

Érzékelők és beavatkozók II.	Név:
ZH 2015. május 13.	Neptun kód:
1. Fogalmazza meg digitális irányítási rendszerekkel kapcsolatban a beavatkozó szervek funkcióját, és adja meg, milyen követelmények teljesítésére van szükség általában a megvalósításukhoz! (7 pont)	
2. Ismertesse az impulzusszélesség moduláció fő elveit, fő típusait, továbbá az analóg jellé visszaalakítás fő elveit, és a kapott analóg jel tulajdonságait! (8 pont)	

3. Vázolja fel az állandó mágneses DC motor villamos karakterisztikáját, és adja meg fő statikus paramétereit! Ismertesse, milyen tulajdonságok jellemzik (jó közelítéssel) a statikus karakterisztikát! (10 pont)

4. Miért van szükség DC motorokkal kapcsolatban visszacsatolt szabályozásra? Adja meg a szokásosan megvalósított szabályozási típusokat, fogalmazza meg a velük kapcsolatos célkitűzéseket, és realizálásuk alapelveit! (10 pont)

<p>5. Vázolja fel a DC motor vezérlést szokásosan megvalósító kapcsolóhálózatot, továbbá sorolja fel és jellemezze a leggyakrabban használt vezérlési és PWM-generálási sémákat! (10 pont)</p>										
<p>6. Vázolja fel DC motorokkal kapcsolatban az abszolút szögbeállást célzó szervoszabályozás alapsémáját, és adja meg megvalósításának fő alapelveit! Fogalmazza meg, milyen viszonyban állnak a szabályozásban alkalmazott paraméterek a zárt kör stabilitására, statikus pontosságára, illetve a szabályozás egyéb minőségi tulajdonságaira! (15 pont)</p>										
<p>Összpontszám</p>										
<p>Osztályzat</p>	<table border="1"> <tr> <td>30-36</td> <td>37-44</td> <td>45-52</td> <td>53-60</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>5</td> </tr> </table>	30-36	37-44	45-52	53-60	2	3	4	5	
30-36	37-44	45-52	53-60							
2	3	4	5							

