

Examen licență - Sesiunea iulie 2024

Specializarea: INFORMATICĂ APLICATĂ IN INGINERIA ELECTRICĂ

Barem corectare

ACȚIONĂRI ELECTRICE

1. Enunțați principiul frânării contracurent pentru cupluri statice pasive la acționarea electrică cu motor asincron trifazat și precizați câteva avantaje / dezavantaje ale acestei metode.

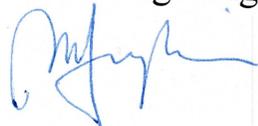
| | |
|---|------|
| Oficiu..... | 1 p |
| Enunțarea principiului de frânare..... | 3 p |
| Avantaje ale metodei de frânare | 3 p |
| Dezavantaje ale metodei de frânare..... | 3 p |
| TOTAL..... | 10 p |
| | |

2. In ce constă principiul de funcționare al unui sistem de acționare electrică motor asincron trifazat și convertor static de tensiune și frecvență și care sunt elementele ce compun partea de forță a unui sistem de acționare cu circuit intermediar de tensiune continuă variabilă.

| | |
|---|------|
| Oficiu..... | 1 p |
| Enunțarea principiului de funcționare..... | 2 p |
| Desenarea structurii părții de forță a sistemului | 4 p |
| Precizarea elementelor componente..... | 3 p |
| TOTAL..... | 10 p |

Titular curs,

Conf.dr.ing. Drighiciu Mircea



Barem corectare – Sisteme cu microprocesoare -licenta IAIE

Barem corectare: **Subiectul 1:** *Arhitecturile von Neumann și Harvard: scheme bloc, caracteristici.*

- 1p - Oficiu;
3p - Schema bloc von Neumann și Harvard;
3p - Caracteristicile celor două arhitecturi;
3p - Avantajele și dezavantajele celor două arhitecturi.
TOTAL: 10

Barem corectare: **Subiectul 2:** *Structura standard a unui microprocesor. Schema bloc, principiul de funcționare.*

- 1p - Oficiu;
3p - Schema bloc;
3p - Caracteristicile generale ale microprocesorului;
3p - Principiul de funcționare.
TOTAL: 10

Barem corectare: **Subiectul 3:** *Arhitectura microprocesorului INTEL 8086: schema bloc, principiul de funcționare.*

- 1p - Oficiu;
3p - Schema bloc a microprocesorului INTEL 8086;
3p - Caracteristicile generale ale microprocesorului INTEL 8086;
3p - Principiul de funcționare.
TOTAL: 10

Barem corectare: **Subiectul 4:** *Sintaxa unei instrucțiuni în limbaj de asamblare, instrucțiuni aritmetice și logice, exemple.*

- 1p - Oficiu;
3p - Sintaxa unei instrucțiuni în limbaj de asamblare;
3p - Sintaxa instrucțiunilor aritmetice și logice;
3p - Exemple de instrucțiuni aritmetice și logice.
TOTAL: 10

Barem corectare: **Subiectul 5:** *Sintaxa unei instrucțiuni în limbaj de asamblare, instrucțiuni de transfer, exemple.*

- 1p - Oficiu;
3p - Sintaxa unei instrucțiuni în limbaj de asamblare;
3p - Sintaxa instrucțiunilor de transfer;
3p - Exemple de instrucțiuni de transfer.
TOTAL: 10

Conf.dr.ing. Eugen Subtirelu



Universitatea din Craiova
Facultatea de Inginerie Electrica
Specializarea: IAIE
Disciplina: Programarea robotilor

Barem de corectare

1. Componentele fundamentale ale sistemului robot

- Enumerarea componentelor 0.5p
- Schema cu reprezentarea componentelor 4p
- Definitia spatiului de operare 1p
- Definitia sursei de energie 0.5p
- Definitia sursei de informatie 1p
- Definitia unitatii de prelucrare a informatiei 1p
- Definitia unitatii operationale 1p
- Oficiu 1p

2. Programarea miscarii

- Definirea modului jogging 1p
- Definirea modului de referire la o pozitie 1p
- Enumerarea modurilor de definirea a pozitiilor 2p
- Definirea modului stop point 2p
- Definirea modului fly-by point 2p
- Definirea modului de descriere a vitezei pe o traiectorie 1p
- Oficiu 1p

S.I.dr.ing. Ravigan Florin



Barem corectură

Examen diplomă

Disciplina Echipamente numerice

10. Programarea automatelor în GRAFCET.

- Definirea limbajului Grafcet - 4o
- Descrierea simbolurilor grafice utilizate - 5p



Barem corectură

Examen diplomă

Disciplina Echipamente numerice

8. Automate programabile. Structura, caracteristici, ciclul de funcționare.
- Definirea automatului programabil -1p
 - Descrierea rolului unui automat programabil -1p
 - Scema bloc a locului unui automat programabil într-o instalație industrială - 4p
 - Definirea acțiunilor și preacțiunilor - 2p
 - Definirea ciclului de funcționare - 1p



Barem corectură

Examen diplomă

Disciplina Echipamente numerice

7. Algoritmi cvasicontinui tipizați.

- Descrierea modalității de obținerea a unui algoritm de reglare cvasicontinuu tipizat - 1p
- Forma continuă a regulatorului PID analogic - 2p
- Detalierea mărimilor ce intervin - 1p
- Forma discretizată cu metoda dreptunghiului - 3p
- Forma practică ce permite obținerea eșantionului curent din eșantionul anterior - 2p



Barem corectură

Examen diplomă

Disciplina Echipamente numerice

5. Discretizarea modelelor continue.
- Enumerarea modalităților de discretizare a unui model continuu - 1p
 - Descrierea funcțiilor de transfer în z , ca metodă teoretică de analiză a sistemelor cu eșantionare - 1p
 - Descrierea metodei ecuațiilor de recurență între eșantioane, ca metodă practică de implementare a sistemelor cu eșantionare - 1p
 - Descrierea metodei dreptunghiului - 3p
 - Descrierea metodei trapezului - 3p

