

План выполнения учебной нагрузки

МДК.01.04 Техническое регулирование и контроль качества электрического и электромеханического оборудования

Дата	15.01.2017-28.01.2017		29.01.2017-11.03.2017		12.03.2017-04.04.2017		05.04.2017-23.04.2017	
Часы	10	результат	82	результат	40	результат	28	результат
Тема	Механика электропривода		Электропривод ДТП		Электроприводы с асинхронными двигателями		Электродвигатели и с синхронными двигателями	
Практические работы в ОО	Определение установившегося движения ЭП и его устойчивости		1. Однофазные и трёхфазные схемы выпрямления: полууправляемый и полностью управляемый мост, их характеристики и область применения.		1. Расчет значений пусковых сопротивлений графическим способом для ДПТНВ типа		1. Схема управления пуском ДПТ НВ в функции времени, реверсом и торможением противовключением	
			2. Расчет значений пусковых сопротивлений графическим способом для ДПТНВ		2. Импульсное регулирование ДПТ НВ		2. Регулирование координат ЭП с ДПТ ПВ с помощью резисторов	
Практическая работа на предприятии	1. Расчетные схемы механической части ЭП. Одномассовая и многомассовая схемы.		1. СИФУ, её устройство, принцип действия, назначение.		1. Электрические аппараты дистанционного управления: контакторы, пускатели, реле, их назначение, принцип действия и область применения		1. Регулирование координат ЭП с АД изменением	
			2. Схема включения и характеристики ДПТ НВ.		2. Датчики времени, скорости, тока		2. Регулирование координат ЭП с ДПТ НВ изменением напряжения с помощью системы	

			3. Энергетические режимы работы ДПТ НВ.		3. Виды и аппараты защиты, блокировок и сигнализации в электроприводе		3. Регулирование координат ЭП с ДПТ НВ изменением напряжения с помощью системы "тиристорный преобразователь -	
			4. Регулирование резисторов в цепи якоря скорости ДПТ НВ				4. Регулирование угловой скорости ДПТ НВ в схеме с	
			5. Построение эл.механической и механических характеристик ДПТНВ				5. Импульсное регулирование ДПТ НВ	
			6. Регулирование тока и момента при пуске, торможении, реверсе					
			7. Регулирование угловой скорости ДПТ НВ изменением магнитного потока					
			8. Регулирование координат ЭП с ДПТ НВ изменением напряжения с помощью системы "генератор-двигатель"					
			9. Регулирование координат ЭП с ДПТ НВ изменением напряжения с помощью системы "тиристорный преобразователь - двигатель"					
			10. Регулирование угловой скорости ДПТ НВ в схеме с шунтированием якоря					
			11. Импульсное регулирование ДПТ НВ					