

Документ подписан простой электронной подписью  
Информация о владельце:  
ФИО: Гнатюк Максим Александрович  
Должность: Первый проректор  
Дата подписания: 11.07.2022 09:51:21  
Уникальный программный ключ:  
8873f497f100e798ae8c92c0d38e105c818d5410

Приложение  
к рабочей программе дисциплины

**ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ  
ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)**

**Электрический привод**

---

*(наименование дисциплины(модуля))*

Направление подготовки / специальность

**13.03.02 Электроэнергетика и электротехника**

---

*(код и наименование)*

Направленность (профиль)/специализация

**Электрический транспорт**

---

*(наименование)*

## Содержание

1. Пояснительная записка.
2. Типовые контрольные задания или иные материалы для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих уровень сформированности компетенций.
3. Методические материалы, определяющие процедуру и критерии оценивания сформированности компетенций при проведении промежуточной аттестации.

## 1. Пояснительная записка

Цель промежуточной аттестации – оценивание промежуточных и окончательных результатов обучения по дисциплине, обеспечивающих достижение планируемых результатов освоения образовательной программы.

Форма контроля – экзамен 5 семестр

### Перечень компетенций, формируемых в процессе освоения дисциплины

Код и наименование компетенции	Код индикатора достижения компетенции
ПК-1 Способен рассчитывать и оценивать параметры и режимы функционирования подвижного состава электрического транспорта, подстанций, кабельных и воздушных линий электропередачи	ПК-1.1 Характеризует электроприводы различных типов, рассчитывает параметры систем электропривода, объясняет структуру электропривода и возможности управления в различных режимах работы
	ПК-1.2 Оценивает энергоэффективность систем электропривода на подвижном составе городского электрического транспорта

### Результаты обучения по дисциплине, соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Код и наименование индикатора достижения компетенции	Результаты обучения по дисциплине	Оценочные материалы
ПК-1.1 Характеризует электроприводы различных типов, рассчитывает параметры систем электропривода, объясняет структуру электропривода и возможности управления в различных режимах работы	Обучающийся знает: классификацию электроприводов; показатели работы электропривода (от чего они зависят и чем характеризуются); моменты возникающие при работе электропривода; методы проверки на нагрев выбранных двигателей постоянного и переменного тока	Вопросы (1 – 10)
	Обучающийся умеет: рассчитывать эквивалентную мощность на валу электродвигателя; среднюю мощность на валу двигателя; определять частоту вращения идеального холостого хода и строить электромеханическую характеристику	Задания (1 – 3)
	Обучающийся владеет: навыками решения задач по определению электромеханических свойств электропривода; навыками построения электромеханических и механических характеристик	Задания (4 – 6)
ПК-1.2 Оценивает энергоэффективность систем электропривода на подвижном составе городского электрического транспорта	Обучающийся знает: энергетические режимы работы электрического привода постоянного и переменного тока; особенности режима динамического торможения; понятие жесткости механической характеристики электроприводов с двигателями постоянного тока и переменного тока	Вопросы (11 – 20)
	Обучающийся умеет: определять по механическим характеристикам энергетические режимы электроприводов постоянного и переменного тока,	Задания (7 – 10)

	рассчитывать и строить механические характеристики электроприводов с двигателями постоянного и переменного тока	
	Обучающийся владеет: навыками расчета и построения механических характеристик электроприводов с двигателями постоянного тока и двигателями переменного тока, характеризующих энергетический режим электропривода и его энергоэффективность	Задания (11 – 14), Задание 14 – типовое задание на курсовую работу

Промежуточная аттестация (экзамен) проводится в одной из следующих форм:

- 1) ответ на билет, состоящий из теоретических вопросов и практических заданий;
- 2) выполнение заданий в ЭИОС СамГУПС.

**2. Типовые<sup>1</sup> контрольные задания или иные материалы для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих уровень сформированности компетенций**

**2.1 Типовые вопросы (тестовые задания) для оценки знаниевого образовательного результата**

Проверяемый образовательный результат:

Код и наименование индикатора достижения компетенции	Образовательный результат
ПК-1.1 Характеризует электроприводы различных типов, рассчитывает параметры систем электропривода, объясняет структуру электропривода и возможности управления в различных режимах работы	Обучающийся знает: классификацию электроприводов; показатели работы электропривода (от чего они зависят и чем характеризуются); моменты возникающие при работе электропривода; методы проверки на нагрев выбранных двигателей постоянного и переменного тока
<p><i>Примеры вопросов/заданий</i></p> <p><b>1. По способу разделения энергии электроприводы разделяют на:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>а) индивидуальный, групповой, взаимосвязанный, многодвигательный;</li><li>б) индивидуальный, вспомогательный, взаимосвязанный, групповой;</li><li>в) однонаправленный, реверсивный</li></ul> <p><b>2. Многодвигательный электропривод – это:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>а) электропривод, который состоит из нескольких одиночных электроприводов, каждый из которых предназначен для приведения в действие отдельных элементов производственного агрегата;</li><li>б) электропривод, который с помощью одного электродвигателя приводит в движение отдельную машину;</li><li>в) трансмиссионный электропривод;</li><li>г) электропривод, который служат для регулирования скорости</li></ul> <p><b>3. По функциональному назначению различают электроприводы:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>а) главный и вспомогательный;</li><li>б) вращательного и поступательного движения</li></ul> <p><b>4. Экономичность регулируемого привода характеризуется:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>а) затратами на его изготовление и эксплуатацию;</li><li>б) затратами на его транспортировку;</li><li>в) затратами на дополнительные приборы;</li><li>г) не имеет никаких затрат</li></ul> <p><b>5. Диапазон регулирования зависит от:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>а) от нагрузки;</li><li>б) от внешних сил;</li></ul>	

<sup>1</sup> Приводятся типовые вопросы и задания. Оценочные средства, предназначенные для проведения аттестационного мероприятия, хранятся на кафедре в достаточном для проведения оценочных процедур количестве вариантов. Оценочные средства подлежат актуализации с учетом развития науки, образования, культуры, экономики, техники, технологий и социальной сферы. Ответственность за нераспространение содержания оценочных средств среди обучающихся университета несут заведующий кафедрой и преподаватель – разработчик оценочных средств.

- в) от внутренних сил;
- г) от скорости момента

**6. Активные моменты могут быть как движущими, так и:**

- а) тормозными;
- б) вращающими;
- в) ускорительными;
- г) неподвижными

**7. Реактивные моменты всегда направлены:**

- а) против движения;
- б) перпендикулярно;
- в) не имеют направления;
- г) могут иметь любое направление

**8. В электроприводах используют двигатели:**

- а) постоянного и переменного тока;
- б) только постоянного тока;
- в) только переменного тока;
- г) внутреннего сгорания

**9. Для проверки по нагреву предварительно выбранного двигателя постоянного тока независимого возбуждения, работающего с переменной нагрузкой и регулируемого изменением сопротивления якорной цепи, следует пользоваться методом:**

- а) эквивалентного момента;
- б) эквивалентной мощности;
- в) оба метода равноценны

**10. Для проверки по нагреву предварительно выбранного асинхронного короткозамкнутого двигателя, работающего с переменной нагрузкой и регулируемого изменением частоты с выполнением закона  $U/f = const$ , следует пользоваться методом:**

- а) эквивалентной мощности;
- б) эквивалентного тока;
- в) эквивалентного момента

Код и наименование индикатора достижения компетенции	Образовательный результат
ПК-1.1 Характеризует электроприводы различных типов, рассчитывает параметры систем электропривода, объясняет структуру электропривода и возможности управления в различных режимах работы	Обучающийся умеет: рассчитывать эквивалентную мощность на валу электродвигателя; среднюю мощность на валу двигателя; определять частоту вращения идеального холостого хода и строить электромеханическую характеристику

*Примеры вопросов/заданий*

**Задание 1**

Согласно графику, представленному на рис. ниже, рассчитайте эквивалентную мощность на валу электродвигателя

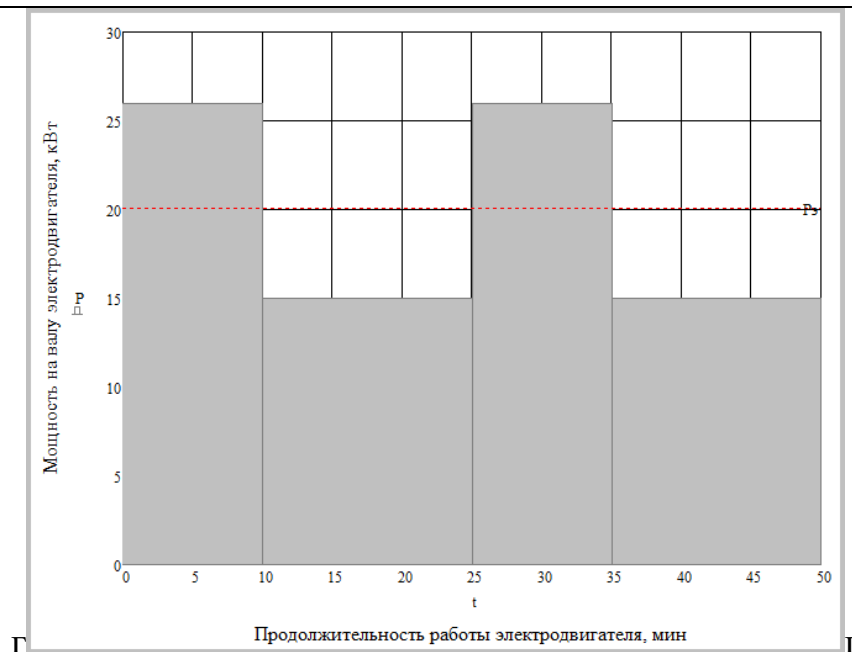


Рис. 1

### Задание 2

Согласно выше представленному графику на рис. 1 рассчитать среднюю мощность на валу электродвигателя.

### Задание 3

Используя номинальные и каталожные значения ( $U=110В$ ;  $\omega_{ном}= 100$  рад/с;  $I_{я}=20А$ ,  $r_{я}=0,5$  Ом), определите частоту вращения идеального холостого хода электродвигателя постоянного тока и постройте его электромеханическую характеристику.

Код и наименование индикатора достижения компетенции	Образовательный результат
ПК-1.1 Характеризует электроприводы различных типов, рассчитывает параметры систем электропривода, объясняет структуру электропривода и возможности управления в различных режимах работы	Обучающийся владеет: навыками решения задач по определению электромеханических свойств электропривода; навыками построения электромеханических и механических характеристик

*Примеры вопросов/заданий*

#### **Задание 4**

Определите электромеханическую постоянную времени электрического привода с двигателем постоянного тока, если известно, что суммарный момент инерции, приведенный к валу двигателя составляет  $0,0375 \text{ кг} \cdot \text{м}^2$ ,  $R_{\text{яц}} = 1,24 \text{ Ом}$ ,  $C_d F = 0,23$ .

#### **Задание 5**

Используя номинальные и каталожные данные ( $U=110\text{В}$ ;  $\omega_{\text{ном}}= 120 \text{ рад/с}$ ;  $I_{\text{я}}=25\text{А}$ ,  $r_{\text{я}}=0,4 \text{ Ом}$ ) рассчитать ток  $I_{\text{к.з.}}$  и момент  $M_{\text{к.з.}}$  короткого замыкания. Постройте графики электромеханической и механической характеристик.

#### **Задание 6**

Используя номинальные и каталожные данные ( $U=110\text{В}$ ;  $\omega_{\text{ном}}= 130 \text{ рад/с}$ ;  $I_{\text{я}}=30\text{А}$ ,  $r_{\text{я}}=0,3 \text{ Ом}$ ) определите момент короткого замыкания  $M_{\text{кз}}$  при номинальном потоке, а также при ослаблении поля в 2 раза и в 4 раза. Постройте графики электромеханических и механических характеристик.

ПК-1.2 Оценивает энергоэффективность систем электропривода на подвижном составе городского электрического транспорта

Обучающийся знает: энергетические режимы работы электрического привода постоянного и переменного тока; особенности режима динамического торможения; понятие жесткости механической характеристики электроприводов с двигателями постоянного тока и переменного тока

*Примеры вопросов/заданий*

#### **11. В общем случае все энергетические режимы работы электропривода с двигателями постоянного и переменного тока делят на:**

- а) генераторный, двигательный, режим холостого хода, режим короткого замыкания;
- б) установившийся режим, переходный режим;
- в) кратковременный, повторно-кратковременный, длительный

#### **12. Энергетические режимы электродвигателей определяют по:**

- а) механическим характеристикам;
- б) электромеханическим характеристикам;
- в) динамическим характеристикам;
- в) статическим характеристикам

#### **13. Основными энергетическими режимами электропривода являются:**

- а) двигательный и генераторный;
- б) режим холостого хода и режим короткого замыкания;
- в) двигательный режим и режим короткого замыкания;
- в) генераторный режим и режим холостого хода

#### **14. Граничными энергетическими режимами электропривода являются:**

- а) режим холостого хода и режим короткого замыкания;
- б) двигательный и генераторный;
- в) двигательный режим и режим короткого замыкания;
- в) генераторный режим и режим холостого хода

#### **15. Жесткостью механической характеристики называют:**

- а) отношение разности моментов, развиваемых электродвигателем, к соответствующей разности угловых скоростей;



- б) отношение скорости вращения двигателя к развиваемому моменту;
- в) отношение изменения скорости вращения двигателя к изменению момента двигателя

**16. Режим динамического торможения относится к:**

- а) генераторному режиму;
- б) двигательному режиму;
- в) граничному режиму

**17. Жесткость механической характеристики двигателя постоянного тока последовательно возбуждения при увеличении сопротивления якорной цепи :**

- г) останется неизменной;
- д) уменьшится;
- е) возрастет

**18. В режиме динамического торможения асинхронной машины магнитный поток максимален при:**

- а)  $s=1$ ;
- б)  $s=s_k$  ;
- в)  $s=0$

**19. Механическая характеристика асинхронного двигателя строится по:**

- а) пяти точкам;
- б) шести точкам;
- в) двум точкам;
- г) трём точкам

**20. Для перевода асинхронного двигателя в режим противовключения необходимо изменить порядок подключения фаз обмоток статора путем переключения:**

- а) двух любых фаз между собой;
- б) всех трёх фаз между собой;
- в) только фазы В и фазы С между собой;
- г) только фазы А и фазы В между собой

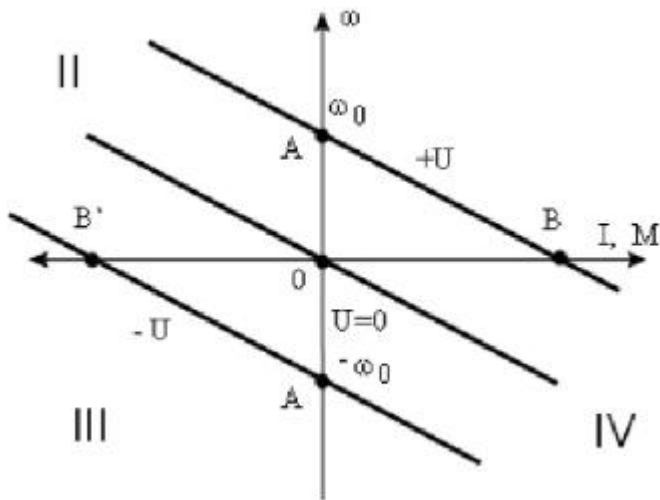
Код и наименование индикатора достижения компетенции	Образовательный результат
ПК-1.2 Оценивает энергоэффективность систем электропривода на подвижном составе городского электрического транспорта	Обучающийся умеет: определять по механическим характеристикам энергетические режимы электроприводов постоянного и переменного тока, рассчитывать и строить механические характеристики электроприводов с двигателями постоянного и переменного тока

*Примеры вопросов/заданий*

**Задание 7**

На рис. представленном ниже, укажите двигательный режим и генераторный режим работы

независимо от сети двигателя постоянного тока независимого возбуждения.



### Задание 8

На рис. представленном выше укажите участки характеристик, соответствующие режимам короткого замыкания и генераторному режиму параллельно с сетью машины постоянного тока независимого возбуждения.

### Задание 9

Рассчитать и построить механическую характеристику для асинхронного двигателя 4А90L4У3, имеющего следующие паспортные данные:  $n_1 = 1500$  об/мин;  $P_n = 2,2$  кВт;  $n_n = 1425$  об/мин;  $\eta = 80\%$ ;  $\cos \varphi = 0,83$ ;  $M_{\max}/M_n = \lambda = 2,2$ .

### Задание 10

Рассчитать и построить искусственную механическую характеристику  $\omega=f(M)$  электродвигателя постоянного тока, имеющего следующие данные  $P_n = 3,6$  кВт;  $U = 110$ В;  $n_n = 3150$  об/мин;  $\eta = 78,5\%$ ;  $R_a = 0,084$  Ом;  $R_{дп} = 0,089$  Ом;  $R_b = 33,6$  Ом. При этом в цепь якоря вводится добавочное сопротивление  $R_d = 9(R_a + R_{дп})$ . Считать, что электромагнитный момент на валу электродвигателя остался неизменным и равным номинальному

Код и наименование индикатора достижения компетенции	Образовательный результат
ПК-1.2 Оценивает энергоэффективность систем электропривода на подвижном составе городского электрического транспорта	Обучающийся владеет: навыками расчета и построения механических характеристик электроприводов с двигателями постоянного тока и двигателями переменного тока, характеризующих энергетический режим электропривода и его энергоэффективность

**Задание 11**

Рассчитать и построить семейство механических характеристик при реостатном пуске электродвигателя постоянного тока независимого возбуждения в диапазоне изменения момента  $M = (1,2 \div 2,0) M_n$ . Определить скорости переключения, число ступеней пускового реостата и сопротивления его секций. Двигатель имеет следующие данные:  $P_n = 5,6$  кВт;  $U = 110$ В;  $n_n = 3350$  об/мин;  $\eta = 79,5$  %;  $R_a = 0,46$  Ом;  $R_{дп} = 0,051$  Ом;  $R_b = 25,3$  Ом.

**Задание 12**

Считая характеристику холостого хода электродвигателя линейной, рассчитать и построить искусственную механическую характеристику  $\omega = f(M)$  при введении в цепь обмотки возбуждения добавочного сопротивления в  $R_{вд} = 0,3R_b$ . Двигатель имеет следующие данные:  $P_n = 5,6$  кВт;  $U = 110$ В;  $n_n = 3350$  об/мин;  $\eta = 79,5$  %;  $R_a = 0,46$  Ом;  $R_{дп} = 0,051$  Ом;  $R_b = 25,3$  Ом.

**Задание 13**

Трехфазный асинхронный двигатель с к.з. ротором питается от сети напряжением  $U = 380$ В при частоте  $f = 50$  Гц. Параметры двигателя:  $P_n = 14$ кВт;  $n_n = 960$  об/мин;  $\cos \phi_n = 0,85$ ;  $\eta_n = 0,88$ ; кратность максимального момента  $k_m = 1,8$ . Определить: номинальный ток в фазе обмотки статора, число пар полюсов, номинальное скольжение, номинальный момент на валу, критический момент, критическое скольжение и построить механическую характеристику двигателя.

**Задание 14 (типовое задание на курсовую работу)**

По характеристикам рабочей машины, указанных в табл. ниже, построить нагрузочную диаграмму электропривода, рассчитать эквивалентную нагрузку и нанести ее на нагрузочную диаграмму, определить необходимую мощность асинхронного двигателя, выполнить проверку правильности выбора мощности двигателя по нагреву методом средних потерь, выполнить расчет и построить механическую характеристику электродвигателя, сделать расчет и построить механическую характеристику рабочей машины, определить продолжительность пуска электродвигателя с нагрузкой, рассчитать потери энергии в асинхронном двигателе при номинальном напряжении питания и пуске двигателя.

Мощность на валу электродвигателя в i-й период работы $P_i$ , кВт	$P_1 = 26$
	$P_2 = 15$
	$P_3 = 26$
	$P_4 = 15$
Продолжительность i-го периода работы $t_i$ , мин	$t_1 = 10$
	$t_2 = 15$
	$t_3 = 10$
	$t_4 = 15$
Номинальный КПД электродвигателя $\eta_n$ , %	96
Номинальная угловая скорость рабочей машины $n_{мн}$ , об/мин	800
Момент статического сопротивления рабочей машины при ее номинальной скорости вращения $M_{мн}$ , Нм	180
Момент инерции рабочей машины $GD_{рм}^2$ , кг·м <sup>2</sup>	0,03

Показатель степени, характеризующий изменение момента  
статического сопротивления рабочей машины X

0,5

### 2.3. Перечень вопросов для подготовки обучающихся к промежуточной аттестации (экзамену)

1. Назначение и классификация электрического привода.
2. Основные показатели работы электрического привода.
3. Силовые модули установок электрического привода.
4. Основные понятия механики электропривода.
5. Расчетные схемы механической части электрического привода.
6. Одномассовая механическая система электропривода.
7. Многомассовые механические системы электропривода.
8. Механические характеристики электрического привода.
9. Электромеханические характеристик электропривода.
10. Общие принципы построения автоматизированного электропривода.
11. Регулирование координат электрического привода.
12. Режимы работы электрического привода.
13. Системы управления электрическим приводом.
14. Принципы работы систем управления электрическим приводом.
15. Физические процессы в электроприводе постоянного тока.
16. Машина постоянного тока, ее модель и параметры.
17. Структурная схема динамической модели машины постоянного тока.
18. Статические характеристики и режимы работы двигателя постоянного тока независимого возбуждения.
19. Режим холостого хода машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
20. Двигательный режим машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
21. Генераторный режим работы машины постоянного тока параллельно с сетью независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
22. Генераторный режим работы машины постоянного тока последовательно с сетью независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
23. Режим короткого замыкания машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
24. Режим динамического торможения машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
25. Нагрев и номинальные режимы работы электрических двигателей.
26. Длительный режим работы электропривода.
27. Повторно-кратковременный режим работы электродвигателя.
28. Кратковременный режим работы электродвигателя.
29. Построение нагрузочной диаграммы электродвигателя привода.
30. Расчет переходных характеристик электропривода по возмущающему воздействию.
31. Расчет переходных характеристик электропривода по управляющему воздействию.
32. Способы управления координатами в электроприводе постоянного тока.
33. Реостатное регулирование координат при питании якоря от источника ЭДС.
34. Регулирование координат в системе преобразователь (источник ЭДС) - двигатель.
35. Регулирование координат изменением возбуждения при питании якоря от источника ЭДС.
36. Физические процессы в электроприводе с асинхронными машинами.
37. Простейшие модели асинхронной машины.
38. Основные характеристики асинхронной машины.
39. Основные параметры работы асинхронного привода.

40. Режимы работы асинхронного привода.
41. Управление координатами в асинхронном приводе.
42. Управление координатами в асинхронном электроприводе при короткозамкнутом асинхронном двигателе и  $\omega_0 = \text{const}$ .
43. Управление координатами в асинхронном электроприводе при короткозамкнутом асинхронном двигателе и  $\omega_0 = \text{var}$ .
44. Управление координатами в асинхронном электроприводе при асинхронном двигателе с фазным ротором.
45. Расчет параметров схем включения асинхронных двигателей.
46. Расчет характеристик асинхронных двигателей.
47. Замкнутая система преобразователь частоты - асинхронный двигатель.
48. Электропривод с синхронным двигателем - общие сведения.
49. Режимы работы синхронного двигателя.
50. Схема включения и статические характеристики синхронного двигателя.
51. Синхронный двигатель, работающий как компенсатор реактивной мощности.
52. Общие принципы управления синхронным двигателем.
53. Схемы управления синхронным двигателем.
54. Переходные процессы в синхронном электроприводе.
55. Общие сведения об электрической части силового канала электропривода.
56. Управляемые выпрямители – принцип действия и особенности применения.
57. Преобразователи частоты.
58. Импульсные преобразователи.
59. Общие сведения по выбору электродвигателей.
60. Нагрев и охлаждение двигателей.
61. Проверка двигателей, работающих в продолжительном режиме.
62. Проверка двигателей, работающих в кратковременном режиме.
63. Проверка двигателей, работающих в повторно-кратковременном режиме.
64. Определение допустимой частоты включений асинхронных двигателей с короткозамкнутым ротором.
65. Выбор двигателя для регулируемого электропривода.
66. Элементная база информационного канала (жесткая логика) - общие сведения.
67. Аналоговые регуляторы.
68. Цифровые интегральные микросхемы малой степени интеграции.
69. Цифровые интегральные микросхемы средней степени интеграции.
70. Средства сопряжения цифровых и аналоговых систем.
71. Элементная база информационного канала с гибкой логикой – основные понятия и определения.
72. Принцип действия микропроцессорной системы.
73. Организация памяти в микропроцессорных системах.
74. Интерфейс периферийных устройств.
75. Основные положения проектирования электропривода.
76. Алгоритмы функционирования электропривода.
77. Оценка энергетической эффективности электропривода.
79. Оценка надежности электропривода; экономические аспекты проектирования.

### **Перечень вопросов к защите курсовой работы**

1. Системы управления электрическим приводом.
2. Принципы работы систем управления электрическим приводом.
3. Физические процессы в электроприводе постоянного тока.
4. Машина постоянного тока, ее модель и параметры.

5. Структурная схема динамической модели машины постоянного тока.
6. Статические характеристики и режимы работы двигателя постоянного тока независимого возбуждения.
7. Режим холостого хода машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
8. Двигательный режим машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
9. Генераторный режим работы машины постоянного тока параллельно с сетью независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
10. Генераторный режим работы машины постоянного тока последовательно с сетью независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
11. Режим короткого замыкания машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
12. Режим динамического торможения машины постоянного тока независимого возбуждения (динамическая модель, электромеханическая и механическая характеристики).
13. Нагрев и номинальные режимы работы электрических двигателей.
14. Длительный режим работы электропривода.
16. Повторно-кратковременный режим работы электродвигателя.
17. Кратковременный режим работы электродвигателя.

### 3. Методические материалы, определяющие процедуру и критерии оценивания сформированности компетенций при проведении промежуточной аттестации

#### Критерии формирования оценок по ответам на вопросы, выполнению тестовых заданий

- оценка **«отлично»** выставляется обучающемуся, если количество правильных ответов на вопросы составляет 100 – 90 % от общего объёма заданных вопросов;
- оценка **«хорошо»** выставляется обучающемуся, если количество правильных ответов на вопросы – 89 – 76 % от общего объёма заданных вопросов;
- оценка **«удовлетворительно»** выставляется обучающемуся, если количество правильных ответов на тестовые вопросы – 75–60 % от общего объёма заданных вопросов;
- оценка **«неудовлетворительно»** выставляется обучающемуся, если количество правильных ответов – менее 60 % от общего объёма заданных вопросов.

#### Критерии формирования оценок по результатам выполнения курсовой работы

**«Отлично/зачтено»** – ставится за работу, выполненную полностью без ошибок и недочетов.

**«Хорошо/зачтено»** – ставится за работу, выполненную полностью, но при наличии в ней не более одной негрубой ошибки и одного недочета, не более трех недочетов.

**«Удовлетворительно/зачтено»** – ставится за работу, если обучающийся правильно выполнил не менее 2/3 всей работы или допустил не более одной грубой ошибки и двух недочетов, не более одной грубой и одной негрубой ошибки, не более трех негрубых ошибок, одной негрубой ошибки и двух недочетов.

**«Неудовлетворительно/не зачтено»** – ставится за работу, если число ошибок и недочетов превысило норму для оценки «удовлетворительно» или правильно выполнено менее 2/3 всей работы.

*Виды ошибок:*

- *грубые ошибки: незнание основных понятий, правил, норм; незнание приемов решения заданий; ошибки, показывающие неправильное понимание условия предложенного задания.*
- *негрубые ошибки: неточности формулировок, определений; нерациональный выбор хода решения.*
- *недочеты: нерациональные приемы выполнения задания; отдельные погрешности в формулировке выводов; небрежное выполнение задания.*

#### Критерии формирования оценок по экзамену

**«Отлично»** (5 баллов) – обучающийся демонстрирует знание всех разделов изучаемой дисциплины: содержание базовых понятий и фундаментальных проблем; умение излагать программный материал с демонстрацией конкретных примеров. Свободное владение материалом должно характеризоваться логической ясностью и четким видением путей применения полученных знаний в практической деятельности, умением связать материал с другими отраслями знания.

**«Хорошо»** (4 балла) – обучающийся демонстрирует знания всех разделов изучаемой дисциплины: содержание базовых понятий и фундаментальных проблем; приобрел необходимые умения и навыки, освоил вопросы практического применения полученных знаний, не допустил фактических ошибок при ответе, достаточно последовательно и логично излагает теоретический материал, допуская лишь незначительные нарушения последовательности изложения и некоторые неточности. Таким образом данная оценка выставляется за правильный, но недостаточно полный ответ.

**«Удовлетворительно»** (3 балла) – обучающийся демонстрирует знание основных разделов программы изучаемого курса: его базовых понятий и фундаментальных проблем. Однако знание основных проблем курса не подкрепляется конкретными практическими примерами, не полностью раскрыта сущность вопросов, ответ недостаточно логичен и не всегда последователен, допущены ошибки и неточности.

**«Неудовлетворительно»** (0 баллов) – выставляется в том случае, когда обучающийся демонстрирует фрагментарные знания основных разделов программы изучаемого курса: его базовых понятий и фундаментальных проблем. У экзаменуемого слабо выражена способность к



самостоятельному аналитическому мышлению, имеются затруднения в изложении материала, отсутствуют необходимые умения и навыки, допущены грубые ошибки и незнание терминологии, отказ отвечать на дополнительные вопросы, знание которых необходимо для получения положительной оценки.