



Технические средства управления технологическими комплексами.ти ЭБС

- 1 Назначение датчиков в автоматизированных системах (АС)
- 2 Перечислить все возможные способы соединения звеньев АС
- 3 Классификация усилителей в АС
- 4 Система автоматического контроля, сигнализации и блокировки предназначена для
- 5 К регулирующим элементам САР (систем автоматического регулирования) неэлектрического типа относятся
- 6 Электроизмерительными приборами являются
- 7 Переключающим устройством в АС могут быть
- 8 Регуляторы прямого действия не имеют
- 9 Усилительным элементом в АС может быть
- 10 Промышленные роботы состоят из
- 11 Успокоительные элементы САР – это
- 12 Вспомогательные функции АСУ ТП
- 13 К недостаткам индуктивных датчиков относятся
- 14 По принципу действия системы автоматизированного технологического контроля различают
- 15 Датчиком называется устройство
- 16 Измерительные блоки в САР необходимы для
- 17 Регуляторы непрямого действия нуждаются
- 18 Функциональные схемы САР показывают





- 19 Вторичные (показывающие) приборы предназначены для
- 20 Выбор усилительного элемента определяется
- 21 К датчикам генераторного типа относятся
- 22 Исполнительными элементами АС могут быть
- 23 В состав АС входят следующие элементы
- 24 Релейная защита предназначена для
- 25 При параллельно и согласованно включенных звеньев оператор системы равен
- 26 Датчики ОС (обратной связи) в САР
- 27 Автоматизированные линии в производстве предназначены для
- 28 Качество регулирования САР зависит
- 29 Какие законы регулирования в АС применяются
- 30 Что называется переходным процессом в АС
- 31 К адаптивным системам управления относятся
- 32 Способы записи программ в станках с ЧПУ
- 33 К электрическим регулирующим устройствам САР (систем автоматического регулирования) относятся
- 34 Какие законы регулирования в САР используются
- 35 Применение контурных роботов в технологических процессах
- 36 САР считается устойчивой, если
- 37 Оператором системы называется
- 38 Стабилизатором называется устройство





- 39 При последовательном соединении динамических звеньев оператор системы равен
- 40 Манипулятор в промышленных роботах

