КИПиА ЯМАЛ
6-й разряд · МДК.01.02

Контрольный тест с ответами

Тема 2.5. Основы автоматического регулирования

КУПД «Слесарь по КИПиА» от 21.04.2026 № УПД-15

1. Отрицательная обратная связь в САР используется для:
Ответ: _____

2. Регулирование по отклонению реагирует на:
Ответ: _____

3. Кривая разгона описывает:
Ответ: _____

4. Самовыравнивание означает:
Ответ: _____

5. Постоянная времени характеризует:
Ответ: _____

6. Запаздывание означает:
Ответ: _____

7. Статическая ошибка — это:
Ответ: _____

8. Перерегулирование — это:
Ответ: _____

9. П-регулятор формирует воздействие:
Ответ: _____

10. И-составляющая реагирует на:
Ответ: _____

11. Д-составляющая реагирует на:
Ответ: _____

12. ПИ-регулятор объединяет:
Ответ: _____

13. ПИД-регулятор объединяет:
Ответ: _____

14. Двухпозиционный регулятор обычно имеет:

Ответ: _____

15. Расходящийся переходный процесс означает:

Ответ: _____

Ключ

1. Отрицательная обратная связь в САР используется для: сравнения результата с заданием и формирования корректирующего воздействия.

2. Регулирование по отклонению реагирует на: разность между заданным и фактическим значениями.

3. Кривая разгона описывает: реакцию объекта на ступенчатое изменение входного воздействия.

4. Самовыравнивание означает: способность объекта прийти к новому установившемуся состоянию при постоянном воздействии.

5. Постоянная времени характеризует: инерционность объекта или звена.

6. Запаздывание означает: временной интервал до заметной реакции объекта на воздействие.

7. Статическая ошибка — это: устойчивое отклонение регулируемой величины от задания после завершения переходного процесса.

8. Перерегулирование — это: превышение регулируемой величиной установившегося значения в переходном процессе.

9. П-регулятор формирует воздействие: пропорционально текущей ошибке.

10. И-составляющая реагирует на: накопленную во времени ошибку.

11. Д-составляющая реагирует на: скорость изменения ошибки.

12. ПИ-регулятор объединяет: пропорциональную и интегральную составляющие.

13. ПИД-регулятор объединяет: пропорциональную, интегральную и дифференциальную составляющие.

14. Двухпозиционный регулятор обычно имеет: два устойчивых состояния выходного сигнала.

15. Расходящийся переходный процесс означает: отклонения не затухают и система теряет устойчивое приближение к заданию.