



**МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«Казанский государственный аграрный университет»
(ФГБОУ ВО Казанский ГАУ)**

Институт механизации и технического сервиса

Кафедра машин и оборудования в агробизнесе



УТВЕРЖДАЮ
Первый проректор –
проректор по учебно-
воспитательной работе, проф.
Б.Г. Зиганшин
25 апреля 2019 г.

**ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ
ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ
ПО ДИСЦИПЛИНЕ
«ЭЛЕКТРОПРИВОД ТРАНСПОРТНО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКИХ МАШИН И
КОМПЛЕКСОВ»**

(приложение к рабочей программе дисциплины)

по направлению подготовки
23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов

Направленность (профиль) подготовки
Автомобили и автомобильное хозяйство

Уровень
бакалавриата

Форма обучения
Очная, заочная

Казань – 2019

Составитель: Лукманов Руслан Рушанович, к.т.н., доцент

Фонд оценочных средств обсуждён и одобрен на заседании кафедры машин и оборудования в агробизнесе 24 апреля 2019 года (протокол № 10)

Зав. кафедрой, д.т.н., профессор Зиганшин Б.Г.

Рассмотрен и одобрен на заседании методической комиссии Института механизации и технического сервиса 24 апреля 2019 г. (протокол № 9)

Пред. метод. комиссии, к.т.н., доцент Лукманов Р.Р.

Согласовано:
Директор Института механизации
и технического сервиса,
д.т.н., профессор

Яхин С.М.

Протокол ученого совета ИМ и ТС № 8 от «25» апреля 2019 г.

1. ПЕРЕЧЕНЬ КОМПЕТЕНЦИЙ С УКАЗАНИЕМ ЭТАПОВ ИХ ФОРМИРОВАНИЯ В ПРОЦЕССЕ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

В результате освоения ОПОП бакалавриата по направлению обучения 35.03.06 Агроинженерия, обучающийся должен овладеть следующими результатами обучения по дисциплине «Электропривод транспортно-технологических машин и комплексов»:

Таблица 1.1 – Требования к результатам освоения дисциплины

Код компетенции	Этапы освоения компетенции	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
ОПК-3 готовностью применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов	Второй этап	Знать: основные функции и структуру электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; состав и параметры различных типов электроприводов; режимы работы электроприводов различного назначения; схемы включения электроприводов различного типа и методы расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах Уметь: рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; анализировать влияние изменения параметров и внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов Владеть: способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов
ПК-15 владением знаниями технических условий и правил рациональной эксплуатации транспортных и транспортно-технологических машин и оборудования, причин и последствий прекращения их работоспособности	Первый этап	Знать: основные технические условия и правила рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании Уметь: осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании Владеть: навыками применения знаний технических условий и правил

		рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании
--	--	--

2. ОПИСАНИЕ ПОКАЗАТЕЛЕЙ И КРИТЕРИЕВ ОЦЕНИВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИЙ НА РАЗЛИЧНЫХ ЭТАПАХ ИХ ФОРМИРОВАНИЯ, ОПИСАНИЕ ШКАЛ ОЦЕНИВАНИЯ

Таблица 2.1 – Показатели и критерии определения уровня сформированности компетенций

Компетенция, этапы освоения компетенции	Планируемые результаты обучения	Критерии оценивания результатов обучения			
		2	3	4	5
ОПК-3 готовностью применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов Второй этап	Знать: основные функции и структуру электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; состав и параметры различных типов электроприводов; режимы работы электроприводов различного назначения; схемы включения электроприводов различного типа и методы расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах	Отсутствуют представления об основных функциях и структуре электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; о составе и параметрах различных типов электроприводов; режимах работы электроприводов различного назначения; схемах включения электроприводов различного типа и методах расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах	Неполные представления об основных функциях и структуре электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; о составе и параметрах различных типов электроприводов; режимах работы электроприводов различного назначения; схемах включения электроприводов различного типа и методах расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах	Сформированные, но содержащие отдельные пробелы, представления об основных функциях и структуре электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; о составе и параметрах различных типов электроприводов; режимах работы электроприводов различного назначения; схемах включения электроприводов различного типа и методах расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах	Сформированные систематические представления об основных функциях и структуре электропривода транспортно-технологических машин и комплексов; о составе и параметрах различных типов электроприводов; режимах работы электроприводов различного назначения; схемах включения электроприводов различного типа и методах расчета характеристик и энергетических показателей электроприводов в разных режимах
	Уметь: рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; анализировать влияние изменения параметров и	Не умеет рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; анализировать влияние изменения параметров и	В целом успешное, но не систематическое умение рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения;	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы умение рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения;	Сформированное умение рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; анализировать влияние

5

внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	анализировать влияние изменения параметров и внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	различного назначения; анализировать влияние изменения параметров и внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	изменения параметров и внешних воздействий на режимы работы электропривода транспортно-технологических машин и комплексов
Владеть: способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	Не владеет способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	В целом успешное, но не систематическое владение способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы владения способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов	Успешное и систематическое владение способностью рассчитывать режимы работы электроприводов различного назначения; выбирать тип электропривода транспортно-технологических машин и комплексов

6

ПК-15 владением знаниями технических условий и правил рациональной эксплуатации транспортных и транспортно-технологических машин и оборудования, причин и последствий прекращения их работоспособности Первый этап	Знать: основные технические условия и правила рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Отсутствуют представления об основных технических условиях и правилах эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Неполные представления об основных технических условиях и правилах эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Сформулированные, но содержащие отдельные пробелы представления об основных технических условиях и правилах эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Сформулированные систематические представления об основных технических условиях и правилах эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании
	Уметь: осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Не умеет осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	В целом успешное, но не систематическое умение осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы, умение осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Сформированное умение осуществлять выбор режимов работы различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании
	Владеть: навыками применения знаний технических условий и правил рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Не владеет навыками применения знаний технических условий и правил рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	В целом успешное, но не систематическое владение навыками применения знаний технических условий и правил рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы владение навыками применения знаний технических условий и правил рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	Успешное систематическое владение навыками применения знаний технических условий и правил рациональной эксплуатации различных видов электроприводов, применяемых в транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании

	транспортно-технологических машинах и оборудовании	и	транспортно-технологических машинах и оборудовании	и	применяемых транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	и	в применяемых транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	и	в применяемых транспортных и транспортно-технологических машинах и оборудовании	и
--	--	---	--	---	---	---	---	---	---	---

Описание шкалы оценивания

1. Оценка «неудовлетворительно» ставится студенту, не овладевшему ни одним из элементов компетенции, т.е. обнаружившему существенные пробелы в знании основного программного материала по дисциплине, допустившему принципиальные ошибки при применении теоретических знаний, которые не позволяют ему продолжить обучение или приступить к практической деятельности без дополнительной подготовки по данной дисциплине.
2. Оценка «удовлетворительно» ставится студенту, овладевшему элементами компетенции «знать», т.е. проявившему знания основного программного материала по дисциплине в объеме, необходимом для последующего обучения и предстоящей практической деятельности, знакомому с основной рекомендованной литературой, допустившему неточности в ответе на экзамене, но в основном обладающему необходимыми знаниями для их устранения при корректировке со стороны экзаменатора.
3. Оценка «хорошо» ставится студенту, овладевшему элементами компетенции «знать» и «уметь», проявившему полное знание программного материала по дисциплине, освоившему основную рекомендованную литературу, обнаружившему стабильный характер знаний и умений и способному к их самостоятельному применению и обновлению в ходе последующего обучения и практической деятельности.
4. Оценка «отлично» ставится студенту, овладевшему элементами компетенции «знать», «уметь» и «владеть», проявившему всесторонние и глубокие знания программного материала по дисциплине, освоившему основную и дополнительную литературу, обнаружившему творческие способности в понимании, изложении и практическом использовании усвоенных знаний.
5. Оценка «зачтено» соответствует критериям оценок от «отлично» до «удовлетворительно».
6. Оценка «не зачтено» соответствует критерию оценки «неудовлетворительно».

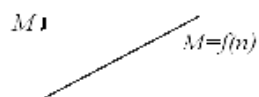
3. ТИПОВЫЕ КОНТРОЛЬНЫЕ ЗАДАНИЯ ИЛИ ИНЫЕ МАТЕРИАЛЫ,
НЕОБХОДИМЫЕ ДЛЯ ОЦЕНКИ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ, НАВЫКОВ И (ИЛИ) ОПЫТА
ДЕЯТЕЛЬНОСТИ, ХАРАКТЕРИЗУЮЩИХ ЭТАПЫ ФОРМИРОВАНИЯ
КОМПЕТЕНЦИЙ В ПРОЦЕССЕ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Вопросы к зачету в тестовой форме

1. Какое условие должно выполняться для устойчивой работы электропривода

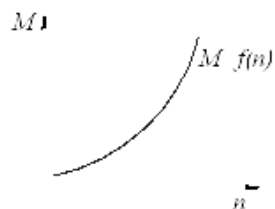
- 1) $\beta_c < \beta_{дв}$
- 2) $\beta_c > \beta_{дв}$
- 3) $\beta_c \leq \beta_{дв}$
- 4) $\beta_c \geq \beta_{дв}$

2. Механическая характеристика, для какой машины показано на рисунке



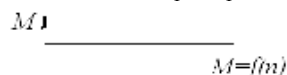
- 1) Подъемный кран
- 2) Лебедка
- 3) Привод генератора с независимым возбуждением
- 4) Привод центробежного насоса

3. Механическая характеристика, для какой машины показано на рисунке



- 1) Подъемный кран
- 2) Лебедка
- 3) Привод генератора с независимым возбуждением
- 4) Привод центробежного насоса

4. Механическая характеристика, для какой машины показано на рисунке



- 1) Подъемный кран
- 2) Лебедка
- 3) Привод генератора с независимым возбуждением
- 4) Привод центробежного насоса

5. Механическая характеристика, для какой машины показано на рисунке



- 1) Зерновая нория
- 2) Лебедка
- 3) Привод генератора с независимым возбуждением
- 4) Привод центробежного насоса

6. Чему равен показатель степени α механической характеристики для подъемного крана

- 1) -1
- 2) 0
- 3) 1
- 4) 2
- 5) -2

7. Чему равен показатель степени α механической характеристики для вентилятора

- 1) -1
- 2) 0
- 3) 1
- 4) 2
- 5) -2

8. Чему равен показатель степени α механической характеристики для привода генератора с независимым возбуждением

- 1) -1
- 2) 0
- 3) 1
- 4) 2
- 5) -2

9. Чему равен показатель степени α механической характеристики для зерновой нории

- 1) -1
- 2) 0
- 3) 1
- 4) 2
- 5) -2

10. Потребная мощность двигателя постоянного тока рассчитывается

- 1) $P_{дв} = U \cdot I \cdot \cos \varphi$
- 2) $P_{дв} = \sqrt{3} \cdot U \cdot I \cdot \cos \varphi$
- 3) $P_{дв} = U \cdot I$
- 4) $S_{дв} = P + Q$

11. Для чего применяется переключение электродвигателя со «звезды» на «треугольник»

- 1) Для уменьшения пусковых токов
- 2) Для повышения мощности
- 3) Для уменьшения момента
- 4) Для уменьшения напряжения

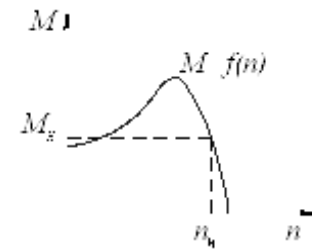
12. Во сколько раз уменьшится пусковой ток электродвигателя при переключении со «звезды» на «треугольник»

- 1) 2 раза
- 2) 3 раза
- 3) 2,5 раза
- 4) 5 раз

13. Сколько обмоток у ЛАТР

- 1) 3 обмотки
- 2) 2 обмотки
- 3) 1 обмотка

- 4) 4 обмотки
14. Для определения начала и конца фаз обмотки электродвигателя применяется
- 1) Метод кратности
 - 2) Метод последовательного подбора
 - 3) Метод трансформации
 - 4) Метод сохранения
15. Что можно использовать вместо контрольной лампочки при определении начала и конца фаз обмотки электродвигателя
- 1) Амперметр
 - 2) Вольтметр
 - 3) Ваттметр
 - 4) Счетчик
16. Что проводит электрический ток в растворах
- 1) Электроны
 - 2) Атомы
 - 3) Ионы
 - 4) Молекулы
17. Что проводит электрический ток в проводниках
- 1) Электроны
 - 2) Атомы
 - 3) Ионы
 - 4) Молекулы
18. Что произойдет с счетчиком, если перепутать входные провода с выходными
- 1) Будет короткое замыкание
 - 2) Ничего не будет
 - 3) Алюминиевый диск не будет вращаться
 - 4) Алюминиевый диск будет вращаться в другую сторону
19. Асинхронные электродвигатели бывают
- 1) С фазным ротором
 - 2) С трансформаторным ротором
 - 3) С длиннозамкнутым ротором
 - 4) С короткозамкнутым ротором
20. Что такое $\cos \varphi$
- 1) КПД генератора
 - 2) КПД привода
 - 3) Коэффициент использования активной мощности
 - 4) Коэффициент использования реактивной мощности
21. Способы повышения низкого $\cos \varphi$
- 1) Естественный
 - 2) Смешанный
 - 3) Искусственный
 - 4) Циклический
22. Как рассчитывается мощность привода
- 1) $P = \frac{Q}{S}$
 - 2) $P = M \cdot \omega$
 - 3) $S = \frac{P}{Q}$
 - 4) $Q = \frac{P}{S}$
23. Что показано на графике



- 1) Механическая характеристика шунтового двигателя
- 2) Механическая характеристика серийного двигателя
- 3) Механическая характеристика асинхронного двигателя
- 4) Механическая характеристика компаундного двигателя

24. Понятие электропривода
1. Привод + рабочая машина
 2. Рабочая машина + электродвигатель
 3. Двигатель + передаточное устройство
 4. Электродвигатель + передаточное устройство + аппаратура управления
25. Понятие одиночного привода
1. Один электродвигатель на несколько рабочих машин
 2. Одна рабочая машина с несколькими электродвигателями
 3. Один двигатель на одну рабочую машину
26. Механическая характеристика электродвигателя
1. Зависимость момента от мощности
 2. Зависимость момента от частоты
 3. Зависимость момента от времени
27. Жесткость (крутизна механических характеристик)
1. $\beta = \frac{\Delta P}{\Delta M}$
 2. $\beta = \frac{\Delta n}{\Delta M}$
 3. $\beta = \frac{\Delta M}{\Delta n}$
28. Условие устойчивости электропривода
1. $\beta_o > \beta_c$
 2. $\beta_o = \beta_c$
 3. $\beta_o < \beta_c$
29. У двигателя постоянного тока (шунтового) обмотка возбуждения включена с обмоткой якоря
1. Последовательно
 2. Параллельно
 3. Комбинированно
30. У двигателя постоянного тока (серийный) обмотки якоря и возбуждения включены
1. Параллельно
 2. Последовательно
 3. Комбинированно
31. Электрическая мощность двигателя постоянного тока
1. $P = I \cdot R$

2. $P = I \cdot U$
 3. $P = U \cdot R$
32. Механическая мощность двигателя
1. $N = \frac{M}{\omega}$
 2. $N = M \cdot \omega$
 3. $N = \frac{M \cdot n}{9,55}$
33. Частота вращения двигателей постоянного тока в сторону уменьшения регулируется реостатом
1. В обмотке якоря
 2. В обмотке возбуждения
 3. Одновременно в обмотках якоря и возбуждения
34. Основная схема соединения обмоток статора асинхронного двигателя в сетях 380/220 В
1. Звезда
 2. Треугольник
 3. Разомкнутый треугольник
35. Соотношение мощностей асинхронного двигателя в зависимости от схемы соединения обмоток при неизменном напряжении сети
1. $P_{\text{звезда}} = P_{\text{треуг.}}$
 2. $P_{\text{звезда}} = 3P_{\text{треуг.}}$
 3. $P_{\text{звезда}} = \frac{P_{\text{треуг.}}}{3}$
36. Двигатель с фазным ротором обладает свойствами
1. Снижения пускового тока и момента
 2. Повышения пускового тока и момента
 3. Повышения пускового момента и снижения пускового тока
37. Частота вращения магнитного поля статора трехфазного асинхронного электродвигателя n определяется по формуле (где f -частота переменного тока, Гц; P - число пар полюсов; Φ – величина магнитного потока)
- 1) $n=60f/P$,
 2) $n=60\Phi/P$
 3) $n=60P/f$
 4) $n=50f/P$
38. Скольжением называется величина.
- 1) численно равная отношению пускового тока к номинальному
 2) характеризующая степень отставания частоты вращения ротора от частоты вращения магнитного поля статора
 3) характеризующая степень отставания частоты вращения магнитного поля статора от частоты вращения ротора
 4) обратная угловой скорости ротора
39. Частота вращения ротора асинхронных двигателей всегда
- 1) меньше частоты вращения поля статора
 2) больше частоты вращения поля статора

- 3) равна частоте вращения поля статора
40. Пусковой момент асинхронного двигателя с короткозамкнутым ротором
- 1) больше максимального 3) равен максимальному
 2) меньше максимального 4) равен номинальному
41. Защитное заземление металлических частей электроустановки обеспечивает
- 1) снижение потенциала электроустановки при замыкании на корпус
 2) отключение автоматического выключателя
 3) перегорание плавкой вставки предохранителя
 4) уменьшение шагового напряжения
42. Машинное устройство это совокупность:
1. Редуктора + клиноременного привода + цепной передачи
 2. Двигателя + передаточного устройства + рабочей машины
 3. Устройства для передвижения + пульт управления
43. К механическим приводам относятся:
1. ДВС 5. Ветряное колесо
 2. Конный привод 6. Ручной привод
 3. Гидро, паро и газотрубины 7. Электродвигатель
 4. Паровая машина 8. Механический привод
44. Привод характеризуется мощностью и определяется по формуле:
1. $M_c = f(n)$ 3. $n_0 = \frac{60f}{p}$
 2. $S = \frac{n_0 - n}{n_0}$ 4. $P = M \cdot \varpi$
45. Какие из перечисленных видов относятся к классификацию электроприводов по количеству электродвигателей.
1. Трансмиссионный привод
 2. Одиночный привод
 3. Двухдвигательный привод
 4. Многодвигательный привод
46. Механические характеристики рабочей машины это:
1. $n_0 = \frac{60f}{p}$ 3. $M_c = f(n)$
 2. $S = \frac{n_0 - n}{n_0}$ 4. $P = M \cdot \varpi$
47. Механические характеристики электродвигателей называется:
1. Зависимость между развиваемым сопротивлением и частотой вращения
 2. Зависимость электромагнитного момента от частоты вращения
 3. Зависимость мощности от развиваемой скорости
48. Механической характеристикой рабочей машины называется:
1. Зависимость между развиваемым сопротивлением и частотой вращения
 2. Зависимость электромагнитного момента от частоты вращения
 3. Зависимость мощности от развиваемой скорости
49. В зависимости от способа соединения между собой обмотки якоря и обмоток возбуждения, двигатели постоянного тока разделяется:
1. Бесконтактный 4. Асинхронный
 2. Компаундный 5. Синхронный
 3. Серийный 6. Шунтовой
50. Как называется устойчивая система электропривода?

1. Система которая способна переходить в состояние равновесия после прекращения внешнего возмущения, при этом приобретая прежнюю или новую скорость.

2. Когда система приходит в равновесие самостоятельно, без специальных регулировочных устройств.

3. Система которой необходимо специальное автоматическое устройства для варирования быстрым изменении нагрузок.

51. Виды устойчивости электропривода бывает:

1. Автоматическая устойчивость

2. Статическая устойчивость.

3. Динамическая устойчивость.

4. Плавная устойчивость.

52. Статическая устойчивость электропривода это:

1. Система которая способна переходить в состояние равновесия после прекращения внешнего возмущения, при этом приобретая прежнюю или новую скорость.

2. Когда система приходит в равновесие самостоятельно, без специальных регулировочных устройств.

3. Система, которой необходимо специальное автоматическое устройства для варирования быстрым изменении нагрузок.

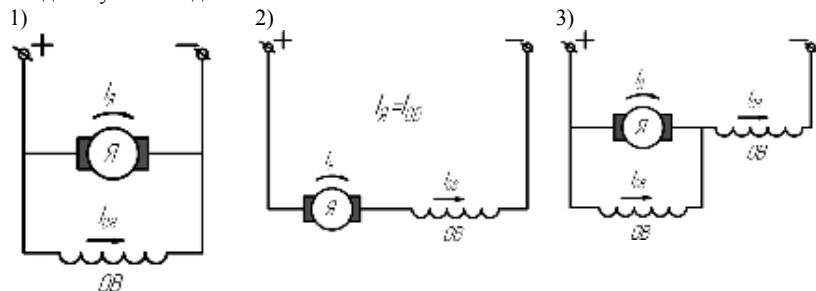
53. Динамическая устойчивость электропривода это:

1. Система которая способна переходить в состояние равновесия после прекращения внешнего возмущения, при этом приобретая прежнюю или новую скорость.

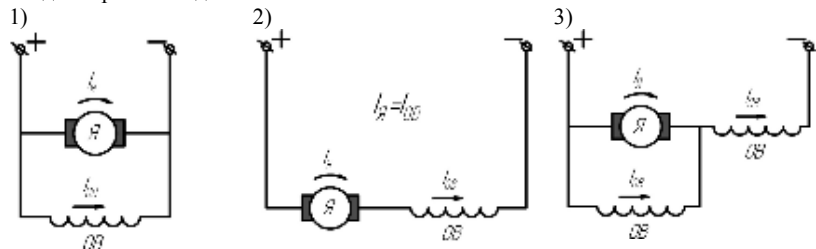
2. Когда система приходит в равновесие самостоятельно, без специальных регулировочных устройств.

3. Система которой необходимо специальное автоматическое устройства для варирования быстрым изменении нагрузок.

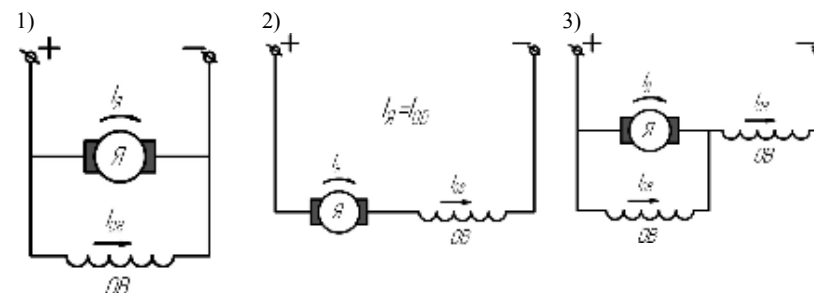
54. Указать схему соединения между собой обмотки якоря и обмотки возбуждения для шунтового двигателя постоянного тока



55. Указать схему соединения между собой обмотки якоря и обмотки возбуждения для серийного двигателя постоянного тока



56. Указать схему соединения между собой обмотки якоря и обмотки возбуждения для компаундного двигателя постоянного тока



57. Чтобы изменить направления вращения двигателя постоянного тока следует:

1. Надо вести в схему еще один коллектор.

2. Менять направление тока в цепи якоря.

3. Вставляют дополнительные обмотки

4. Менять направление тока в обмотки якоря

58. Скольжение асинхронного двигателя:

1. Это мера того, насколько ротор отстает в своем вращении от статора.

2. Это мера того, насколько ротор опережает в своем вращении от вращающегося магнитного поля.

3. Это мера того, насколько ротор отстает в своем вращении от вращающегося магнитного поля.

59. Скольжение определяется по формуле :

$$1. n_0 = \frac{60f}{p} \quad 3. S = \frac{n_0 - n}{n_0}$$

$$2. S = \frac{n}{n_0 - n} \quad 4. P = M \cdot \omega$$

60. Частота вращения магнитного поля определяется:

$$1. n_0 = \frac{60f}{p} \quad 3. S = \frac{n_0 - n}{n_0}$$

$$2. S = \frac{n}{n_0 - n} \quad 4. n_0 = \frac{60p}{f}$$

$$61. n_0 = \frac{60f}{p}, \text{ где } f$$

1. $f = 50$

2. Измеряется [Гц]

3. Частота тока питающей сети.

4. Все перечисленные ответы.

62. От каких режимов работы зависит нагрев электродвигателя:

1. Длительный.

2. Кратковременный.

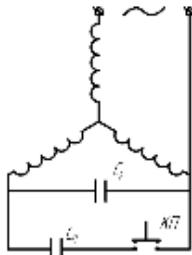
3. Повторно кратковременный.

4. Все перечисленные ответы.

63. Для уменьшения потерь мощности электродвигателя необходимо:

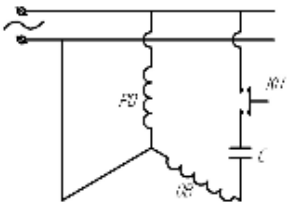
1. Уменьшить $\cos \varphi$
2. Поддерживать высокий уровень $\cos \varphi$
3. Поддерживать n_n
4. Повысит сечение проводов

64. Что изображено на рисунке



- 1) Схема включения однофазных асинхронных двигателей в однофазную сеть при помощи конденсаторов.
- 2) Схема включения трехфазных асинхронных двигателей в однофазную сеть при помощи конденсаторов.
- 3) Схема включения конденсатора (C_p) для подключения кнопки пуска.

65. Что изображено на рисунке

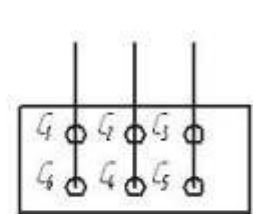


- 1) Схема соединения с треугольником трехфазного электродвигателя
- 2) Схема соединения звезда трех фазного электродвигателя
- 3) Схема соединения однофазного асинхронного электродвигателя

66. Амперметр служит для измерения:

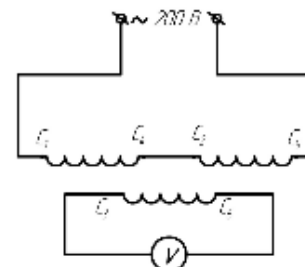
1. Момент на выходе.
2. Напряжение в сети.
3. Силы тока в сети.
4. Максимальных и номинальных оборотов.

67. Схема соединения фаз:



- 1) Треугольником.
- 2) Звездой.
- 3) Квадратом.
- 4) Прямоугольником

68. Вольтметр показывает:



- 1) ЭДС.
- 2) Напряжение в сети.
- 3) Не показывает.
- 4) Напряжение на первых двух обмотках (C_1-C_4 и C_2-C_5)

69. Как соединяется обмотка возбуждения (ОВ) шунтового двигателя с якорем?

- 1) параллельно
- 2) последовательно
- 3) смешанное соединение
- 4) соединение в треугольник

70. Как соединяется обмотка возбуждения серийного двигателя с якорем?

- 1) последовательно
- 2) параллельно
- 3) смешанное соединение
- 4) соединение в звезду

71. Как соединяются обмотки возбуждения у компаундного двигателя?

- 1) смешанное
- 2) параллельное
- 3) последовательное
- 4) в звезду или в треугольник

72. Какое отличие ОВ шунтового двигателя от серийного?

- 1) толщиной и количеством витков провода
- 2) толщиной провода
- 3) количеством витков

73. Что такое номинальный режим машины?

- 1) режим соответствующий условиям работы и данным, указанным в паспорте
- 2) режим, соответствующий условиям нагрева
- 3) режим, соответствующий КПД
- 4) режим, соответствующий $\cos \varphi$

74. По какой формуле определяется номинальный момент M_n ?

А) $M_n = \frac{9550 P_n}{n_n}$; Б) $M_n = \frac{9750 P_n}{n_n}$; В) $M_n = \frac{9750 P_n}{n_{max}}$; Г) $M_n = \frac{9950 P_{max}}{n_{max}}$

75. Какие параметры указываются в паспорте двигателя переменного тока?

- 1) $n_n, u_n, j_n, \eta_n, P_n$.
- 2) $n_n, u_n, j_n, \eta_n, \cos \varphi_n$.
- 3) $n_n, u_n, j_n, \eta_n, \cos \varphi_n, P_n$.

76. От каких параметров зависит номинальный КПД (η) трехфазного двигателя?

1) $\eta_n = \frac{P_n}{\sqrt{3} u_n j_n \cos \varphi_n}$; 2) $\eta_n = \frac{P_n}{u_n j_n \cos \varphi_n}$; 3) $\eta_n = \frac{P_n}{3 u_n j_n \cos \varphi_n}$.

77. От каких параметров зависит КПД (η) двигателя постоянного тока?

$$1) \eta_H = \frac{P_H}{u_H J_H}; 2) \eta_H = \frac{3P_H}{u_H J_H}; 3) \eta = \frac{P_H}{3u_H J_H}; 4) \eta = \frac{P_H \cos \varphi_H}{u_H J_H}.$$

78. Из чего состоит электропривод?

- 1) электродвигатель, передаточное и управляющее устройство, преобразователь.
- 2) электродвигатель, передаточное и управляющее устройство.
- 3) электродвигатель и передаточного устройства.

79. Назовите основные разновидности электропривода.

- 1) стационарный, передвижной, трансмиссионный, одиночный, многодвигательный.
- 2) трансмиссионный, одиночный, многодвигательный.
- 3) передвижной, многодвигательный, одиночный.

80. Что называется механической характеристикой рабочей машины?

- 1) зависимость между моментом сопротивления и напряжением.
- 2) зависимость между моментом сопротивления и током.
- 3) зависимость между моментом сопротивления и частотой вращения

81. Что характеризует показатель степени (X) в уравнении вида $M_H = M_0 + (M_{en} - M_c)$

$$\left(\frac{\eta}{\eta_H}\right)^X;$$

X=0;

- 1) такой характеристикой обладают подвижные устройства, ленточные транспортёры;
- 2) обладают кормоземельщики;
- 3) обладают водяные насосы;

82. Что характеризует показатель степени (X) в уравнении вида $M_H = M_0 + (M_{en} - M_c)$

$$\left(\frac{\eta}{\eta_H}\right)^X;$$

X=1;

- 1) обладают генераторы постоянного тока с независимым возбуждением, зерноочистительная машина;
- 2) электродвигатели постоянного тока;
- 3) вакуумные насосы.

83. Что характеризует показатель степени (X) в уравнении вида $M_H = M_0 + (M_{en} - M_c)$

$$\left(\frac{\eta}{\eta_H}\right)^X;$$

X=2;

- 1) обладают вентиляторы, центробежные насосы, барабаны молотилки;
- 2) электродвигатели постоянного тока;
- 3) обладают генераторы постоянного тока с независимым возбуждением, зерноочистительная машина;

84. Что характеризует показатель степени (X) в уравнении вида $M_H = M_0 + (M_{en} - M_c)$

$$\left(\frac{\eta}{\eta_H}\right)^X;$$

X=-1;

- 1) колосовой элеватор, зерновые норы, некоторые металлообрабатывающие станки.
- 2) электродвигатели переменного тока, сепараторы.
- 3) зубофрезерные станки.

85. Характеристика синхронного двигателя?

- 1) механическая и угловая
- 2) механическая
- 3) угловая
- 4) механическая и тепловая

86. Что представляет собой коэффициент жесткости механической характеристики

$$\beta?$$

- 1) степень изменения момента с изменением частоты вращения
- 2) свойства электродвигателя
- 3) количественное изменение момента и частоты вращения

87. Что такое статическая устойчивость электропривода?

- 1) способность электропривода восстанавливать равновесие без регулятора, между M_c и M_{en} при относительно медленных изменениях.
- 2) способность электропривода восстанавливать равновесие с помощью регулятора, при относительно медленных изменениях возмущающих воздействий
- 3) равенство моментов рабочей машины электродвигателя.

88. Напишите уравнение электропривода для малых значений приращений.

$$1) \Delta M_{en} - \Delta M_c = J \frac{d(\Delta \omega)}{dt};$$

$$2) \Delta M_{en} - \Delta M_c = J \frac{d\omega}{dt};$$

$$3) M_{en} - M_c = J \frac{d(\Delta \omega)}{dt};$$

89. Напишите дифференциальное уравнение статической устойчивости электропривода.

$$1) \frac{\beta_{en} - \beta_c}{J} dt = \frac{d(\Delta \omega)}{\Delta \omega};$$

$$2) \frac{\beta_c - \beta_{en}}{f} = \frac{d(\Delta \omega)}{\Delta \omega};$$

$$3) \frac{\beta_{en} - \beta_c}{J} = \frac{d(\Delta \omega)}{\Delta \omega};$$

90. При каком значении электропривод статически устойчив?

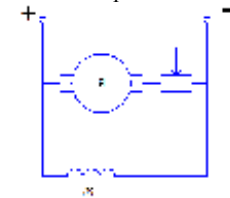
$$1) \frac{dM_c}{d\omega} > \frac{dM_{en}}{d\omega};$$

$$2) \frac{dM_c}{d\omega} < \frac{dM_{en}}{d\omega};$$

$$3) \frac{dM_c}{d\omega} = \frac{dM_{en}}{d\omega};$$

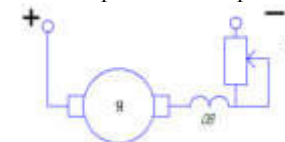
91. Электрическая схема какого электродвигателя представлена на рисунке?

- 1) шунтового
- 2) серийного
- 3) компаундного
- 4) синхронного



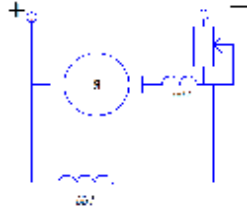
92. Электрическая схема какого электродвигателя представлена на рисунке?

- 1) шунтового
- 2) серийного
- 3) компаундного
- 4) асинхронного



93. Электрическая схема какого электродвигателя представлена на рисунке?

- 1) шунтового
- 2) серийного
- 3) компаундного
- 4) синхронного



94. От каких параметров зависит вращающий момент шунтового двигателя?

- 1) $M_d = K_m \Phi I_a$;
- 2) $M_d = K_m \Phi^2 I_a^2$;
- 3) $M_d = \Phi I_a$;
- 4) $M_d = K_m \Phi^2 I_a$;

95. От каких параметров зависит вращающий момент серийного двигателя?

- 1) $M_d = K_m I_a^2$;
- 2) $M_d = K_m \Phi^2 I_a^2$;
- 3) $M_d = K_m \Phi^2 I_a$;

96. Чему равен ток якоря шунтового двигателя?

- 1) $I_a = \frac{U - E}{R_a + R_p}$;
- 2) $I_a = \frac{U}{R_a + R_p}$;
- 3) $I_a = \frac{U + E}{R_a + R_p}$;
- 4) $I_a = \frac{U - E}{R_a - R_p}$;

97. Что представляет собой торможение асинхронного двигателя с рекуперацией энергии?

- 1) торможение с возвратом энергии в сеть
- 2) торможение без возврата энергии в сеть
- 3) тормозной режим комбинированный

98. Какой тормозной режим создается у асинхронного двигателя при $n > n_0$?

- 1) торможение с рекуперацией
- 2) тормозной спуск
- 3) плавное торможение

99. Что представляет собой торможение противотокным асинхронного двигателя?

- 1) режим тормозного спуска при $n=0$;
- 2) торможение при обрыве одной фазы;
- 3) торможение с пусковым реостатом;
- 4) при переключении на ходу двух фаз статора.

100. В каком квадранте находится механическая характеристика синхронного двигателя в двигательном режиме?

- 1) I;
- 2) II;
- 3) III
- 4) IV

4. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ, ОПРЕДЕЛЯЮЩИЕ ПРОЦЕДУРЫ ОЦЕНИВАНИЯ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ, НАВЫКОВ И (ИЛИ) ОПЫТА ДЕЯТЕЛЬНОСТИ, ХАРАКТЕРИЗУЮЩИХ ЭТАПЫ ФОРМИРОВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИЙ

Лекции оцениваются по посещаемости, активности, умению выделить главную мысль.

Лабораторные занятия оцениваются по самостоятельности выполнения работы, грамотности в оформлении, правильности выполнения.

Самостоятельная работа оценивается по качеству и количеству выполненных домашних работ, грамотности в оформлении, правильности выполнения.

Промежуточная аттестация проводится в форме зачета или экзамена.

Критерии оценки экзамена в тестовой форме: количество баллов или удовлетворительно, хорошо, отлично. Для получения соответствующей оценки на экзамене по курсу используется накопительная система балльно-рейтинговой работы студентов. Итоговая оценка складывается из суммы баллов или оценок, полученных по всем разделам курса и суммы баллов полученной на экзамене.

Критерии оценки уровня знаний студентов с использованием теста на экзамене по учебной дисциплине

Оценка	Характеристики ответа студента
Отлично	86-100 % правильных ответов
Хорошо	71-85 %
Удовлетворительно	51- 70%
Неудовлетворительно	Менее 51 %

Количество баллов и оценка неудовлетворительно, удовлетворительно, хорошо, отлично определяются программными средствами по количеству правильных ответов к количеству случайно выбранных вопросов.

Критерии оценивания компетенций следующие:

1. Ответы имеют полные решения (с правильным ответом). Их содержание свидетельствует об уверенных знаниях обучающегося и о его умении решать профессиональные задачи, оценивается в 5 баллов (отлично);
2. Более 75 % ответов имеют полные решения (с правильным ответом). Их содержание свидетельствует о достаточных знаниях обучающегося и его умении решать профессиональные задачи – 4 балла (хорошо);
3. Не менее 50 % ответов имеют полные решения (с правильным ответом) Их содержание свидетельствует об удовлетворительных знаниях обучающегося и о его ограниченном умении решать профессиональные задачи, соответствующие его будущей квалификации – 3 балла (удовлетворительно);
4. Менее 50 % ответов имеют решения с правильным ответом. Их содержание свидетельствует о слабых знаниях обучающегося и его неумении решать профессиональные задачи – 2 балла (неудовлетворительно).