Министерство образования Республики Беларусь

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Учреждение образования БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИНФОРМАТИКИ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Факультет | ИТиУ | | | | Кафедра | | | | ИТАС | | | | | | | | | | | |
| Специальность | 1-53 01 02 | | | | Специализация | | | | | | | 01 | | | | | | | | |
| УТВЕРЖДАЮ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|  | | | | | | | | | | |  | | | | | Зав. кафедрой | | | | |
| « | | | | | | | | | | | 2 | | » | | февраля | | | | 2015 | г. |
| **ЗАДАНИЕ** | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| **по дипломному проекту (работе) студента** | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Будного Романа Игоревича | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| (фамилия, имя, отчество) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 Тема проекта (работы): | | Программный модуль учета персональной финансовой | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Информации | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| утверждена приказом по университету от | | | | | « | 30 | | » | | января | | | | 2015 г. | | | № | 160-с | | |
| 2 Срок сдачи студентом законченной работы | | | | | | | 1 июня 2015 г. | | | | | | | | | | | | | |
| 3 Исходные данные к проекту: | | | Усилие резания *F*p= 5 кН; минимальный диаметр | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| обрабатываемой окружности *D*min = 100 мм; максимальная контурная скорость обработки | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *v*p max = 0,02 м/c; масса исполнительного механизма *m* = 720 кг; двигатели – ПБВ-112 м; | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| шаг винта *Р* = 10 мм; сила предварительного натяга гайки *F*н =120 Н. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Назначение разработки: оценить влияние неидентичности следящих приводов, изме- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| нений статических моментов в исполнительных механизмах и других факторов на величину | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| контурной ошибки, осуществить меры по повышению точности не менее, чем на 20%,. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 Содержание пояснительной записки (перечень подлежащих разработке вопросов): | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Введение | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 Системное описание предметной области и постановка задачи. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 Проектирование приложения. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 Программная реализация приложения. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 Использование приложения. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 Технико-экономическое обоснование | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Заключение | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 Перечень графического материала (с точным указанием обязательных чертежей): | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Чертеж общего вида (ВО) – формат А1, лист 1. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Функциональная схема следящего электропривода (Э2) – формат А1, лист 1. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Структурные схемы управления приводами при автономном и согласованном | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| управлении (Э1), формат А1, лист 1. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Схема алгоритма согласованного управления приводами (ПД), формат А1, лист 1. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Расчетные графики траектории движения координатного стола с деталью и экспери- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ментальные зависимости (РР), формат А1, листов – 2. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 Содержание задания по технико-экономическому обоснованию. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Расчет экономической эффективности от внедрения регуляторов согласованного управле- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ния следящими электроприводами. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Задание выдал | *подпись!* | | | Т. Л. Синкевич | | | | | | | | | | | | | | | | |

КАЛЕНДАРНЫЙ ПЛАН

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Наименование этапов дипломного проекта (работы) | Объём этапа, % | Срок выполнения этапа | Примечание |
| Сбор и изучение материалов по повышению |  |  |  |
| точности фрезерования. Расчет динамических характеристик, анализ точности приводов и фрезерования. Синтез регуляторов согласованного управления, разработка алгоритмов. | 40 | **27.03.2015** |  |
|  |  |  |  |
| Расчет экономической эффективности | 60 | **14.04.2015** |  |
| Оформление графического материала и поясни- |  |  |  |
| тельной записки | 100 | **02.06.2015** |  |

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Дата выдачи задания | 02.02.2015 | | Руководитель | | *Подпись!* | А. И. Лаппо |
| Задание принял к исполнению | | *Подпись!* | | Р. И. Будный | |