Lista pitanja EMP 2015/2016

- 1. Definicija servo pogona.
- 2. Mjerni članovi brzine i položaja servo pogona načini rada mjernih članova
- 3. Načini rada pozicioniranja
- 4. Razlika između ručnog upravljanja položajem i inkrementalnog ručnog upravljanja.
- 5. Linearne osi i modulo osi.
- 6. Što su traversing blokovi?
- 7. Ex pogoni- trokut eksplozije.
- 8. Logički dijagram nastanka eksplozije.
- 9. Klasifikacija u zone opasnosti.
- 10. Izvedbe Ex zaštite asinkronih elektromotora.
- 11. Integrirane funkcije elektromotornog pogona.
- 12. Upravljanje kočnicom.
- 13. Leteći start.
- 14. Regulator maksimalne vrijednosti napona istosmjernog međukruga.
- 15. Regulator minimalne vrijednosti napona istosmjernog međukruga.
- 16. Integrirane zaštitne funkcije pogona.
- 17. Stop-kategorije (prema IEC 60204-1).
- 18. Safe Torque Off.
- 19. Safe Stop 1.
- 20. Safely Limited Speed.
- 21. Proračuni kočnih otpornika za ugradnju u istosmjerni međukrug pretvarača.
- 22. Tipovi i karakteristike PROFIBUS komunikacijskih protokola.
- 23. Ciklička i aciklička komunikacija.
- 24. Struktura PROFIBUS telegrama.
- 25. PROFIsafe.
- 26. Profinet komunikacijski protokoli, TCP/IP, UDP/IP.
- 27. Profinet komunikacija u stvarnom vremenu.
- 28. Profinet SRT, IRT,I/O.
- 29. Usporedba Profinet-a i Profibus-a.

Lista pitanja EMP 2015/2016

- 1. Podjele elektromotornih pogona
- 2. Momentne karakteristike tipičnih opterećenja u pogonima
- 3. Ekvivalentne vrijednosti parametara EMP-a (translacijsko i rotacijsko gibanje)
- 4. Asinkroni motor (AM) u reguliranom pogonu (režim konst. momenta i konst. snage)
- 5. Gubici u namotu rotora i statora, gubici u željezu, gubici trenja i ventilacije, dodatni gubici AM-a u režimu konst. momenta i konst. snage
- 6. Kompenzacija pada napona na otporu statora AM-a
- 7. Maksimalna brzina asinkronog motora u režimu konstantne snage
- 8. Gubici AM-a u dinamičkim stanjima (zalet, kočenje i reverziranje, spoj na mrežu ili pretvarač)
- 9. Načini smanjenja gubitaka u dinamičkim stanjima AM-a
- 10. Podjela motora s trajnim magnetima prema načinu rada i konstrukciji
- 11. Osnovne razlike između sinkronih (SMTM) i elektronički komutiranih motora (EKM)
- 12. Shema komutacije i valni oblici struje i napona EKM-a
- 13. Momentna karakteristika EKM-a
- 14. Fazorski dijagram i momentna karakteristika SMTM-a
- 15. Granice momentnih karakteristika SMTM-a u reguliranom pogonu
- 16. Utjecaj opterećenja i temperature na radnu točku magneta u motoru
- 17. Usporedba razvijenog momenta EKM-a i SMTM-a
- 18. Osnovni zahtjevi na kretanje vučnog vozila i ograničenja pri projektiranju
- 19. Fizikalna slika kretanja vozila
- 20. Otpori vožnje
- 21. F-v dijagram vozila (vuča i kočenje)
- 22. Potrošnja energije za vuču (zalet, kretanje, kočenje)
- 23. Kriteriji za odabir vučnog motora i pretvarača
- 24. Karakteristika vučnog motora u sustavu vozila
- 25. Tipična izvedba energetskog kruga električnog tramvaja
- 26. Tipična izvedba energetskog kruga elektromotornog vlaka