

POLITECHNIKA KRAKOWSKA IM. TADEUSZA KOŚCIUSZKI

KARTA PRZEDMIOTU

obowiązuje studentów rozpoczynających studia w roku akademickim 2013/2014

Wydział Inżynierii Elektrycznej i Komputerowej

Kierunek studiów: Elektrotechnika

Profil: Ogólnoakademicki

Forma studiów: niestacjonarne

Kod kierunku: Elek

Stopień studiów: II

Specjalności: Monitoring i diagnostyka układów elektrycznych, Współczesne systemy trakcji elektrycznej

1 INFORMACJE O PRZEDMIOCIE

NAZWA PRZEDMIOTU	Automatyka napędu elektrycznego
NAZWA PRZEDMIOTU W JĘZYKU ANGIELSKIM	Electric Drive Control
KOD PRZEDMIOTU	WIEiK ELEKTROTECH oIIN PW15 13/14
KATEGORIA PRZEDMIOTU	Przedmioty specjalnościowe
LICZBA PUNKTÓW ECTS	5.00
SEMESTRY	3

2 RODZAJ ZAJĘĆ, LICZBA GODZIN W PLANIE STUDIÓW

SEMESTR	WYKŁADY	ĆWICZENIA	LABORATORIA	LABORATORIA KOMPUTERO- WE	PROJEKTY	
3	10	0	10	0	10	0

3 CELE PRZEDMIOTU

Cel 1 1. Struktury układów regulacji automatycznej napędów z silnikami prądu stałego i przemiennego, ich analiza i synteza. Dobór optymalnych nastaw i parametrów układu sterowania.

Cel 2 2. Wpływ przekształtników statycznych na jakość sterowania napędem i sieć zasilającą. Uwzględnienie filtrów wejściowych i wyjściowych w układzie sterowania.

Cel 3 3. Zasady projektowania napędów przekształtnikowych i metodyka ich modelowania komputerowego.

Cel 4 4. Problematyka sterowania bezczujnikowego i zastosowania sztucznej inteligencji w napędach przekształtnikowych.

4 WYMAGANIA WSTĘPNE W ZAKRESIE WIEDZY, UMIEJĘTNOŚCI I INNYCH KOMPETENCJI

1 Podstawy napędów elektrycznych w zakresie kursu inżynierskiego.

2 Znajomość metod sterowania podstawowych przekształtników energoelektronicznych (prostowniki, przerywacze, falowniki).

3 Modelowanie matematyczne maszyn elektrycznych i układów elektromechanicznych.

4 Podstawy automatyki i teorii sterowania.

5 EFEKTY KSZTAŁCENIA

EK1 Wiedza K_W06. ma podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie modelowania i identyfikacji parametrów dynamicznych elektromechanicznych systemów napędowych oraz ich oddziaływania na sieć energetyczną

EK2 Wiedza K_W08. ma podbudowaną teoretycznie wiedzę w zakresie metod sterowania przekształtników energoelektronicznych i innych urządzeń elektrycznych, w szczególności silników elektrycznych

EK3 Umiejętności K_U03. potrafi opracować szczegółową dokumentację z przeprowadzonego eksperymentu, zadania projektowego lub badawczego o charakterze naukowym

EK4 Umiejętności K_U15. potrafi dokonać krytycznej analizy sposobu funkcjonowania i ocenić istniejące rozwiązania konstrukcyjne urządzeń elektrycznych i systemów elektromechanicznego przetwarzania energii oraz ich układów sterowania

EK5 Kompetencje społeczne K_K03. potrafi ustalić harmonogram i podział prac przy zespołowej realizacji zadania badawczego

6 TREŚCI PROGRAMOWE

LABORATORIA		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
L1	Dobór nastaw układu automatycznej regulacji prędkości silnika komutatorowego.	2
L2	Identyfikacja parametrów przemysłowego układu skalarnej regulacji prędkości silnika indukcyjnego.	2
L3	Badanie przemysłowego układu regulacji wektorowej prędkości silnika indukcyjnego.	2
L4	Dobór nastaw układu automatycznej regulacji prędkości bezszczotkowego silnika prądu stałego.	2
L5	Zaliczenie laboratorium.	2

PROJEKTY		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
P1	1. Zapoznanie się z zadaną tematyką projektu. Analiza układu napędowego. Przegląd literatury. Wybór programu komputerowego. Dobór podzespołów.	2
P2	2. Opis matematyczny napędu. Wyznaczenie parametrów modelu. Dobór nastaw układu sterowania.	3
P3	3. Sformułowanie programu symulacji komputerowych projektowanego układu napędowego i badania komputerowe. Dobór podzespołów konstrukcyjnych.	3
P4	4. Przygotowanie i wygłoszenie referatu w formie sprawozdania z przeprowadzonych badań i omówienia dokumentacji projektowej.	2

WYKŁADY		
LP	TEMATYKA ZAJĘĆ OPIS SZCZEGÓŁOWY BLOKÓW TEMATYCZNYCH	LICZBA GODZIN
W1	1. AUTOMATYKA NAPIĘDÓW Z OBCOWZBUDNYM SILNIKIEM PRĄDU STAŁEGO. Synteza układu dwustrefowej regulacji prędkości o strukturze szeregowej. Dobór regulatorów o działaniu ciągłym i dyskretnym. Estymacja prędkości. Kolokwium sprawdzające.	3
W2	2. AUTOMATYKA NAPIĘDÓW Z BEZSZCZOTKOWYM SILNIKIEM PRĄDU STAŁEGO. Podstawowa struktura układu sterowania z jednotaktowym czujnikiem położenia wirnika, praca silnika przy sterowaniu napięciowym i komutacji trójfazowej i dwufazowej. Regulacja momentu elektromagnetycznego. Praca dwustrefowa napędu. Sterowanie prądowe przy komutatorze opartym na falowniku napięcia i falowniku prądu. Wymuszanie prądów prostokątnych. Kolokwium sprawdzające.	3
W3	3. AUTOMATYKA NAPIĘDÓW Z SILNIKIEM INDUKCYJNYM KLATKOWYM. Metody regulacji momentu elektromagnetycznego przy sterowaniu wektorowym. Sterowanie zorientowane względem wektora strumienia wirnika. Wyznaczenie wektorów strumienia z modelu napięciowego i prądowego. Podstawy bezpośredniej regulacji momentu. Sterowanie z wymuszeniem napięcia i wymuszeniem prądu. Wprowadzenie do sterowania bezczujnikowego. Napędy uniwersalne sterowane skalarnie i wektorowo. Kolokwium sprawdzające.	4

7 NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE

N1 Wykłady

N2 Ćwiczenia laboratoryjne

N3 Ćwiczenia projektowe

8 OBCIĄŻENIE PRACĄ STUDENTA

FORMA AKTYWNOŚCI	ŚREDNIA LICZBA GODZIN NA ZREALIZOWANIE AKTYWNOŚCI
Godziny kontaktowe z nauczycielem akademickim, w tym:	
Godziny wynikające z planu studiów	0
Konsultacje przedmiotowe	10
Egzaminy i zaliczenia w sesji	10
Godziny bez udziału nauczyciela akademickiego wynikające z nakładu pracy studenta, w tym:	
Przygotowanie się do zajęć, w tym studiowanie zalecanej literatury	50
Opracowanie wyników	30
Przygotowanie raportu, projektu, prezentacji, dyskusji	20
SUMARYCZNA LICZBA GODZIN DLA PRZEDMIOTU WYNIKAJĄCA Z CAŁEGO NAKŁADU PRACY STUDENTA	120
SUMARYCZNA LICZBA PUNKTÓW ECTS DLA PRZEDMIOTU	5.00

9 SPOSOBY OCENY

OCENA FORMUJĄCA

F1 Projekt zespołowy

F2 Sprawozdanie z ćwiczenia laboratoryjnego

F3 Odpowiedź ustna

F4 Kolokwium

OCENA PODSUMOWUJĄCA

P1 Średnia ważona ocen formujących

OCENA AKTYWNOŚCI BEZ UDZIAŁU NAUCZYCIELA

B1 Projekt zespołowy

KRYTERIA OCENY

EFEKT KSZTAŁCENIA 1	
NA OCENĘ 3.0	x
NA OCENĘ 3.5	x

NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	Zasady doboru nastaw układów regulacji automatycznej napędów przekształtnikowych z uwzględnieniem parametrów silnika, przekształtnika, sieci zasilającej i obciążenia mechanicznego. Identyfikacja parametrów modeli matematycznych napędów przekształtnikowych. Formułowanie modelu symulacji komputerowej pracy napędów. Metodyka przeprowadzania eksperymentów symulacyjnych i ocena wyników obliczeniowych wzajemnego oddziaływania silnika, przekształtnika, sieci zasilającej i obciążenia mechanicznego.
EFEKT KSZTAŁCENIA 2	
NA OCENĘ 3.0	x
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	Sterowanie przekształtników energoelektronicznych jako źródeł napięcia lub prądu zasilających silnik napędowy: przerywacze prądu stałego, falowniki, prostowniki sterowane fazowo,
EFEKT KSZTAŁCENIA 3	
NA OCENĘ 3.0	x
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	Dokumentacja projektu i wygłoszony referat. Sformułowanie wniosków dotyczących działania zaprojektowanego urządzenia atomatyki napędowej. Sprawozdanie z ćwiczeń laboratoryjnych i omówienie, uzasadnione teoretycznie, uzyskanych wyników badań.
EFEKT KSZTAŁCENIA 4	
NA OCENĘ 3.0	x
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	Ocena wpływu niewłaściwego doboru nastaw układu sterowania. Ocena wpływu zakłóceń na jakość regulacji. Ocena wpływu napędu przekształtnikowego na sieć zasilającą i system elektroenergetyczny. Diagnostyka uszkodzeń napędu przekształtnikowego.

EFEKT KSZTAŁCENIA 5	
NA OCENĘ 3.0	x
NA OCENĘ 3.5	x
NA OCENĘ 4.0	x
NA OCENĘ 4.5	x
NA OCENĘ 5.0	Skuteczność podziału zadań na jakość ich wykonania przy realizacji projektów i ćwiczeń laboratoryjnych.

10 MACIERZ REALIZACJI PRZEDMIOTU

EFEKT KSZTAŁCENIA	ODNIESIENIE DANEGO EFEKTU DO SZCZEGÓŁOWYCH EFEKTÓW ZDEFINIOWANYCH DLA PROGRAMU	CELE PRZEDMIOTU	TREŚCI PROGRAMOWE	NARZĘDZIA DYDAKTYCZNE	SPOSOBY OCENY
EK1	K_W06	Cel 1 Cel 2 Cel 3 Cel 4	P1 P2 P3 P4 W1 W2 W3	N1 N2 N3	F1 F2 F3 F4 P1
EK2	K_W08	Cel 2 Cel 3	P2 P3 P4 W1 W2 W3	N1 N2 N3	F1 F2 F3 F4 P1
EK3	K_U03	Cel 1 Cel 3	P2 P3 P4	N2 N3	F1 F2 F3 P1
EK4	K_U15	Cel 1 Cel 2 Cel 3 Cel 4	P2 P3 P4 W1 W2 W3	N1 N2 N3	F1 F2 F3 F4 P1
EK5	K_K03	Cel 2 Cel 3	P1 P2 P3 P4	N2 N3	F1 F2 F3 F4 P1

11 WYKAZ LITERATURY

LITERATURA PODSTAWOWA

- [1] | Drozdowski Piotr — *Automatyka napędów przekształtnikowych*, Kraków, 2012, Plik w formacie .pdf
- [2] | Drozdowski Piotr — *Wprowadzenie do napędów elektrycznych*, Kraków, 1998, Wyd. PK
- [3] | Tunia H., Kaźmierkowski M. — *Automatyka napędu przekształtnikowego.*, Warszawa, 1987, PWN
- [4] | Bielawski S. — *Teoria napędu elektrycznego*, Warszawa, 1978, WNT

LITERATURA UZUPEŁNIAJĄCA

- [1] | Orłowska-Kowalska T. — *Bezczujnikowe układy napędowe z silnikami indukcyjnymi*, Wrocław, 2003, Ofic. Wyd. PW
- [2] | Zawirski K. — *Sterowanie silnikiem synchronicznym o magnesach trwałych*, Poznań, 2005, Wyd. PP
- [3] | Koziół R., Sawicki J., Szklarski L. — *Digital Control of Electric Drives*, Warszawa, 1992, PWN
- [4] | Orłowska-Kowalska T. Editor — *Power electronics and electrical drives*, Wrocław, 2007, Ofic. Wyd. PW

12 INFORMACJE O NAUCZYCIELACH AKADEMICKICH**OSOBA ODPOWIEDZIALNA ZA KARTĘ**

dr hab. inż. Prof PK Piotr Drozdowski (kontakt: pdrozdow@pk.edu.pl)

OSOBY PROWADZĄCE PRZEDMIOT

- 1 Dr hab. inż., prof. PK Piotr Drozdowski (kontakt: pdrozdow@pk.edu.pl)
- 2 Dr hab. inż. Witold Mazgaj (kontakt: wmazgaj@pk.edu.pl)
- 3 Dr inż. Zbigniew Szular (kontakt: aszs@poczta.fm)
- 4 Dr inż. Janusz Petryna (kontakt: jpetryna@pk.edu.pl)
- 5 Mgr inż. Arkadiusz Duda (kontakt: aduda@pk.edu.pl)

13 ZATWIERDZENIE KARTY PRZEDMIOTU DO REALIZACJI

(miejscowość, data)

(odpowiedzialny za przedmiot)

(dziekan)

PRZYJMUJĘ DO REALIZACJI (data i podpisy osób prowadzących przedmiot)

.....

.....

.....

.....

.....