

Демоверсия

13.04.02 «Электропривод и автоматизация»

| Номер задания | Текст задания | Варианты ответов |
|---------------|--|---|
| 1 | <p>Передаточная функция, соответствующая разомкнутому состоянию системы автоматического регулирования с единичной отрицательной обратной связью, равна</p> $W(p) = \frac{11p+1}{5p^4+2p^3+9p+1}$ <p>Дайте заключение об устойчивости замкнутой системы</p> | <p><input type="checkbox"/> Замкнутая система устойчива.</p> <p><input type="checkbox"/> Замкнутая система неустойчива.</p> <p><input type="checkbox"/> Замкнутая система находится на границе устойчивости.</p> <p><input type="checkbox"/> Недостаточно данных для оценки устойчивости.</p> |
| 2 | <p>Назовите причину возникновения уравнительных токов при совместном управлении комплектами реверсивного преобразователя.</p> | <p><input type="checkbox"/> Неравенство средних значений выпрямленных напряжений комплектов преобразователя..</p> <p><input type="checkbox"/> Неравенство мгновенных значений выпрямленных напряжений комплектов преобразователя.</p> <p><input type="checkbox"/> Среднее значение выпрямленного напряжения инверторного комплекта, больше выпрямленного напряжения выпрямительного комплекта</p> |
| 3 | <p>Обратная связь с отсечкой по току якоря двигателя, используемая в замкнутых системах</p> | <p><input type="checkbox"/> Ограничение момента двигателя на</p> |

| | | |
|---|---|---|
| | регулирования скорости обеспечивает | <p>уровне номинального значения</p> <p><input type="checkbox"/> Ограничение предельного темпа изменения скорости двигателя</p> <p><input type="checkbox"/> Ограничение тока якоря двигателя на уровне допустимого значения</p> <p><input type="checkbox"/> Ограничение тока якоря двигателя на уровне допустимого значения и предельного темпа изменения скорости</p> |
| 4 | Как осуществляют динамическое торможение двигателя постоянного тока с независимым возбуждением? | <p><input type="checkbox"/> Отключают цепь якоря от источника напряжения и замыкают на индуктивное сопротивление</p> <p><input type="checkbox"/> Изменяют полярность источника напряжения и параллельно цепи якоря включают активное сопротивление</p> <p><input type="checkbox"/> Отключают цепь якоря от источника напряжения и замыкают на активное сопротивление</p> <p><input type="checkbox"/> Не изменяя полярности источника напряжения, последовательно в цепь якоря включают активное сопротивление</p> |
| 5 | Двигатель постоянного тока с независимым возбуждением работает на естественной | <p><input type="checkbox"/> Добавить активное сопротивление в цепь</p> |

| | | |
|---|--|---|
| | характеристике. Для увеличения скорости двигателя необходимо | якоря <input type="checkbox"/> Изменить полярность на зажимах цепи якоря <input type="checkbox"/> Снизить напряжение на якоре <input type="checkbox"/> Снизить напряжение на обмотке возбуждения |
| 6 | Что называется элементом систем автоматики | <input type="checkbox"/> любое устройство автоматической системы <input type="checkbox"/> конструктивно законченное устройство автоматической системы, выполняющее <input type="checkbox"/> управляющие функции конструктивно законченное устройство <input type="checkbox"/> конструктивно законченное устройство, не выполняющее управляющих функций |
| 7 | Какой элемент системы автоматики можно отнести к силовым | <input type="checkbox"/> датчик тока; <input type="checkbox"/> датчик напряжения; <input type="checkbox"/> управляемый выпрямитель; <input type="checkbox"/> аналогово-цифровой преобразователь. |
| 8 | Из каких частей состоит электропривод | <input type="checkbox"/> силовая часть и система управления <input type="checkbox"/> механическая и динамическая части <input type="checkbox"/> объекта и системы регулирования <input type="checkbox"/> изменяемой и неизменяемой части |

| | | |
|----|---|--|
| 9 | Механической характеристикой электродвигателя называется зависимость между... | <input type="checkbox"/> скоростью вращения вала и электромагнитным моментом <input type="checkbox"/> скоростью вращения вала и током якоря (ротора) <input type="checkbox"/> электромагнитной мощностью и скоростью вращения вала <input type="checkbox"/> ускорением вращения вала и током якоря (ротора) |
| 10 | Электрический привод как средство повышения энергоэффективности | Расширенный ответ |