ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:
Заведующий выпускающей кафедрой

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Григорьев М. А.
Пользователь: grigorevma
Дата подписания: 27.11.2023

М. А. Григорьев

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины 1.Ф.П0.12 Электрические и гидравлические приводы мехатронных устройств
для направления 15.03.06 Мехатроника и робототехника
уровень Бакалавриат
профиль подготовки Мехатроника
форма обучения очная
кафедра-разработчик Электропривод, мехатроника и электромеханика

Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 15.03.06 Мехатроника и робототехника, утверждённым приказом Минобрнауки от 17.08.2020 № 1046

Зав.кафедрой разработчика,
д.техн.н., проф.

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Григорьев М. А.
Пользователь: grigorevma
Дата подписания: 27.11.2023

М. А. Григорьев

Разработчик программы,
к.техн.н., доц., доцент

Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП
Кому выдан: Лицин К. В.
Пользователь: litsinkv
Дата подписания: 27.11.2023

К. В. Лицин

Челябинск

1. Цели и задачи дисциплины

Цель изучения дисциплины – получение студентами компетенций в области регулируемых электро- и гидроприводов, рассмотрение вопросов теории и практики современных приводов мехатронных устройств, тенденции их развития. Для достижения поставленной цели необходимо - сформировать у студентов понимание процесса управления движением рабочих органов, о сущности происходящих в электрических и гидравлических приводах процессов преобразования энергии, статических и динамических свойств приводов; - научить студентов самостоятельно выполнять расчеты по анализу движения приводов, определению их основных параметров и характеристик, оценке энергетических показателей работы и выборе типа привода; - научить студентов самостоятельно проводить лабораторные исследования электрических и гидравлических приводов.

Краткое содержание дисциплины

В курсе данной дисциплины раскрываются основы теории и принципы электрического и гидравлического привода, рассматриваются вопросы создания математических моделей мехатронных модулей, в том числе электрических, электронных, гидравлических и пневматических. Представлены физические основы функционирования элементов мехатронных модулей – исполнительных электро- и гидроприводов, силовых электронных преобразователей, гидроаппаратов и различных передач преобразователей движения. Приведено общее представление об управлении мехатронными модулями и системами

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-1 Способен осуществлять организованное, материальное и документационное обеспечение технического обслуживания и планового ремонта гибких производственных систем в машиностроении	Знает: устройство, классификацию, принцип действия мехатронных систем; методы и стандартные способы решения инженерных задач по определению технических характеристик и конструктивных особенности модулей ГПС Умеет: определять принципы построения мехатронных систем на основе электрических и гидравлических схем; применять персональный компьютер и специализированные программные продукты для осуществления контроля за параметрами работы ГПС Имеет практический опыт: оценки анализа причин повышения аварийных ситуаций ГПС; оценки надежности мехатронных систем с целью выявления причин ее отказов

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
Электрические и электронные аппараты,	Не предусмотрены

Автоматизация производственных процессов, Силовая электроника, Микропроцессорная техника в мехатронике, Физические основы гидравлики, Пропорциональная гидро- и пневмоавтоматика, Физические основы электроники	

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
Пропорциональная гидро- и пневмоавтоматика	Знает: основы разработки конструкторской и проектной документации при создании мехатронных и робототехнических систем в соответствии с имеющимися стандартами и техническими условиями Умеет: участвовать в монтаже, наладке, настройке и сдаче в эксплуатацию опытных образцов мехатронных и робототехнических систем, их подсистем и отдельных модулей Имеет практический опыт: проведения предварительных испытаний составных частей опытного образца мехатронной или робототехнической системы по заданным программам и методикам и ведения соответствующих журналов испытаний
Силовая электроника	Знает: принципы работы, основные понятия, определения, технические характеристики и классификацию силовых полупроводниковых преобразователей постоянного и переменного тока (выпрямления переменного тока впостоянный, инвертирования постоянного тока в переменный, непосредственного преобразования переменного напряжения одной частоты в переменное напряжение регулируемой частоты) Умеет: читать силовые электрические схемы силовых полупроводниковых преобразователей; пользоваться специализированными программными продуктами для моделирования и контроля силовых полупроводниковыхпреобразователей; использовать цифровые модели полупроводниковых преобразователей при разработке технической документации по технологическому обслуживанию и ремонту Имеет практический опыт: оценки и анализа характеристик работы силовых полупроводниковых преобразователей для выявления причин их систематических отказов
Физические основы электроники	Знает: терминологию, основные определения электронной техники; суть физических процессов, лежащих в основе принципа действия электронных полупроводниковых приборов; свойства различных полупроводниковых приборов и их характеристики; принципы

	создания моделей полупроводниковых приборов для решения задач профессиональной деятельности Умеет: выбирать элементы электронных схем для решения поставленной задачи; анализировать и описывать физические процессы, протекающие в полупроводниковых приборах; правильно интерпретировать экспериментальные данные с теоретическими положениями; подбирать литературные источники для решения задач по тематике данной учебной дисциплины; использовать компьютерную технику при оформлении отчетов лабораторных работ; моделировать принципиальные электронные схемы с помощью компьютерной техники Имеет практический опыт: экспериментального исследования характеристик и правильного выбора полупроводниковых приборов; способами управления электронными устройствами; основными методами организации самостоятельного обучения исамоконтроля; современными техническими средствами и информационными технологиями в профессиональной области; прикладными программами для решения инженерных задач электроники и моделирования электронных схем
Микропроцессорная техника в мехатронике	Знает: основы проектирования аппаратной части микропроцессорных систем основы разработки программного обеспечения основы моделирования мехатронных систем в среде пакетов прикладных программ персональногокомпьютера. Принципы работы и технические характеристики микропроцессорных систем Умеет: использовать современные информационные технологии, управлять информацией с применением прикладных программ; использовать сетевые компьютерные технологии, базы данных и пакеты прикладных программ Имеет практический опыт: применения полученной информации при проектировании элементов микропроцессорного управления промышленными мехатронными системами
Электрические и электронные аппараты	Знает: функциональное назначение и область применения основных типов электрических и электронных аппаратов, устройство, принцип действия, основные характеристики, иметь представление об основных источниках информации, методах поиска и выбора основных типов электрических и электронных аппаратов Умеет: выбирать электрические и электронные аппараты для конкретных условий эксплуатации, читать и составлять электрические схемы электроустановок, содержащих электрические и электронные аппараты, оценивать параметрырабочих режимов электрических и

	электронных аппаратов Имеет практический опыт: проведения экспериментальных исследований и регулировки электрических и электронных аппаратов, выявления причин систематических отказов гибких производственных систем, навыками исследовательской работы в области электрических и электронных аппаратов
Автоматизация производственных процессов	Знает: методы синтеза систем программного управления, реализацию синтезированной системы на различной элементной базе., принцип работы, технические характеристики модулей гибких производственных систем Умеет: составлять алгоритм автоматизации управления объектом., читать чертежи и схемы (электрические, гидравлические, принципиальные) Имеет практический опыт: построения систем автоматики на современной элементной базе., анализа отчетности об эксплуатации гибких производственных систем и разработки системы мероприятий по повышению эффективности эксплуатации гибких производственных систем в отраслях агропромышленного комплекса
Физические основы гидравлики	Знает: математические формы записи основных уравнений, характеризующих законы равновесия и движения жидкости Умеет: применять физико-математический аппарат для рассматриваемой гидравлической части мехатронной и робототехнической системы Имеет практический опыт: составления физико-математических моделей для описания гидравлической части мехатронных и робототехнических систем

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 10 з.е., 360 ч., 177 ч. контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах	
		Номер семестра	
		7	8
Общая трудоёмкость дисциплины	360	180	180
Аудиторные занятия:	152	80	72
Лекции (Л)	96	48	48
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	12	0	12
Лабораторные работы (ЛР)	44	32	12
Самостоятельная работа (СРС)	183	87,5	95,5
Подготовка отчетов по лабораторным работам	52	30	22
Подготовка к защите лабораторных работ	52	28	24

Подготовка к экзамену	79	29.5	49.5
Консультации и промежуточная аттестация	25	12,5	12,5
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	экзамен	экзамен

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Мехатронные технологические системы: концепция проектирования и применения. Механика приводов мехатронных систем	40	24	0	16
2	Энергетика приводов мехатронных систем	26	10	0	16
3	Системы автоматического регулирования координат сервоприводов мехатронных устройств	46	32	6	8
4	Мехатронные системы в автоматизированном производстве	40	30	6	4

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	История, предпосылки развития мехатроники. Основные понятия и определения. Задачи и структура учебного курса	2
2	1	Структура, признаки и состав мехатронных систем	2
3	1	Построение мехатронных модулей на основе синергетической интеграции элементов	2
4	1	Расчетные схемы механической части привода. Уравнения движения привода с двигателями вращательного движения	2
5	1	Уравнение движения привода с гидро- и пневмоцилиндрами. Уравнение движения привода с нелинейными кинематическими связями	2
6	1	Типовые статические нагрузки привода	2
7	1	Механическая часть мехатронного модуля как объект управления	2
8	1	Механические переходные процессы в электроприводе. Упрощенная тахограмма и нагрузочная диаграмма	2
9	1	Переходные процессы в одномассовой механической системе при учете свойств двигателя	2
10	1	Переходные процессы в двухмассовой упругой механической системе	2
11	1	Механические характеристики и устойчивость электропривода	2
12	1	Пример расчета движения механической части мехатронного модуля.	2
13	2	Энергетические характеристики привода	2
14	2	Выбор мощности электродвигателей	2
15	2	Выбор силовых электронных преобразователей	2
16	2	Выбор гидроцилиндра, гидромотора.	2
17	2	Типовые режимы работы электропривода	2
18	3	Электропривод постоянного тока как элемент системы автоматического регулирования	2
19	3	Регулирование координат автоматизированного электропривода постоянного тока	2
20	3	Связь показателей регулирования с ЛАЧХ разомкнутого контура	2
21	3	Реализация подчиненного регулирования координат в электроприводах	2

		постоянного тока с тиристорным преобразователем. Настройка контура регулирования тока якоря	
22	3	Настройка контура регулирования скорости вращения электропривода. Позиционная система управления электроприводом.	2
23	3	Стандартные настройки регулируемого электропривода	2
24	3	Системы управления электроприводов постоянного тока в двухзонной системе регулирования скорости электродвигателя	2
25	3	Электропривод с асинхронным электродвигателем как элемент системы автоматического регулирования	2
26	3	Принцип векторного управления асинхронным двигателем	2
27	3	Пространственный вектор. Системы координат и их взаимосвязь	2
28	3	Структурная схема асинхронного электропривода	2
29	3	Электропривод с синхронным электродвигателем как элемент системы автоматического регулирования	2
30	3	Гидропривод как элемент системы автоматического регулирования	2
31	3	Пневмопривод как элемент системы автоматического регулирования	2
32	3	Электроприводы с шаговыми двигателями. Приводы с электромагнитными муфтами	2
33	3	Комбинированные электро- и гидроприводы. Принцип построения, основные элементы, статические и динамические характеристики. Структурное представление.	2
34	4	Промышленные мехатронные системы агрегатов металлургического производства. Краткое описание технологического процесса и агрегатов доменного производства	2
35	4	Электропривод механизма поворота конвертора. Кинематическая схема, циклограмма, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления	2
36	4	Электропривод механизма перемещения кислородной фурмы. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
37	4	Электроприводы сталевозов и шлаковозов. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
38	4	Краткое описание технологического процесса и агрегатов прокатного производства. Электропривод электромеханического нажимного устройства стана горячей прокатки. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
39	4	Гидропривод гидравлического нажимного устройства стана горячей прокатки. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
40	4	Главный электрический привод прокатного станов горячей и холодной прокатки. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
41	4	Промышленные мехатронные системы агрегатов в машиностроении. Электроприводы мостовых кранов. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
42	4	Кантователи с электроприводом. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
43	4	Кантователи с гидроприводом. Технологические требования. Схемы системы управления.	2

44	4	Электропривод рабочих машин для транспортировки жидкости и газов (Нагнетатели, насосы, компрессоры, вентиляторы). Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Характеристики. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
45	4	Толкатели с электроприводом. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
46	4	Толкатели с гидроприводом. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
47	4	Гидропривод подъемно-транспортных машин. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Характеристики. Технологические требования. Схемы системы управления.	2
48	4	Электропривод и гидропривод манипуляторов. Кинематическая схема, тахограмма и нагрузочная диаграмма. Характеристики. Технологические требования. Схемы системы управления.	2

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	3	Расчет структурной схемы САР и параметров регуляторов при векторном управлении АД	2
2	3	Расчет структурной схемы САР и параметров регуляторов при регулировании скорости синхронного двигателя	2
3	3	Гидропривод и пневмопривода как элемент системы автоматического регулирования	2
4	4	Система автоматического регулирования перемещением сталевоза кислородно-конверторного цеха.	2
5	4	Система автоматического регулирования зазором толстолистового прокатного стана горячей прокатки	2
6	4	Система автоматического регулирования механизма подъема мостового крана. Система автоматического регулирования перемещением моста мостового крана	2

5.3. Лабораторные работы

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание лабораторной работы	Кол-во часов
1,2	1	Лабораторная работа № 1. Моделирование в Matlab/Simulink одномассовой и двухмассовой механической системы	4
3	1	Защита лабораторной работы №1	2
4,5	1	Лабораторная работа № 2. Исследование электропривода постоянного тока в различных режимах работы	4
6	1	Защита лабораторной работы №2	2
7	1	Лабораторная работа № 3. Моделирование в Matlab/Simulink системы подчиненного регулирования координат электропривода с внешним контуром скорости	2
8	1	Защита лабораторной работы №3	2
9,10	2	Защита лабораторной работы №4. Моделирование в Matlab/Simulink системы подчиненного регулирования координат электропривода с внешним контуром положения	4

11	2	Защита лабораторной работы №4	2
12	2	Лабораторная работа № 5. Моделирование в Matlab/Simulink скалярной системы регулирования ПЧ-АД с регулятором скорости	2
13	2	Защита лабораторной работы №5	2
14,15	2	Лабораторная работа № 6 Моделирование в Matlab/Simulink систем векторного управления ПЧ-АД	4
16	2	Защита лабораторной работы №6	2
17	3	Лабораторная работа № 7. Моделирование в Matlab/Simulink системы регулирования координат гидропривода	2
18	3	Защита лабораторной работы №7	2
19	3	Лабораторная работа №8. Моделирование различных типов регуляторов системы автоматического управления	2
20	3	Защита лабораторной работы №8	2
21	4	Лабораторная работа №9. Исследование математической модели системы автоматического управления бездатчикового электропривода	2
22	4	Защита лабораторной работы №9	2

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов
Подготовка отчетов по лабораторным работам	Учебно-методич. пособие для СРС 1 (с. 58-90); Программное обеспечение [1]; [2].	8	22
Подготовка к защите лабораторных работ	Основная литература: [1] с.5-27; [2] с. 229-350; Дополнительная литература:[2] с.331-550; [5] с. 7-300. Электронная учебно-методическая документация: [2] с. 183-360. Профессиональные базы данных и информационные справочные системы [1], [2]. Отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке [1-4].	8	24
Подготовка к защите лабораторных работ	Основная литература: 1-4; дополнительная литература 1-5; отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке: 1-4; методические указания для студентов по освоению дисциплины: 1 ; учебно-методические материалы в электронном виде: 1-4.	7	28
Подготовка к экзамену	Основная литература: [1] с.5-27; [2] с. 229-350; [4] с.359-568. Дополнительная литература:[2] с.331-550; [3] с. 211-298; [4] с. 10-296; [5] с. 7-300. Электронная учебно-методическая документация: [2] с. 183-360; [3] с. 7-150. Профессиональные базы данных и информационные справочные системы [1], [2]. Отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке [1-4].	8	49,5

Подготовка к экзамену	Основная литература: [1] с.5-27; [2] с. 10-228; [3] с.5-28. ; [4] с.10-358. Дополнительная литература: [1] с. 5-70; [2] с.10-330; [3] с. 3-210. Электронная учебно-методическая документация: [1] с. 7-200; [2] с. 5-182. Профессиональные базы данных и информационные справочные системы [1], [2]. Отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке [1-4].	7	29,5
Подготовка отчетов по лабораторным работам	Учебно-методич. пособие для СРС 1 (с. 10-57); Программное обеспечение [1]; [2].	7	30

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учи-тыва-ется в ПА
1	7	Текущий контроль	Лабораторная работа 1 (раздел 1)	0,16	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
2	7	Текущий контроль	Лабораторная работа 2 (раздел 1)	0,16	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите;	экзамен

						3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	
3	7	Текущий контроль	Лабораторная работа 3 (раздел 1)	0,16	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
4	7	Текущий контроль	Лабораторная работа 4 (раздел 2)	0,16	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
5	8	Текущий контроль	Лабораторная работа 5 (раздел 2)	0,16	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не	экзамен

						ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	
6	8	Текущий контроль	Лабораторная работа 6 (раздел 2)	0,2	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
7	8	Текущий контроль	Лабораторная работа 7 (раздел 3)	0,33	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
8	8	Текущий контроль	Лабораторная работа 8 (раздел 3)	0,33	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по	экзамен

						лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	
9	8	Текущий контроль	Лабораторная работа 9 (раздел 4)	0,34	5	0 - студент не выполнил отчет по лабораторной работе; 1 - студент выполнил отчет по лабораторной работе с ошибками, не ответил на вопросы при защите; 2 - студент выполнил отчет по лабораторной работе в основном без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 3 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, не ответил на вопросы при защите; 4 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил не на все вопросы при защите; 5 - студент выполнил отчет по лабораторной работе без ошибок, ответил на все вопросы при защите.	экзамен
10	7	Проме-жуточная аттестация	Экзамен (7 семестр)	-	5	На экзамене студенту дается билет в котором три теоретических вопроса. 0 - не ответил ни на один из теоретических вопросов; 1 - студент смогу ответить на один вопрос с помощью наводящих вопросов преподавателя; 2 - студент ответил на один теоретический вопрос с незначительными ошибками; 3 - студент ответил на два теоретических вопроса с незначительными ошибками; 4 - ответил на все теоретические вопросы с незначительными ошибками; 5 - студент ответил на все теоретические вопросы.	экзамен
11	8	Проме-жуточная аттестация	Экзамен (8 семестр)	-	5	На экзамене студенту дается билет в котором три теоретических вопроса. 0 - не ответил ни на один из теоретических вопросов; 1 - студент смогу ответить на один вопрос с помощью наводящих вопросов преподавателя; 2 - студент ответил на один теоретический вопрос с незначительными ошибками; 3 - студент ответил на два теоретических вопроса с незначительными ошибками; 4 - ответил на все теоретические вопросы с незначительными ошибками; 5 - студент ответил на все теоретические вопросы.	экзамен

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
экзамен	Экзамен проводится в устной форме. Каждому студенту выдается билет, в котором присутствует по три теоретических вопроса из любого раздела семестра, за который проводится промежуточная аттестация. При неправильном ответе студенту могут быть заданы уточняющие или новые вопросы по той же теме. Количество дополнительных вопросов – не более двух. Количество дополнительных вопросов зависит от полноты ответа, представленного для оценивания. На экзамене рейтинг студента рассчитывается на основе баллов, набранных обучающимся по результатам текущего контроля контрольный мероприятий (КМ) с учетом весового коэффициента: Rтек=0,16 КМ1+0,16 КМ2+ 0,16 КМ3+0,16 КМ4+0,16 КМ5+0,2 КМ6 и промежуточной аттестации (экзамен) Rпа. Рейтинг студента по дисциплине Rд определяется либо по формуле Rд=0,6 Rтек+0,4 Rпа или (на выбор студента) по результатам текущего контроля: Rд = R тек. Критерии оценивания: – Отлично: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 85…100%; – Хорошо: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 75…84%. – Удовлетворительно: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 60…74 %; – Неудовлетворительно: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 0…59 %.	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения
экзамен	Экзамен проводится в устной форме. Каждому студенту выдается билет, в котором присутствует по три теоретических вопроса из любого раздела семестра, за который проводится промежуточная аттестация. При неправильном ответе студенту могут быть заданы уточняющие или новые вопросы по той же теме. Количество дополнительных вопросов – не более двух. Количество дополнительных вопросов зависит от полноты ответа, представленного для оценивания. На экзамене рейтинг студента рассчитывается на основе баллов, набранных обучающимся по результатам текущего контроля контрольный мероприятий (КМ) с учетом весового коэффициента: Rтек=0,33КМ7+0,33 КМ8+ 0,34 КМ9 и промежуточной аттестации (экзамен) Rпа. Рейтинг студента по дисциплине Rд определяется либо по формуле Rд=0,6 Rтек+0,4 Rпа или (на выбор студента) по результатам текущего контроля: Rд = R тек. Критерии оценивания: – Отлично: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 85…100%; – Хорошо: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 75…84%. – Удовлетворительно: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 60…74 %; – Неудовлетворительно: Величина рейтинга обучающегося по дисциплине 0…59 %.	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ									
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ПК-1	Знает: устройство, классификацию, принцип действия мехатронных систем; методы и стандартные способы решения	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	

	инженерных задач по определению технических характеристик и конструктивных особенности модулей ГПС											
ПК-1	Умеет: определять принципы построения мехатронных систем на основе электрических и гидравлических схем; применять персональный компьютер и специализированные программные продукты для осуществления контроля за параметрами работы ГПС	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	
ПК-1	Имеет практический опыт: оценки анализа причин повышения аварийных ситуаций ГПС; оценки надежности мехатронных систем с целью выявления причин ее отказов	+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) основная литература:

1. Григорьев, М. А. Замкнутые системы управления электроприводов. Сборник задач с пояснениеми [Текст] учеб. пособие М. А. Григорьев ; под ред. Ю. С. Усынина ; Юж.-Урал. гос. ун-т, Каф. Электропривод и автоматизация пром. установок ; ЮУрГУ. - Челябинск: Издательский Центр ЮУрГУ, 2009. - 31, [1] с. ил.
2. Усынин, Ю. С. Системы управления электроприводов [Текст] учеб. пособие Ю. С. Усынин ; Юж.-Урал. гос. ун-т, Каф. Электропривод и автоматизация пром. установок ; ЮУрГУ. - Челябинск: Издательство ЮУрГУ, 2001. - 358 с. ил.
3. Усынин, Ю. С. Сборник задач по курсу "Системы управления электроприводов" [Текст] учеб. пособие Ю. С. Усынин, М. А. Григорьев, Н. Ю. Сидоренко ; Юж.-Урал. гос. ун-т, Каф. Электропривод и автоматизация пром. установок ; ЮУрГУ. - Челябинск: Издательство ЮУрГУ, 2004. - 30,[1] с. ил.
4. Белов, М. П. Автоматизированный электропривод типовых производственных механизмов и технологических комплексов Учеб. для вузов по специальности "Электропривод и автоматика промышленных установок и технологических комплексов" М. П. Белов, В. А. Новиков, Л. Н. Рассудов. - 2-е изд., стер. - М.: Академия, 2004. - 574,[1] с.

б) дополнительная литература:

1. Гидравлика и гидроаэромеханика [Текст] учеб. пособие по лаб. работам В. К. Темнов, Е. Ф. Ложков, Е. К. Спиридонов, Н. Д. Кузьмина ; Челяб.политехн. ин-т им. Ленинского комсомола, Каф. Гидропривод и гидропневмоавтоматика ; ЮУрГУ. - Челябинск: Издательство ЧПИ, 1986. - 80 с.
2. Ключев, В. И. Теория электропривода Учеб. для вузов по спец."Электропривод и автоматизация пром. установок". - М.: Энергоатомиздат, 1985. - 560 с. ил.
3. Москаленко, В. В. Автоматизированный электропривод Учебник В. В. Москаленко. - М.: Энергоатомиздат, 1986. - 416 с. ил.

4. Михайлов, О. П. Автоматизированный электропривод станков и промышленных роботов Учеб. для машиностроит. спец. вузов. - М.: Машиностроение, 1990. - 303 с. ил.

5. Андреев, А. Ф. Гидропневмоавтоматика и гидропривод мобильных машин. Объемные гидро- и пневмомашины и передачи Учеб. пособие для вузов А. Ф. Андреев, Л. В. Барташевич, Н. В. Богдан; Под ред. В. В. Гуськова. - Минск: Высшая школа, 1987. - 310 с. ил.

в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:

1. Вестник Южно-Уральского государственного университета. Серия: Энергетика Юж.-Урал. гос. ун-т; ЮУрГУ журнал. - Челябинск: Издательство ЮУрГУ, 2001-
2. Мехатроника, автоматизация, управление теорет. и приклад. науч.-техн. журн. Изд-во "Машиностроение" журнал. - М., 2002-
3. Автоматизация и современные технологии межотраслевой науч.-техн. журн. М-во образования и науки Рос. Федерации, Респ. исслед. науч.-консультац. центр экспертизы журнал. - М.: Машиностроение, 1947-
4. IEEE transactions on automatic control [Текст] науч. журн. IEEE Control Systems Soc. журнал. - New York: Institute of Electrical and Electronics Engineers, 1965-

г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:

1. "Расчет мехатронных систем в автоматизированном производстве" Учебно-методическое пособие по выполнению курсовых работ по дисциплине "Электрический и гидравлический привод мехатронных устройств"
2. Лабораторный практикум "Электрический и гидравлический привод мехатронных устройств"

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. "Расчет мехатронных систем в автоматизированном производстве" Учебно-методическое пособие по выполнению курсовых работ по дисциплине "Электрический и гидравлический привод мехатронных устройств"
2. Лабораторный практикум "Электрический и гидравлический привод мехатронных устройств"

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Ощепков, А. Ю. Системы автоматического управления: теория, применение, моделирование в MATLAB [Электронный ресурс]: Учебное пособие.- 2-е изд., испр. и доп.-СПб.: Издательство «Лань», 2013.- 208 с.: ил.-(Учебники для вузов. Специальная литература). http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_id=5849
2	Основная литература	Электронно-библиотечная система	Анучин, А.С. Системы управления электроприводов. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М. : Издательский дом МЭИ, 2015. — 373 с. http://e.lanbook.com/book/72285

		издательства Лань	
3	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Фираго, Б.И. Векторные системы управления электроприводами: учебное пособие. [Электронный ресурс] / Б.И. Фираго, Д.С. Васильев. — Электрон. дан. — Минск : "Вышэйшая школа", 2016. — 159 с. http://e.lanbook.com/book/92474
4	Основная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Гойдо, М.Е. Проектирование объемных гидроприводов. [Электронный ресурс] — Электрон. дан. — М. : Машиностроение, 2009. — 304 с. http://e.lanbook.com/book/729

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Math Works-MATLAB, Simulink 2013b(бессрочно)
2. Microsoft-Office(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

1. -База данных ВИНИТИ РАН(бессрочно)
2. -Информационные ресурсы ФГУ ФИПС(бессрочно)

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Лабораторные занятия	812-2 (3б)	Мультимедийное оборудование: проектор, интерактивная доска, персональный компьютер с предустановленным ПО
Лекции	815 (3б)	Мультимедийное оборудование: проектор, интерактивная доска, персональный компьютер с предустановленным ПО
Практические занятия и семинары	814 (3б)	Мультимедийное оборудование: проектор, интерактивная доска, персональный компьютер с предустановленным ПО