



МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РФ

Брянский государственный технический университет

Кафедра: «Промышленная электроника и электротехника»

«УТВЕРЖДАЮ»

Первый проректор

по учебной работе

_____ А.Н. Прокофьев

« ____ » _____ 2015 г.

ПРОГРАММА

вступительного экзамена в магистратуру

по направлению подготовки 13.04.02

«Электроэнергетика и электротехника»

Брянск 2015

Программа вступительного экзамена в магистратуру по направлению подготовки 13.04.02, «Электроэнергетика и электротехника» – Брянск: БГТУ, 2015.– 11 с.

Разработали:

доцент, канд. тех. наук

доцент, канд. тех. наук

А. Ю. Дракин

В.Ф. Зотин

Рекомендовано кафедрой «Промышленная электроника и электротехника» БГТУ (протокол № 9 от 26.06.2015 г.)

Зав. кафедрой «ПЭиЭ» к.т.н., доц.

А.Ю. Дракин

Согласовано:

Начальник учебно-методического управления
профессор, доктор тех. наук

А.А. Реутов

© Дракин Александр Юрьевич
Зотин Виталий Федорович

© ФГБОУ ВПО «Брянский государственный
технический университет»

ПРОГРАММА
вступительного экзамена в
магистратуру по направлению подготовки
13.04.02 «Электроэнергетика и электротехника»

1. Порядок проведения экзамена

Экзамен проводится в устной форме по билетам, каждый из которых содержит по три вопроса, соответствующих нижеследующим разделам п.2.

2. Перечень вопросов, выносимых на экзамен

Раздел «Теория электропривода».

1. Составьте эквивалентную схему механической части ЭП, содержащей электродвигатель, редуктор и подъемную лебедку, и определите параметры ее элементов, приведенных к валу электродвигателя.
2. Составьте и поясните структурную схему модели механической части ЭП, содержащей упругую связь вала двигателя с рабочим органом.
3. Изобразите естественную и искусственные статические механические характеристики двигателя постоянного тока с независимым возбуждением. Укажите условия их реализации и режимы работы электрической машины, соответствующие отдельным участкам характеристик.
4. Составьте структурную схему модели двигателя постоянного тока с независимым возбуждением. Поясните параметры модели.
5. Изобразите естественную и искусственные статические механические характеристики асинхронного двигателя с фазным ротором при постоянной частоте напряжения статора. Укажите условия их реализации и режимы работы электрической машины, соответствующие отдельным участкам характеристик.
6. Изобразите статические механические характеристики частотно-регулируемого асинхронного двигателя при различных типовых способах частотного управления. Укажите режимы работы электрической машины, соответствующие отдельным участкам характеристик.
7. Составьте структурную схему модели асинхронного короткозамкнутого двигателя без учета электромагнитных переходных процессов и при постоянстве частоты напряжения статора. Поясните параметры модели.
8. Составьте структурную схему полной модели асинхронного двигателя с короткозамкнутым ротором при подключении обмотки статора к управляемому источнику тока. Поясните параметры модели.
9. Составьте структурную схему полной модели синхронного (вентильного) двигателя с возбуждением от постоянных магнитов при подключении обмотки статора к управляемому источнику напряжения. Поясните параметры модели.
10. Изобразите статические механические характеристики двигателя двойного питания при различных параметрах добавочного напряжения ротора. Поясните процесс преобразования энергии, соответствующий отдельным участкам характеристик.
11. Поясните принцип асинхронного вентильного каскада с однозонным регулированием скорости. Приведите механические характеристики каскада и

оцените его энергетические параметры.

12. Укажите принципы построения электроприводов позиционирования. Каким требованиям должен удовлетворять электропривод для реализации каждого из них?
13. Поясните способы повышения точности дискретного позиционирования электропривода. С помощью каких средств они реализуются в электроприводах постоянного и переменного тока?
14. Какие факторы влияют на потерю энергии в электродвигателях при переходных режимах? Дайте сравнительную оценку потерь энергии в двигателях постоянного и переменного тока.
15. Поясните особенности выбора электродвигателя, включая его мощность, при работе с ударной нагрузкой.
16. Укажите и поясните способы регулирования скорости электродвигателей постоянного и переменного тока, обеспечивающие постоянство допустимого момента нагрузки.
17. Укажите и поясните способы регулирования скорости электродвигателей постоянного и переменного тока, обеспечивающие постоянство допустимой мощности нагрузки.
18. Укажите и поясните показатели качества управления координатами электропривода в установившемся и переходном режимах, обусловленных изменением задания.
19. Укажите и поясните показатели качества управления координатами электропривода в установившемся и переходном режимах, обусловленных изменением нагрузки.
20. Укажите и поясните показатели качества, характеризующие позиционный электропривод при работе в режиме слежения.

Раздел «Системы управления электроприводов».

1. Как решается задача оптимизации цифрового контура тока системы управления ЭП постоянного тока с учетом дискретности преобразователя в цепи якоря?
2. Поясните порядок синтеза систем логического управления электроприводом на бесконтактных элементах с использованием графа дискретного (конечного) автомата.
3. Составьте структурную схему одного из вариантов векторного управления асинхронным электроприводом. Поясните назначение элементов схемы и укажите требования к их параметрам.
4. Как дискретность и квантованность сигналов влияет на динамические и статические свойства электропривода с цифровой системой управления? Укажите критерии минимизации этого влияния.
5. Составьте структурную схему системы модального управления скоростью электропривода постоянного тока с безынерционным преобразователем в цепи якоря. Каким образом в такой системе обеспечивается ограничение тока якоря в установившихся и переходных режимах?
6. Составьте структурную схему системы управления ЭП постоянного тока с преобразователем в цепи якоря, обеспечивающей формирование семейства статических характеристик с повышенной жесткостью при рабочих нагрузках

и ограничением момента в установившихся режимах работы. Как параметры системы связаны с параметрами характеристик?

7. Синтезируйте систему подчиненного регулирования координат ЭП постоянного тока с малоинерционным преобразователем в цепи якоря, оптимизированную для программного управления скоростью.
8. Синтезируйте систему подчиненного регулирования координат ЭП постоянного тока с малоинерционным преобразователем в цепи якоря, оптимизированную для отработки возмущений со стороны нагрузки.
9. Какие факторы необходимо учитывать при синтезе систем управления скоростью электроприводов с малоинерционными двигателями? Сформулируйте требования к соответствующим параметрам системы.
10. Составьте структурную схему системы управления скоростью ЭП постоянного тока по каналу возбуждения при питании якоря от источника тока. Сформулируйте требования к параметрам элементов схемы.
11. Представьте возможные варианты структуры системы управления скоростью электропривода, содержащего упругую связь двигателя с рабочим органом при слабом внешнем демпфировании упругих колебаний. Поясните условия применения этих вариантов.
12. Составьте структурную схему системы частотно-токового управления синхронным (вентильным) двигателем с возбуждением от постоянных магнитов. Поясните назначение элементов схемы и укажите требования к их параметрам.
13. Приведите типовую структурную схему системы управления следящим ЭП с объектом слежения. С помощью каких дополнительных элементов можно уменьшить ошибку в режимах слежения и стопорения?
14. Приведите функциональную схему системы стабилизации скорости асинхронного ЭП с регулятором напряжения статора. Поясните порядок синтеза и оцените динамические свойства такой системы.
15. Составьте функциональную схему системы стабилизации скорости и ограничения момента асинхронного электропривода с импульсным регулятором добавочного сопротивления в цепи ротора. Укажите типовые настройки соответствующих контуров управления.
16. Представьте типовую структуру системы двухзонного управления скоростью ЭП постоянного тока. Поясните реакцию системы на возмущения со стороны нагрузки в обеих зонах скоростей.
17. Приведите типовую структурную схему оптимального по быстродействию позиционного ЭП. Поясните назначение элементов схемы и сформулируйте требования к их параметрам.
18. С какой целью в системах управления электроприводов применяют наблюдающие устройства? Поясните структуру и порядок синтеза наблюдающего устройства и требования к его параметрам.
19. Классифицируйте адаптивные системы управления, применяемые в электроприводе. Приведите и поясните структурную схему системы управления скоростью ЭП с эталонной моделью.
20. Поясните особенности структуры системы управления скоростью быстродействующих электроприводов с высокомоментными двигателями постоянного тока.

21. Классифицируйте системы частотного управления асинхронным электроприводом. Каковы задачи управления, решаемые системами каждого из классов, и их функциональный состав?
22. Составьте структуру нечеткого регулятора и поясните алгоритм его функционирования в составе системы управления позиционным электроприводом.
23. Поясните математическое описание цифровых регуляторов и их частотные свойства. В чем различие аппаратного и программного способов реализации цифровых регуляторов?
24. Поясните порядок синтеза релейно-контакторных систем логического управления электроприводом на основе графа дискретного (конечного) автомата.
25. Поясните принцип нечеткого управления и укажите критерии его эффективности при управлении электроприводами.
26. Какие задачи решают с помощью систем логического (дискретного) управления электроприводов? Классифицируйте данные системы по назначению и элементной базе.
27. Поясните порядок синтеза цифрового контура с использованием дискретных передаточных функций.
28. Поясните порядок синтеза цифрового контура управления по его аналоговому прототипу. Каковы условия применимости данного метода?

Раздел «Основы преобразовательной, микропроцессорной техники, элементы систем автоматики».

1. Поясните функционирование микропроцессорной системы в режиме многозадачности и реального времени на примере устройства управления ПЧ асинхронного электропривода.
2. Поясните особенности применения ШИП с нагрузкой в виде якоря ДПТ и первичным источником электроэнергии в виде сети переменного тока. Какие режимы коммутации силовых ключей применяются в реверсивном ШИП?
3. Классифицируйте интегральные запоминающие устройства и укажите их основные параметры. Какие типы микросхем памяти используются в микропроцессорных системах?
4. Поясните устройство и принцип действия трехфазного автономного инвертора напряжения. Какие алгоритмы микропроцессорного управления таким преобразователем применяются в электроприводе?
5. Поясните принцип действия тиристорного преобразователя с нагрузкой в виде якоря ДПТ в выпрямительном и инверторном режимах. Дайте сравнительную оценку основных схем, применяемых в электроприводе.
6. Классифицируйте входные и выходные сигналы микропроцессорных систем управления. Какие типовые модули ввода-вывода содержит такая система?
7. Укажите электронную базу и поясните схемотехнику типовых нелинейных преобразователей аналоговых сигналов: перемножителя, делителя, ограничителя и вычислителя модуля.
8. Укажите элементную базу логических устройств комбинационного типа в составе дискретной логической системы управления. Как тип элементной базы

влияет на процесс синтеза устройства?

9. Поясните устройство и принцип действия реверсивных тиристорных преобразователей с нагрузкой в виде якоря ДПТ. Как осуществляется управление такими преобразователями и как способ управления влияет на статические и динамические характеристики электропривода?
10. Укажите состав аппаратных средств и поясните алгоритм функционирования микропроцессорной системы, обеспечивающей обработку аналоговых сигналов.
11. Укажите состав инструментальных средств, используемых для программирования микропроцессорных систем, и поясните их назначение.
12. Классифицируйте датчики электрических величин, применяемые в СУ электроприводов. Поясните принцип их действия и укажите основные параметры.
13. Поясните схемотехнику регуляторов в составе аналоговой системы управления. Как реализуется функция ПИД-регулятора с помощью микропроцессорной системы?
14. Укажите критерии выбора типа микропроцессора (микроконтроллера) для построения СУ электропривода. Каковы параметры и функциональные возможности современных микроконтроллеров?
15. Поясните устройство и принцип действия ЦАП. Укажите типы и основные параметры ЦАП, применяемые в СУ электроприводов.
16. Изобразите схему тиристорного регулятора напряжения статора асинхронного двигателя. Поясните принцип его действия, структуру управляющего устройства и особенности статических характеристик.
17. Поясните функциональный состав и принцип действия промышленного контроллера. Какие языки программирования используются для промышленных контроллеров?
18. Укажите элементную базу устройства памяти в составе дискретной логической системы управления. Как тип памяти влияет на процесс синтеза системы?
19. Поясните принцип действия НПЧ и структуру управляющего устройства преобразователя с нагрузкой в виде асинхронного двигателя. Каковы недостатки НПЧ по сравнению с преобразователем инверторного типа?
20. Поясните устройство и принцип действия «битового процессора». Как на его базе реализовать систему дискретного логического управления электроприводом?
21. Классифицируйте датчики скорости, применяемые в СУ электроприводов. Поясните принцип их действия и укажите основные параметры.
22. Дайте характеристику интерфейсам, применяемым в микропроцессорной системе для связи между отдельными модулями, а также интерфейсам, с помощью которых обеспечивается взаимодействие микропроцессорных систем, относящихся к различным уровням управления.
23. Поясните устройство преобразователя частоты инверторного типа для ЭП переменного тока. Как осуществляется в нем регулирование выходного напряжения и как реализуется режим генераторного торможения?
24. Классифицируйте АЦП по принципу действия и поясните их структуру. Дайте сравнительную характеристику АЦП различных типов.
25. Поясните схему и принцип действия широтно-импульсного преобразователя

для регулирования напряжения на якоре ДПТ. Каким образом на базе микроконтроллера реализуется устройство управления таким преобразователем?

26. Классифицируйте датчики положения и углового рассогласования, применяемые в системах управления электроприводов. Поясните принцип их действия и укажите основные параметры.
27. Укажите программные и аппаратные средства, необходимые для отладки микропроцессорных систем, и поясните сам процесс отладки.
28. Укажите состав аппаратных средств и поясните алгоритм функционирования микропроцессорной системы, обеспечивающей формирование сигнала заданной формы.