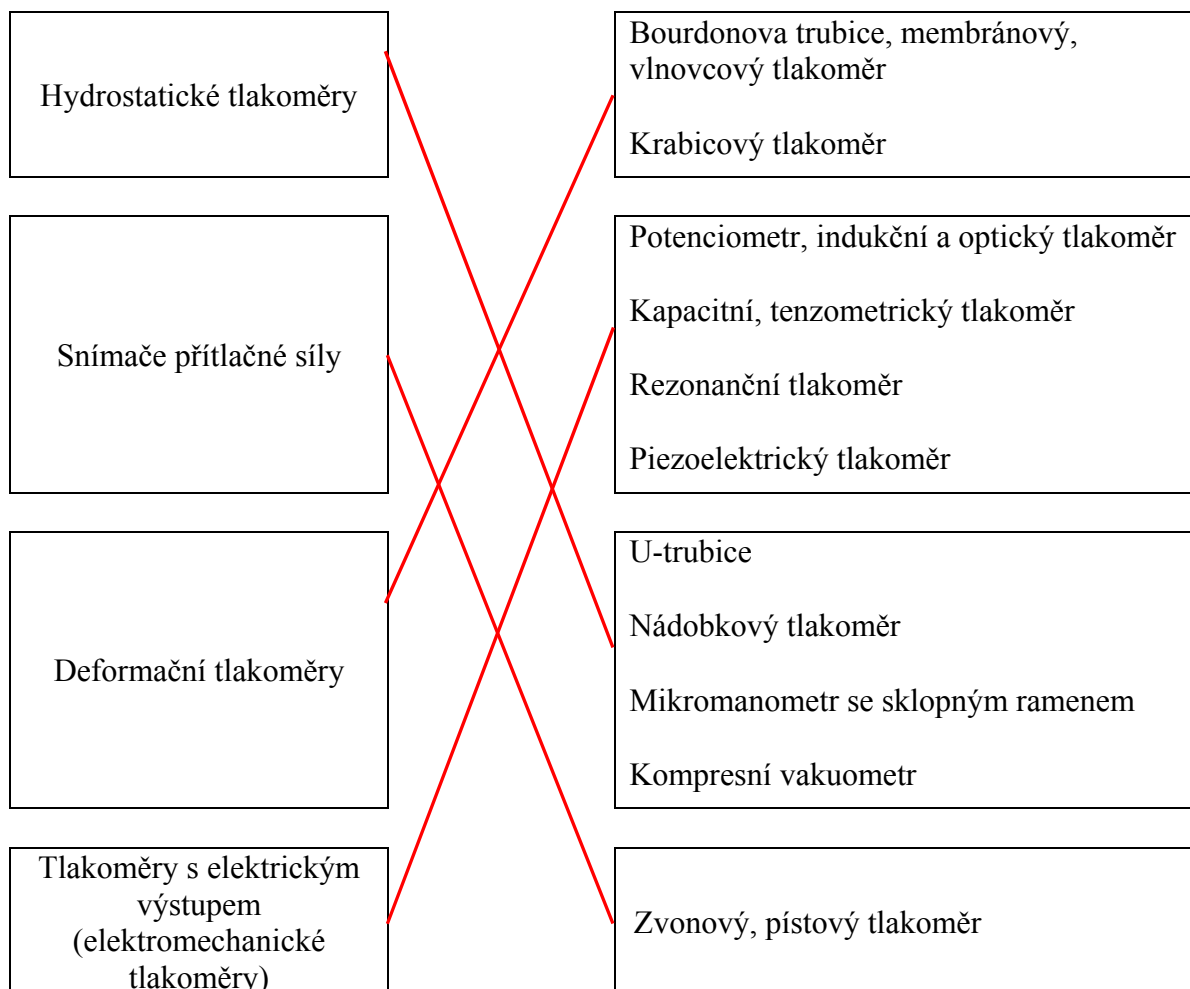


**1. Senzor se skládá z:****X** Vysílače senzoru☐ HMI**X** Měřicího obvodu a zesilovače☐ DCS**X** Obvodu zpracování signálu**X** Analogově digitálního převodníku**X** Komunikačního obvodu**2. Spojte odpovídající pojmy v levém a pravém sloupci!**

Erasmus+

Tento projekt byl realizován za finanční podpory Evropské unie.  
Za obsah publikací (sdělení) odpovídá výlučně autor. Publikace (sdělení) nereprezentují názory  
Evropské komise a Evropská komise neodpovídá za použití informací, jež jsou jejich obsahem.

### 3. Doplňte větu!

(~~Pitotovy trubice~~  
~~Průřezové průtokoměry~~  
~~Lopátkové průtokoměry~~  
**Pístové průtokoměry**) jsou nejpresnější senzory měření průtoku.

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

☐ IRL (nezávislý reléový jazyk)

**X** LD (Ladder Diagram) – jazyk kontaktních schémat

☐ PL (jazyk Pascal)

**X** ST (Structured Text - jazyk)

**X** IL (Instruction List – jazyk - assembler)

**X** FBD (Function Block Diagram – jazyk funkčních bloků)

### 5. Doplňte odpovídající výrazy!

Frekvenční měniče se používají pro **plynulé řízení asynchronních motorů**

Softstartéry se používají pro **hladký start asynchronních motorů**

### 6. Doplňte!

Řízení je **proces používající zpětnou vazbu k dosažení požadovaného cíle**.

SCADA (Supervisory Control And Data Acquisition) umožňuje **monitoring, řízení a ukládání všech hodnot technologického procesu**.



Erasmus+

Tento projekt byl realizován za finanční podpory Evropské unie.  
Za obsah publikací (sdělení) odpovídá výlučně autor. Publikace (sdělení) nereprezentují názory Evropské komise a Evropská komise neodpovídá za použití informací, jež jsou jejich obsahem.

## 7. Vysvětlete hlavní typy systémů

Hybridní systémy – **jsou kombinací logických a numerických (spojitých) systémů**

Logické (binární) systémy – **jsou systémy, které s okolím komunikují pomocí binárních signálů (ano, ne nebo 1, 0).**

---

## 8. Vyberte správnou odpověď!

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

- a) **Shoda otáček rotoru a otáček magnetického pole statoru**
- b) Vzájemné elektromagnetické ovlivňování rotujícího magnetického pole rotoru a statoru
- c) Jiná rychlost otáčení magnetického pole statoru a rotoru.

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

- a) Asynchronní motory
  - b) **Hydraulické aktuátory**
  - c) Pneumatické motory
- 

## 9. Doplněte větu!

Ultrazvukový průtokoměr využívá  $\left( \begin{array}{c} \text{Polovodičový jev} \\ \text{Dopplerův jev} \\ \text{Aharonův-Bohmův jev} \\ \text{Gibbons-Hawkingův jev} \end{array} \right)$  jako hlavní funkční princip měření.

