1. Senzor se skládá z:

□ Vysílače senzoru

□ HMI

□Měřicího obvodu a zesilovače

□ DCS

□Obvodu zpracování signálu

□Analogově digitálního převodníku

□Komunikačního obvodu

1. Spojte odpovídající pojmy v levém a pravém sloupci!

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Hydrostatické tlakoměry |  | Bourdonova trubice, membránový, vlnovcový tlakoměr  Krabicový tlakoměr |
|  |  |  |
| Snímače přítlačné síly |  | Potenciometr, indukční a optický tlakoměr  Kapacitní, tenzometrický tlakoměr  Rezonanční tlakoměr  Piezoelektrický tlakoměr |
|  |  |  |
| Deformační tlakoměry |  | U-trubice  Nádobkový tlakoměr  Mikromanometr se sklopným ramenem  Kompresní vakuometr |
|  |  |  |
| Tlakoměry s elektrickým výstupem (elektromechanické tlakoměry) |  | Zvonový, pístový tlakoměr |

1. Doplňte větu!

jsou nejpřesnější senzory měření průtoku.

1. Vyberte správnou možnost: *Programování podle normy IEC/EN 61131-3 používá následující druhy jazyků:*

□ IRL (nezávislý reléový jazyk)

□LD (Ladder Diagram) – jazyk kontaktních schémat

□ PL (jazyk Pascal)

□ST (Structured Text - jazyk)

□IL (Instruction List – jazyk - assembler)

□FBD (Function Block Diagram – jazyk fukčních bloků)

1. Doplňte odpovídající výrazy!

**Frekveční měniče se používají pro**

**Softstartéry se používají pro**

1. Doplňte!

Řízení je \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

SCADA (Supervisory Control And Data Acquisition) umožňuje \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

1. Vysvětlete hlavní typy systémů

Hybridní systémy – \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

Logické (binární) systémy – \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_.

1. Vyberte správnou odpověď!

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ – je hlavní charakteristika synchronního motoru

1. Shoda otáček rotoru a otáček magnetického pole statoru
2. Vzájemné elektromagnetické ovlivňování rotujícího magnetického pole rotoru a statoru
3. Jiná rychlost otáčení magnetického pole statoru a rotoru.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ – jsou vhodné pro aplikace s velkou přestavnou silou

1. Asynchronní motory
2. Hydraulické aktuátory
3. Pneumatické motory
4. Doplňte větu!

Ultrazvukový průtokoměr využívá jako hlavní funkční princip měření.