

**Министерство науки и высшего образования РФ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Национальный исследовательский университет «МЭИ»**

Направление подготовки/специальность: 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Наименование образовательной программы: Электрооборудование и электрохозяйство предприятий, организаций и учреждений

Уровень образования: высшее образование - бакалавриат

Форма обучения: Очно-заочная

**Оценочные материалы
по дисциплине
Электрический привод**

**Москва
2021**

ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ РАЗРАБОТАЛ:

Преподаватель
(должность)

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Благодаров Д.А.
	Идентификатор	Rb1d3ad56-BlagodarovDA-109ee6b

(подпись)

Д.А.
Благодаров
(расшифровка
подписи)

СОГЛАСОВАНО:

Руководитель
образовательной
программы

(должность, ученая степень, ученое
звание)

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Матюнина Ю.В.
	Идентификатор	R01b54b1d-MatiuninaYV-7d5d8f2a

(подпись)

Ю.В.
Матюнина
(расшифровка
подписи)

Заведующий
выпускающей кафедры

(должность, ученая степень, ученое
звание)

	Подписано электронной подписью ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ»	
	Сведения о владельце ЦЭП МЭИ	
	Владелец	Цырук С.А.
	Идентификатор	Raf2c04da-TsyrukSA-47ef358f

(подпись)

С.А. Цырук
(расшифровка
подписи)

ОБЩАЯ ЧАСТЬ

Оценочные материалы по дисциплине предназначены для оценки: достижения обучающимися запланированных результатов обучения по дисциплине, этапа формирования запланированных компетенций и уровня освоения дисциплины.

Оценочные материалы по дисциплине включают оценочные средства для проведения мероприятий текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации.

Формируемые у обучающегося компетенции:

1. ПК-4 Способен применять знание особенностей и характеристик элементов электроэнергетических систем и электротехнических комплексов, способов производства и использования электроэнергии в профессиональной деятельности

ИД-3 Демонстрирует знание областей применения и основных характеристик электроприводов различных типов, применяет эти знания при решении профессиональных задач

и включает:

для текущего контроля успеваемости:

Форма реализации: Компьютерное задание

1. Динамические режимы и энергетика электропривода (Тестирование)
2. Основы механики электропривода (Тестирование)
3. Электроприводы с двигателями переменного тока (Тестирование)
4. Электроприводы с двигателями постоянного тока (Тестирование)

БРС дисциплины

7 семестр

Раздел дисциплины	Веса контрольных мероприятий, %				
	Индекс КМ:	КМ-1	КМ-2	КМ-3	КМ-4
	Срок КМ:	8	8	16	16
Основы механики электропривода					
Основы механики электропривода		+			
Электроприводы с двигателями постоянного тока					
Электроприводы с двигателями постоянного тока			+		
Электроприводы с двигателями переменного тока					
Электроприводы с двигателями переменного тока				+	
Динамические режимы и энергетика электропривода					
Динамические режимы и энергетика электропривода				+	
Вес КМ:		20	30	30	20

§Общая часть/Для промежуточной аттестации§

СОДЕРЖАНИЕ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ

I. Оценочные средства для оценки запланированных результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с индикаторами достижения компетенций

Индекс компетенции	Индикатор	Запланированные результаты обучения по дисциплине	Контрольная точка
ПК-4	ИД-3ПК-4 Демонстрирует знание областей применения и основных характеристик электроприводов различных типов, применяет эти знания при решении профессиональных задач	Знать: электромеханические свойства приводов с двигателями постоянного тока, способы регулирования и техническую реализацию электромеханические свойства приводов с асинхронными и синхронными двигателями, способы регулирования и техническую реализацию основы механики и регулирования координат электропривода Уметь: выполнять расчеты характеристик электропривода, выбирать его основные элементы при проектировании	Основы механики электропривода (Тестирование) Электроприводы с двигателями постоянного тока (Тестирование) Электроприводы с двигателями переменного тока (Тестирование) Динамические режимы и энергетика электропривода (Тестирование)

II. Содержание оценочных средств. Шкала и критерии оценивания

КМ-1. Основы механики электропривода

Формы реализации: Компьютерное задание

Тип контрольного мероприятия: Тестирование

Вес контрольного мероприятия в БРС: 20

Процедура проведения контрольного мероприятия: Предлагается набор тестовых вопросов с вариантами выбора правильных ответов. Все вопросы имеют одинаковый единичный весовой коэффициент.

Краткое содержание задания:

Тестирование на проверку знаний по основам механики и регулированию координат электропривода

Контрольные вопросы/задания:

Знать: основы механики и регулирования координат электропривода	<ol style="list-style-type: none">1. Приведение моментов инерций механической части системы к валу электродвигателя основано на<ol style="list-style-type: none">а) законе сохранения импульсаб) законе сохранения кинетической энергиив) втором законе Ньютона2. Приведение моментов статических нагрузок механической части системы к валу электродвигателя основано на<ol style="list-style-type: none">а) балансе механической мощностиб) балансе кинетической энергиив) законе сохранения импульса3. Полный радиус приведения кинематической схемы электропривода это<ol style="list-style-type: none">а) отношение угловой скорости вала двигателя к линейной скорости механизмаб) отношение линейной скорости механизма к угловой скорости вала двигателяв) отношение угловой скорости вала двигателя к передаточному числу механической передачи4. Активный момент сопротивления нагрузки<ol style="list-style-type: none">а) всегда тормозящийб) всегда движущийв) может быть как тормозящий, так и движущий5. Реактивный момент сопротивления нагрузки<ol style="list-style-type: none">а) всегда тормозящийб) всегда движущийв) может быть как тормозящий, так и движущий6. Как влияет увеличение момента сопротивления нагрузки на валу двигателя на время пуска?<ol style="list-style-type: none">а) время пуска увеличитсяб) время пуска уменьшитсяв) не влияет7. Произойдет ли разгон электропривода, если момент двигателя меньше момента сопротивления нагрузки?
---	---

	<p>а) да б) нет</p> <p>8. Понятие «регулирование скорости электропривода» подразумевает а) принудительное изменение скорости электропривода путем электрического воздействия на механическую характеристику двигателя б) принудительное изменение скорости электропривода путем изменения нагрузки на валу двигателя в) принудительное изменение момента инерции механической части электропривода</p> <p>9. Какой показатель регулирования скорости электропривода не является одним из основных? а) диапазон регулирования скорости б) зависимость КПД электродвигателя от нагрузки на валу в) направление регулирования скорости г) допустимая нагрузка на валу</p> <p>10. При какой жесткости механической характеристики работа двигателя становится статически неустойчивой? а) положительная жесткость б) отрицательная жесткость в) жесткость равна бесконечности</p> <p>11. Динамический момент двигателя не зависит от а) момента сопротивления нагрузки б) активного сопротивления обмоток двигателя в) углового ускорения двигателя</p> <p>12. Если момент электродвигателя больше момента сопротивления нагрузки на валу, то имеет место а) замедление электропривода б) ускорение электропривода в) работа в установившемся режиме</p>
--	---

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "отлично" выставляется если задание выполнено в полном объеме или выполнено преимущественно верно

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "хорошо" выставляется если большинство вопросов раскрыто. выбрано верное направление для решения задач

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "удовлетворительно" выставляется если задание преимущественно выполнено

КМ-2. Электроприводы с двигателями постоянного тока

Формы реализации: Компьютерное задание

Тип контрольного мероприятия: Тестирование

Вес контрольного мероприятия в БРС: 30

Процедура проведения контрольного мероприятия: Предлагается набор тестовых вопросов с вариантами выбора правильных ответов. Все вопросы имеют одинаковый единичный весовой коэффициент

Краткое содержание задания:

Тестирование на проверку знаний по основам регулирования координат электропривода постоянного тока

Контрольные вопросы/задания:

Знать: электромеханические свойства приводов с двигателями постоянного тока, способы регулирования и техническую реализацию	<p>1. Характеристики ДПТ, полученные при номинальных параметрах электродвигателя и отсутствии в его цепях добавочных сопротивлений, называются</p> <ul style="list-style-type: none">а) искусственнымиб) естественнымив) физическимиг) параметрическими <p>2. Скорость идеального холостого хода ДПТ НВ не зависит от</p> <ul style="list-style-type: none">а) напряжения питающей сетиб) магнитного потока возбужденияв) сопротивления якорной цепиг) конструктивных параметров двигателя <p>3. С чем связано ограничение пускового тока ДПТ НВ на уровне 2,5-3 от номинального значения</p> <ul style="list-style-type: none">а) с условиями насыщения магнитопровода двигателяб) с условиями коммутации тока на коллекторев) с ограничением динамических ударов в механической части привода в момент пуска <p>4. При реостатном ступенчатом пуске ДПТ НВ в момент коммутации резисторов в цепи якоря происходит следующее</p> <ul style="list-style-type: none">а) скачкообразное изменение скорости двигателяб) скачкообразное изменение тока (момента) двигателяв) скачкообразное изменение потока возбуждения двигателя <p>5. Возможна ли длительная работа ДПТ НВ на естественной характеристике в режиме короткого замыкания</p> <ul style="list-style-type: none">а) даб) нет <p>6. При переходе в режим рекуперативного торможения у ДПТ НВ</p> <ul style="list-style-type: none">а) скорость меняет знакб) ток двигателя меняет знакв) магнитный поток возбуждения меняет знак
---	---

	<p>7.Для получения искусственных характеристик при регулировании потока возбуждения ДПТ НВ допускается</p> <p>а) только уменьшать поток возбуждения б) только увеличивать поток возбуждения в) как уменьшать, так и увеличивать поток возбуждения</p> <p>8.При изменении потока возбуждения ДПТ НВ допустимую нагрузку на валу необходимо</p> <p>а) уменьшать б) увеличивать в) поддерживать постоянной</p> <p>9.Для получения искусственных характеристик при регулировании напряжения на якоре ДПТ НВ допускается</p> <p>а) только уменьшать напряжение на якоре б) только увеличивать напряжения на якоре в) как уменьшать, так и увеличивать напряжения на якоре</p> <p>10.Допускается ли прямой пуск ДПТ НВ от сети без дополнительных устройств</p> <p>а) да б) нет</p> <p>11.Возможен ли реверс ДПТ НВ изменением полярности напряжения на обмотке возбуждения</p> <p>а) да б) нет</p>
--	--

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "отлично" выставляется если задание выполнено в полном объеме или выполнено преимущественно верно

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "хорошо" выставляется если большинство вопросов раскрыто. выбрано верное направление для решения задач

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "удовлетворительно" выставляется если задание преимущественно выполнено

КМ-3. Электроприводы с двигателями переменного тока

Формы реализации: Компьютерное задание

Тип контрольного мероприятия: Тестирование

Вес контрольного мероприятия в БРС: 30

Процедура проведения контрольного мероприятия: Предлагается набор тестовых вопросов с вариантами выбора правильных ответов. Все вопросы имеют одинаковый единичный весовой коэффициент.

Краткое содержание задания:

Тестирование на проверку знаний по основам регулирования координат электропривода переменного тока

Контрольные вопросы/задания:

<p>Знать: электромеханические свойства приводов с асинхронными и синхронными двигателями, способы регулирования и техническую реализацию</p>	<ol style="list-style-type: none">1. Естественной механической характеристикой асинхронного двигателя называется характеристика, полученная при следующих условиях<ol style="list-style-type: none">а) номинальной мощности на валуб) номинальном напряжении на статоре и номинальной частоте, без добавочных сопротивленийв) номинальном напряжении на статоре, без добавочных сопротивлений2. Число пар полюсов на статоре асинхронного двигателя определяет<ol style="list-style-type: none">а) допустимый ток двигателяб) мощность двигателяв) скорость идеального холостого хода3. Допускается ли прямой пуск асинхронного двигателя от сети (без дополнительных устройств)<ol style="list-style-type: none">а) даб) нет4. Допускается ли реверс асинхронного двигателя изменением чередования последовательности фаз на статоре<ol style="list-style-type: none">а) даб) нет5. Скорость асинхронного двигателя стремится к «-» бесконечности, к чему стремится его скольжение<ol style="list-style-type: none">а) к «-» бесконечностиб) к «+» бесконечностив) к нулюг) к единице6. Чему равно скольжение синхронного двигателя на естественной характеристике<ol style="list-style-type: none">а) единицеб) нулюв) «-» бесконечностиг) «+» бесконечности7. Будет ли асинхронный двигатель устойчиво работать в первом квадранте при скольжениях, величина которых больше критического скольжения<ol style="list-style-type: none">а) даб) нет8. Где в асинхронном двигателе протекает ток намагничивания<ol style="list-style-type: none">а) в воздушном зазореб) в обмотке статорав) в обмотке ротора9. Как соотносится количество способов регулирования скорости для асинхронного двигателя
--	---

	<p>с короткозамкнутым и фазным ротором</p> <p>а) больше способов для асинхронного двигателя с короткозамкнутым ротором</p> <p>б) больше способов для асинхронного двигателя с фазным ротором</p> <p>с) количество способов одинаково</p> <p>10. Можно ли изменением напряжения на статоре асинхронного двигателя добиться диапазона регулирования скорости 10:1</p> <p>а) да</p> <p>б) нет</p> <p>11. При частотном регулировании скорости асинхронного двигателя возможна ли его работа при частоте питающего напряжения на статоре большей, чем номинальная частота</p> <p>а) да</p> <p>б) нет</p> <p>12. При регулировании скорости асинхронного двигателя по частотному закону $U/f = \text{const}$ основные магнитный поток двигателя и перегрузочная способность двигателя</p> <p>а) уменьшаются</p> <p>б) увеличиваются</p> <p>в) поддерживаются постоянными</p>
--	--

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения задания: Оценка "отлично" выставляется если задание выполнено в полном объеме или выполнено преимущественно верно

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения задания: Оценка "хорошо" выставляется если большинство вопросов раскрыто. выбрано верное направление для решения задач

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения задания: Оценка "удовлетворительно" выставляется если задание преимущественно выполнено

КМ-4. Динамические режимы и энергетика электропривода

Формы реализации: Компьютерное задание

Тип контрольного мероприятия: Тестирование

Вес контрольного мероприятия в БРС: 20

Процедура проведения контрольного мероприятия: Предлагается набор тестовых вопросов с вариантами выбора правильных ответов. Все вопросы имеют одинаковый единичный весовой коэффициент.

Краткое содержание задания:

Тестирование на проверку умений выполнять расчеты динамических процессов и характеристик электропривода.

Контрольные вопросы/задания:

Уметь: выполнять расчеты характеристик электропривода, выбирать его основные элементы при проектировании

1. Определите, влияет ли траектория пуска электродвигателя в холостую без нагрузки на потери энергии в нем при пуске
 - а) да
 - б) нет**
2. Определите, как изменяются потери энергии при плавном пуске двигателя от управляемого преобразователя в зависимости от времени пуска
 - а) с увеличением времени пуска потери энергии увеличиваются
 - б) с увеличением времени пуска потери энергии уменьшаются**
 - в) потери энергии при плавном пуске не зависят от времени пуска
3. Определите, как соотносятся потери энергии в асинхронном двигателе при прямом пуске в холостую без нагрузки и при его динамическом торможении
 - а) потери энергии больше при прямом пуске в холостую без нагрузки, чем при его динамическом торможении
 - б) потери энергии меньше при прямом пуске в холостую без нагрузки, чем при его динамическом торможении
 - в) потери энергии при прямом пуске в холостую без нагрузки и при его динамическом торможении одинаковы**
4. Определите, какая схема включения реализует режим динамического торможения асинхронного двигателя
 - а) отключение от сети переменного тока и питания двух фаз статора постоянным током**
 - б) отключение от сети переменного тока одной или двух фаз статора
 - в) питание роторных обмоток постоянным током
5. Определите, в каком энергетическом режиме работает электродвигатель в точке реального холостого хода
 - а) режиме противовключения
 - б) режиме рекуперации
 - в) двигательном режиме**
6. Укажите, чем определяются потери энергии в электродвигателе в переходных режимах работы
 - а) запасом кинетической энергии во вращающихся частях**
 - б) магнитным потоком двигателя
 - в) напряжением на двигателе
7. Определите, какими параметрами вызывается нагрев электродвигателя
 - а) повышенным напряжением
 - б) суммарными потерями в двигателе**

	<p>в) сопротивлением обмоток электродвигателя</p> <p>8. Укажите, от чего зависят номинальные переменные потери мощности в электродвигателе</p> <p>а) от магнитного потока двигателя</p> <p>б) от квадрата тока в обмотках двигателя</p> <p>в) от механических потерь во вращающихся частях</p> <p>9. Определите, существует ли связь между жесткостью механической характеристики и потерями мощности в двигателе в установившемся режиме работы</p> <p>а) да</p> <p>б) нет</p> <p>10. Определите, куда направляется большая часть механической энергии торможения электропривода в режиме торможения противовключением</p> <p>а) возвращается в питающую сеть</p> <p>б) рассеивается в виде тепла на активных сопротивлениях обмоток</p> <p>в) запасается в реактивных сопротивлениях обмоток двигателя</p> <p>11. Определите, как в установившемся режиме работы зависят потери мощности в цепи ротора асинхронного двигателя от скольжения</p> <p>а) прямо пропорционально</p> <p>б) обратно пропорционально</p> <p>в) квадратично</p> <p>г) не зависят</p> <p>12. Определите, как изменяются потери мощности в асинхронном двигателе с фазным ротором при регулировании скорости введением добавочных сопротивлений в цепь ротора</p> <p>а) уменьшаются</p> <p>б) увеличиваются</p> <p>в) остаются постоянными</p> <p>13. Определите, в каком энергетическом режиме работает асинхронный двигатель, если его скольжение имеет отрицательные значения</p> <p>а) режим рекуперативного торможения</p> <p>б) режим короткого замыкания</p> <p>в) режим торможения противовключением</p> <p>г) режим динамического торможения</p> <p>14. Определите, возможна ли работа ДПТ с последовательным возбуждением в режиме рекуперативного торможения в стандартной схеме включения</p> <p>а) да</p> <p>б) нет</p> <p>15. Определите, при каком способе регулирования скорости ДПТ НВ потери мощности выше на искусственных характеристиках</p> <p>а) схема с введением добавочных сопротивлений в цепь якоря</p>
--	--

	<p>б) схема с управляемым преобразователем для регулирования напряжения на якоре</p> <p>16. Определите, какой метод проверки электродвигателя по условиям нагрева является наиболее точным (содержит меньше допущений)</p> <p>а) метод средних потерь</p> <p>б) метод эквивалентной мощности</p> <p>в) метод эквивалентного момента</p> <p>г) метод эквивалентного тока</p>
--	--

Описание шкалы оценивания:

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "отлично" выставляется если задание выполнено в полном объеме или выполнено преимущественно верно

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "хорошо" выставляется если большинство вопросов раскрыто. выбрано верное направление для решения задач

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения знания: Оценка "удовлетворительно" выставляется если задание преимущественно выполнено

СОДЕРЖАНИЕ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

7 семестр

Форма промежуточной аттестации: Экзамен

Пример билета

1. Двигатель постоянного тока с независимым возбуждением. Естественные характеристики и режимы работы.
2. Задача.
ДПТ НВ имеет номинальные данные:
 $\omega_n=100$ рад/с; $U_{ян}=110$ В; $I_{ян}=50$ А; $R_{я}=0,5$ Ом.
Рассчитайте и постройте естественную механическую характеристику и характеристику при уменьшении магнитного потока в 2 раза.

Процедура проведения

Выдается билет с вопросами, студент готовит ответы на вопросы, преподаватель их оценивает

1. Перечень компетенций/индикаторов и контрольных вопросов проверки результатов освоения дисциплины

1. Компетенция/Индикатор: ИД-ЗПК-4 Демонстрирует знание областей применения и основных характеристик электроприводов различных типов, применяет эти знания при решении профессиональных задач

Вопросы, задания

1. Определение системы автоматизированного электропривода
2. Уравнение движения механической части электропривода. Понятие механических характеристик двигателя и нагрузки
3. Типовые статические нагрузки в электроприводе
4. Приведение параметров механической части. Расчетная механическая схема
5. Регулирование координат электропривода. Естественные и искусственные характеристики. Показатели регулирования.
6. Двигатели постоянного тока Номинальный режим. Допустимые значения координат
7. Естественные характеристики двигателя постоянного тока с независимым возбуждением
8. Искусственные характеристики и показатели регулирования двигателя постоянного тока с независимым возбуждением при введении добавочных сопротивлений в цепь якоря, в схемах шунтирования якоря, при изменении потока, напряжения на якоре
9. Энергетические режимы работы двигателя постоянного тока с независимым возбуждением
10. Естественная механическая характеристика асинхронного двигателя. Энергетические режимы работы
11. Асинхронный двигатель, конструкции, схема замещения. Естественная электромеханическая характеристика
12. Искусственные характеристики и показатели регулирования асинхронного двигателя при изменении напряжения на статоре, изменении числа пар полюсов статора
13. Искусственные характеристики и показатели регулирования асинхронного двигателя при частотном регулировании. Типовые частотные законы управления в электроприводе
14. Синхронный двигатель, схемы включения, характеристики, режимы работы

15. Технические средства и схемы электроавтоматизации приводов постоянного тока (пусковые сопротивления – пуск, торможение, реверс ДПТ)
16. Технические средства и схемы электроавтоматизации приводов постоянного тока (тиристорные преобразователи)
17. Технические средства и схемы электроавтоматизации приводов переменного тока (пусковые сопротивления – пуск, торможение, реверс АД)
18. Технические средства и схемы электроавтоматизации приводов переменного тока (регуляторы напряжения/устройства плавного пуска)
19. Технические средства и схемы электроавтоматизации приводов переменного тока (преобразователи частоты).
20. Основные энергетические показатели системы электропривода. Энергетическая диаграмма силового канала
21. Потери энергии в установившихся и переходных режимах работы электропривода
22. Методы снижения потерь энергии в переходных режимах работы электропривода
23. Переходные процессы в электроприводе с линейной механической характеристикой
24. Переходные процессы в электроприводе при прямом и плавном пуске
25. Выбор мощности электродвигателя и методы его проверки по условиям нагрева

Материалы для проверки остаточных знаний

1. Приведение моментов инерций механической части системы к валу электродвигателя основано на:

Ответы:

- а) законе сохранения импульса
- б) законе сохранения кинетической энергии**
- в) втором законе Ньютона

Верный ответ: б) законе сохранения кинетической энергии

2. Как влияет увеличение момента сопротивления нагрузки на валу двигателя на время пуска?

Ответы:

- а) время пуска увеличится**
- б) время пуска уменьшится
- в) не влияет

Верный ответ: а) время пуска увеличится

3. Понятие «регулирование скорости электропривода» подразумевает

Ответы:

- а) принудительное изменение скорости электропривода путем электрического воздействия на механическую характеристику двигателя**
- б) принудительное изменение скорости электропривода путем изменения нагрузки на валу двигателя
- в) принудительное изменение момента инерции механической части электропривода

Верный ответ: а) принудительное изменение скорости электропривода путем электрического воздействия на механическую характеристику двигателя

4. Если момент электродвигателя больше момента сопротивления нагрузки на валу, то имеет место

Ответы:

- а) замедление электропривода
- б) ускорение электропривода**
- в) работа в установившемся режиме

Верный ответ: б) ускорение электропривода

5. При реостатном ступенчатом пуске ДПТ НВ в момент коммутации резисторов в цепи якоря происходит следующее

Ответы:

а) скачкообразное изменение скорости двигателя

б) скачкообразное изменение тока (момента) двигателя

в) скачкообразное изменение потока возбуждения двигателя

Верный ответ: б) скачкообразное изменение тока (момента) двигателя

6. При переходе в режим рекуперативного торможения у ДПТ НВ

Ответы:

а) скорость меняет знак

б) ток двигателя меняет знак

в) магнитный поток возбуждения меняет знак

Верный ответ: б) ток двигателя меняет знак

7. Число пар полюсов на статоре асинхронного двигателя определяет

Ответы:

а) допустимый ток двигателя

б) мощность двигателя

в) скорость идеального холостого хода

Верный ответ: в) скорость идеального холостого хода

8. Допускается ли реверс асинхронного двигателя изменением чередования последовательности фаз на статоре

Ответы:

а) да

б) нет

Верный ответ: а) да

9. Где в асинхронном двигателе протекает ток намагничивания

Ответы:

а) в воздушном зазоре

б) в обмотке статора

в) в обмотке ротора

Верный ответ: б) в обмотке статора

10. Определите, какими параметрами вызывается нагрев электродвигателя

Ответы:

а) повышенным напряжением

б) суммарными потерями в двигателе

в) сопротивлением обмоток электродвигателя

Верный ответ: б) суммарными потерями в двигателе

11. Определите, при каком способе регулирования скорости ДПТ НВ потери мощности выше на искусственных характеристиках

Ответы:

а) схема с введением добавочных сопротивлений в цепь якоря

б) схема с управляемым преобразователем для регулирования напряжения на якоре

Верный ответ: а) схема с введением добавочных сопротивлений в цепь якоря

II. Описание шкалы оценивания

Оценка: 5

Нижний порог выполнения задания в процентах: 80

Описание характеристики выполнения знания: Работа выполнена в рамках "продвинутого" уровня. Ответы даны верно, четко сформулированные особенности практических решений

Оценка: 4

Нижний порог выполнения задания в процентах: 60

Описание характеристики выполнения знания: Работа выполнена в рамках "базового" уровня. Большинство ответов даны верно. В части материала есть незначительные недостатки

Оценка: 3

Нижний порог выполнения задания в процентах: 50

Описание характеристики выполнения знания: Работа выполнена в рамках "порогового" уровня. Основная часть задания выполнена верно. на вопросы углубленного уровня

III. Правила выставления итоговой оценки по курсу

На основании оценки за экзамен с учетом баллов текущей аттестации