализации и структурная схема двухзонного электропривода с независимым регулированием потока возбуждения. ( $J\kappa$ )
- 56. Принцип реализации и структурная схема двухзонного электропривода с зависимым управлением потока возбуждения. ( $\mathcal{I}$  $\kappa$ )
- 57. Структурная схема и оптимизация контура тока возбуждения с ПИ-регулятором. (  $Л\kappa$ )