

МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА»
(РУТ (МИИТ))



Рабочая программа дисциплины (модуля),
как компонент образовательной программы
высшего образования - программа специалитета
по специальности
23.05.03 Подвижной состав железных дорог,
утвержденной первым проректором ФГАОУ ВО
РУТ (МИИТ) Тимониним В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Электрические преобразователи подвижного состава

Специальность: 23.05.03 Подвижной состав железных дорог

Специализация: Высокоскоростной наземный транспорт

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде
электронного документа выгружена из единой
корпоративной информационной системы управления
университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная ФГАОУ ВО РУТ
(МИИТ)

ID подписи: 5214

Подписал: заведующий кафедрой Пудовиков Олег
Евгеньевич

Дата: 01.09.2026

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целями освоения учебной дисциплины "Электрические преобразователи подвижного состава" являются:

- изучение математического описания и моделирования преобразовательной техники и электрических машин в векторном представлении;
- освоить принципы построения электроприводов и законов их управления на основе теории автоматического управления и синтеза замкнутых систем управления, математического описания электрических машин постоянного и переменного тока, широтно-импульсных преобразователей, автономных инверторов.

Задачей освоения учебной дисциплины "Электрические преобразователи подвижного состава" является:

- освоение тяговых электрических машин высокоскоростного транспорта;
- освоения студентами систем управления электроприводами постоянного и переменного тока.

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

ПК-9 - Имеет навык выполнять обоснование параметров конструкции конструкций и систем подвижного состава высокоскоростного наземного транспорта.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

Знать:

математические основы и способы построения моделей трансформаторов, электрических машин постоянного и переменного тока, преобразователей постоянного тока, выпрямителей, инверторов, законы, способы и алгоритмы управления в системах управления электроприводами постоянного и переменного тока.

Уметь:

формировать модели систем электропривода постоянного и переменного тока, производить настройку и отладку систем управления электроприводов

Владеть:

прикладным программным обеспечением для построения систем управления электроприводами постоянного и переменного тока

3. Объем дисциплины (модуля).

3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 6 з.е. (216 академических часа(ов)).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов		
	Всего	Семестр	
		№7	№8
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	96	48	48
В том числе:			
Занятия лекционного типа	64	32	32
Занятия семинарского типа	32	16	16

3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 120 академических часа (ов).

3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.

4. Содержание дисциплины (модуля).

4.1. Занятия лекционного типа.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	7 семестр Математическое описание машин постоянного тока Рассматриваемые вопросы: - классическая и операторная форма.
2	7 семестр Моделирование двигателя постоянного тока с независимым возбуждением. Рассматриваемые вопросы: - моделирование реостатного пуска.
3	7 семестр Моделирование двигателя постоянного тока. Рассматриваемые вопросы: - моделирование двигателя последовательного возбуждения постоянного тока.
4	7 семестр Виртуальные модели двигателей. Рассматриваемые вопросы: - моделирование двигателей постоянного тока.
5	7 семестр Понятие о принципах моделирования в среде Simscape. Рассматриваемые вопросы: - техника моделирования в среде Simscape.
6	7 семестр Настройка контроллера. Рассматриваемые вопросы: - основные принципы настройки контроллера на примере механической системы
7	7 семестр Скоростная система постоянного тока. Рассматриваемые вопросы: - разработка одноконтурной системы.
8	7 семестр Скоростная система постоянного тока. Рассматриваемые вопросы: - разработка двухконтурной системы.
9	7 семестр Simscape-модель двигателя постоянного тока с параллельным возбуждением. Рассматриваемые вопросы: - настройка ПИД-регулятора системы управления угловой скоростью в Simscape-модели двигателя постоянного тока с независимым возбуждением.
10	7 семестр Топология электроприводов. Рассматриваемые вопросы: - преобразователи для управления МПТ; - управляемые выпрямители и широтно-импульсные преобразователи с ШИМ.
11	7 семестр Моделирование преобразователей. Рассматриваемые вопросы: - моделирование преобразователей для питания и управления двигателями постоянного тока.
12	7 семестр Широтно-импульсная модуляция в управляемых выпрямителях. Рассматриваемые вопросы: - примеры моделей выпрямителей с ШИМ.
13	7 семестр Виртуальная модель электропривода постоянного тока с однофазным управляемым выпрямителем. Рассматриваемые вопросы: - разработка модели электропривода постоянного тока с однофазным управляемым выпрямителем.
14	7 семестр Виртуальная модель электропривода постоянного тока с трехфазным управляемым выпрямителем Рассматриваемые вопросы: - разработка модели электропривода постоянного тока с трехфазным управляемым выпрямителем.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
15	7 семестр Модель электропривода. Рассматриваемые вопросы: - разработка модели электропривода постоянного тока с ШИП.
16	7 семестр Реверсивный (четырёхквadrантный) электропривод. Рассматриваемые вопросы: - реверсивный (четырёхквadrантный) электропривод постоянного тока с трехфазным управляемым выпрямителем.
17	7 семестр Моделирование трансформаторов. Рассматриваемые вопросы: - Simscape-модели двухобмоточного однофазного и трехфазного трансформаторов.
18	8 семестр Электропривод переменного тока. Рассматриваемые вопросы: - конструкции и основные характеристики машин переменного тока; - пространственное преобразование векторов; - неподвижная и вращающаяся система координат и их преобразование; - принцип формирования электроприводов переменного тока в системах автоматического управления.
19	8 семестр Математическое описание асинхронной машины (АМ). Рассматриваемые вопросы: - системы дифференциальных уравнений АМ в неподвижной и вращающейся системах координат.
20	8 семестр Система относительных единиц. Рассматриваемые вопросы: - расчет параметров модели АМ по паспортным данным; - функциональные модели АМ в неподвижной и вращающейся системах координат.
21	8 семестр Виртуальные модели АМ. Рассматриваемые вопросы: - полупроводниковые преобразователи в электроприводе переменного тока; - автономные инверторы; - принцип построения; - функциональные и виртуальные модели в системах электропривода переменного тока.
22	8 семестр Способы представления электромагнитной системы. Рассматриваемые вопросы: - законы управления асинхронным электроприводом; - скалярное управление.
23	8 семестр Векторное управление асинхронным электроприводом. Рассматриваемые вопросы: - основные принципы. Управление с ориентацией по полю (Field Oriented Control); - асинхронный привод с токовым управлением; - пример построения модели.
24	8 семестр Прямое управление моментом (Direct Torque Control) в асинхронном электроприводе. Рассматриваемые вопросы: - примеры построения и настройки моделей современных систем асинхронного электропривода.
25	8 семестр Синхронные двигатели с постоянными магнитами (PMSM). Рассматриваемые вопросы: - конструкции, основные характеристики; - математическое описание и примеры моделей приводов с PMSM.

4.2. Занятия семинарского типа.

Лабораторные работы

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
1	7 Разработка функциональной модели двигателя постоянного тока с независимым возбуждением Рассматриваемые вопросы: - расчет параметров, построение модели в Simulink на основе дифференциальных уравнений; - анализ полученных характеристик при разгоне и набросе нагрузки.
2	7 семестр Разработка модели реостатного пуска двигателя постоянного тока с независимым возбуждением Рассматриваемые вопросы: - построение модели в Simulink, на основе дифференциальных уравнений; - анализ полученных характеристик при разгоне и набросе нагрузки.
3	7 семестр Разработка модели реостатного пуска двигателя постоянного тока с независимым возбуждением Работа в программном пакете Matlab/
4	7 семестр Разработка функциональной модели двигателя постоянного тока с последовательным возбуждением. Рассматриваемые вопросы: - построение модели в Simulink с использованием библиотечных блоков; - анализ полученных характеристик при разгоне и набросе нагрузки.
5	7 семестр Разработка виртуальных моделей двигателей постоянного тока. Рассматриваемые вопросы: - построение модели в Simulink, анализ полученных характеристик при разгоне и набросе нагрузки.
6	7 семестр Разработка одноконтурной скоростной системы постоянного тока Рассматриваемые вопросы: - расчет ПИ-регулятора; - построение модели с обратной связью и регулятором скорости.
7	7 семестр Разработка двухконтурной скоростной системы постоянного тока Рассматриваемые вопросы: - расчет ПИ-регулятора; - построение модели с обратной связью и регулятором скорости.
8	7 семестр Разработка виртуальной модели электропривода постоянного тока с однофазным управляемым выпрямителем. Рассматриваемые вопросы: - построение модели электропривода с обратной связью и регулятором скорости; - настройка регулятора с использованием PID-тюнера.
9	7 семестр Разработка виртуальной модели электропривода постоянного тока с трехфазным управляемым выпрямителем. Рассматриваемые вопросы: - построение модели с обратной связью и регулятором скорости; - настройка регулятора с использованием PID-тюнера.
10	7 семестр Разработка модели электропривода постоянного тока с ШИП Рассматриваемые вопросы: - построение модели подсистемы широтно-импульсной модуляции и включение ее в модель двигателя; - анализ характеристик при изменении параметров модуляции и нагрузки.
11	7 семестр Реверсивный (четырёхквadrантный) электропривод постоянного тока с трехфазным управляемым выпрямителем (демонстрационно)

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
	Рассматриваемые вопросы: - анализ модели и характеристик при изменении характера нагрузки.
12	8 семестр Исследование однофазного (мостового) инвертора с симметричным законом управления Рассматриваемые вопросы: - построение модел; - быстрое преобразование Фурье; - гармонический анализ токов и напряжений инвертора; - построение и анализ внешней, регулировочной характеристик инвертора.
13	8 Исследование однофазного (мостового) инвертора с несимметричным законом управления. Рассматриваемые вопросы: - построение модели; - гармонический анализ токов и напряжений инвертора; - построение и анализ внешней, регулировочной характеристик инвертора.
14	8 Исследование трехфазного (мостового) инвертора с симметричным законом управления Рассматриваемые вопросы: - построение модели; - гармонический и спектральный анализ токов и напряжений инвертора; - построение и анализ внешней, регулировочной характеристик инвертора.
15	8 семестр Функциональные модели асинхронного двигателя Рассматриваемые вопросы: - построение моделей асинхронного двигателя на основе дифференциальных уравнений в неподвижной и вращающейся системе координат; - обобщенная модель АД с преобразованием координат из вращающихся в неподвижные.
16	8 семестр Виртуальная модель асинхронного двигателя. Рассматриваемые вопросы: - построение модели АД с использованием библиотечных блоков; - расчет параметров АД по паспортным данным; - расчет и построение механической и рабочих характеристик.
17	8 Асинхронный электропривод с синусоидальной ШИМ и преобразованием координат Рассматриваемые вопросы: - построение модели подсистемы синусоидальной широтно-импульсной модуляции и включение ее в модель асинхронного двигателя; - анализ характеристик при изменении параметров модуляции и нагрузки.
18	8 Асинхронный электропривод с векторной широтно-импульсной модуляцией. Рассматриваемые вопросы: - построение модели подсистемы пространственно-векторной широтно-импульсной модуляции и включение ее в модель асинхронного двигателя; - анализ характеристик при изменении параметров нагрузки.
19	8 Синхронный электропривод с полеориентированным управлением и ослаблением поля (PMSM Field Weakening Control). Рассматриваемые вопросы: - анализ структуры и алгоритма управления моментом и скоростью вращения синхронного двигателя с постоянными магнитами; - принцип регулирования проекций тока статора и ослабления поля возбуждения для двух типов синхронных машин с постоянными магнитами: с внутренним и внешним ротором.

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Подготовка к лабораторным работам.
2	Работа с лекционным материалом
3	Выполнение курсовой работы.
4	Подготовка к промежуточной аттестации.
5	Подготовка к текущему контролю.

4.4. Примерный перечень тем курсовых работ

Электропривод постоянного тока

Разработка замкнутой системы управления двигателем постоянного тока с заданными динамическими характеристиками

№ PHOM UNOM пном IHOM Ra La Iпуск/IномMпуск/Mном J

- 1 0,122 60 3000 2,86 0,46 0,02 2,3 2,3 15,3·10⁻⁴
- 2 0,102 60 2000 2,27 0,94 0,038 2,3 2,3 15,3·10⁻⁴
- 3 0,122 110 3000 1,53 1,48 0,069 2,3 2,3 15,3·10⁻⁴
- 4 0,102 110 2000 1,22 3 0,129 2,3 2,3 15,3·10⁻⁴
- 5 0,204 60 3000 4,57 0,23 0,013 2,3 2,3 20,4·10⁻⁴
- 6 0,122 60 2000 2,72 0,52 0,032 2,3 2,3 20,4·10⁻⁴
- 7 0,204 110 3000 2,46 0,765 0,043 2,3 2,3 20,4·10⁻⁴
- 8 0,122 110 2000 1,46 1,74 0,108 2,3 2,3 20,4·10⁻⁴
- 9 0,254 60 3000 5,6 0,284 0,01 2,3 2,3 35,7·10⁻⁴
- 10 0,203 60 2000 4,3 0,645 0,02 2,3 2,3 35,7·10⁻⁴
- 11 0,286 110 3000 3,05 0,945 0,034 2,3 2,3 35,7·10⁻⁴
- 12 0,203 110 2000 2,33 2,2 0,068 2,3 2,3 35,7·10⁻⁴
- 13 0,776 110 2510 8,2 0,237 0,015 2,3 2,3 135·10⁻⁴
- 14 0,458 110 1500 5 0,605 0,042 2,3 2,3 135·10⁻⁴
- 15 0,776 220 2510 4,1 0,85 0,061 2,3 2,3 135·10⁻⁴
- 16 0,458 220 1500 2,5 2,38 0,168 2,3 2,3 135·10⁻⁴

17 1,638 110 2510 19,2 0,147 0,006 2,0 2,0 408·10⁻⁴
 18 1,123 110 1500 13 0,42 0,016 2,0 2,0 408·10⁻⁴
 19 1,638 220 2510 9,5 0,58 0,066 2,0 2,0 408·10⁻⁴
 20 1,123 220 1500 6,4 1,7 0,027 2,0 2,0 408·10⁻⁴

Электропривод переменного тока

Номинальное линейное напряжение: 380 В, Частота питающей сети: 50 Гц

№ Тип двигателя Р_н Масса пном КПД cos ? I_н, А I_к/I_н M_к/M_н M_{мах}/M_н
 J, кг*м²

1 RA71B2 0,55 6 2850 74% 0,84 1,8 6,5 2,3 2,4 0,0005
 2 RA71A4 0,25 5 1325 62% 0,78 1 3,2 1,7 1,7 0,0006
 3 RA71B4 0,37 6 1375 66% 0,76 1 3,7 2 2 0,0008
 4 RA71A6 0,18 6 835 48% 0,69 1 2,3 2,5 2 0,0006
 5 RA71B6 0,25 6 860 56% 0,72 1 3 2,2 2 0,0009
 6 RA80A2 0,75 9 2820 74% 0,83 2 5,3 2,5 2,7 0,0008
 7 RA80B2 1,1 11 2800 77% 0,86 2 5,2 2,6 2,8 0,0012
 8 RA80A4 0,55 8 1400 71% 0,8 1 5 2,3 2,8 0,0018
 9 RA80B4 0,75 10 1400 74% 0,8 2 5 2,5 2,8 0,0023
 10 RA80A6 0,37 8 910 62% 0,72 1 3,3 2 2,5 0,003

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Герман-Галкин, С. Г. Модельное проектирование мехатронных модулей SimInTech / С. Г. Герман-Галкин, Б. А. Карташов, С. Н. Литвинов ; под общей редакцией А. Н. Петухова. — Москва : ДМК Пресс, 2021. — 494 с. — ISBN 978-5-97060-693-3. — Текст : электронный	Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/190723 (дата обращения: 07.11.2022).
2	Электрические машины железнодорожного транспорта В.А. Винокуров, Д.А. Попов Однотомное издание Транспорт , 1986	НТБ (уч.3); НТБ (уч.4); НТБ (уч.6); НТБ (фб.)

3	Калачёв, Ю. Н. SimInTech: моделирование в электроприводе / Ю. Н. Калачёв. — Москва : ДМК Пресс, 2019. — 98 с. — ISBN 978-5-97060-766-4. — Текст : электронный	Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/123713 (дата обращения: 07.11.2022). — Режим доступа: для авториз. пользователей.
---	---	---

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

Информационный портал Экспонента (<https://exponenta.ru/>);
научная электронная библиотека eLIBRARY.RU (www.elibrary.ru)
Научно-техническая библиотека РУТ (МИИТ) (<http://library.miit.ru>)

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

Требуется лицензионное программное обеспечение MATLAB 2020 с полны комплектом приложений Simulink, Simscape, а также полный комплект MicrosoftOffice (Word, Excel, PowerPoint, Visio, MSProject)

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

Лабораторные стенды по исследованию систем электроприводов постоянного и переменного тока

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 7, 8 семестрах.

Курсовая работа в 8 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, доцент, к.н. кафедры
«Электропоезда и локомотивы»

А.Н. Фиронов

Согласовано:

Заведующий кафедрой ЭлЛ

О.Е. Пудовиков

Председатель учебно-методической
комиссии

Н.А. Андриянова