

TEMATICA PENTRU EXAMENUL DE LICENȚĂ

DISCIPLINE FUNDAMENTALE

Disciplina: Acționări Electrice

1. Principiul alegerii puterii motoarelor electrice de acționare. Verificările de tip mecanic și verificările de tip termic specifice acționărilor electromecanice (relații de calcul)
2. Metode de reglare a vitezei acționărilor electromecanice cu motoare asincrone trifazate. Pentru o metodă: principiu, schema electrică, caracteristica mecanică naturală și caracteristica de reglaj, determinarea parametrului pentru reglarea vitezei la o valoare impusă.
3. Metode de frânare a acționărilor electromecanice cu motoare asincrone trifazate. Pentru o metodă: principiu, schema electrică, caracteristica mecanică naturală și caracteristica de frânare, determinarea parametrului specific.
4. Să se întocmească și să se explice schema de forță și de comandă automată a pornirii reversibile prin cuplare directă la rețea a acționării cu motor asincron sau a pornirii stea-triunghi a acționării cu motor asincron
5. Să se reprezinte structura unui sistem de acționare cu MCC și redresor comandat, să se precizeze rolul elementelor componente și să se reprezinte grafic caracteristicile mecanice pe care funcționează motorul electric de acționare.

Bibliografie

- [1] Manolea, Gh. Acționări electromecanice. Tehnici de analiză teoretică și experimentală. Editura Universitaria Craiova, 2003
[2] Manolea, Gh. Sisteme automate de acționare electromecanică. Editura Universitaria Craiova, 2004

Titular curs,
Conf.dr.ing. Mircea Adrian Drighiciu

Disciplina: Mașini electrice

1. Transformatorul electric monofazat cu secundarul raportat: ecuațiile în complex, schema echivalente în T, semnificațiile mărimilor utilizate.
2. Funcționarea în gol a transformatorului electric: ecuații, schemă echivalentă, bilanț de puteri.
3. Caracteristicile mecanice artificiale de tensiune și reostatice ale motorului asincron: definire, reprezentare grafică.
4. Cuplarea și funcționarea în paralel a generatoarelor sincrone: condiții de cuplare, metode de verificare.
5. Motorul de curent continuu cu excitație derivație. Caracteristicile mecanice: definire, reprezentare grafică.

Bibliografie:

- [1] CAMPEANU, A., VLAD, I.: Masini electrice I. Transformatorul electric si Masina asincrona. Craiova, Reprografia Universitatii din Craiova, 2002.
- [2] CAMPEANU, A., VLAD, I.: Masini electrice II. Mașina sincronă și Mașina de current continuu. Craiova, Reprografia Universitatii din Craiova, 2003.
- [3] CÂMPEANU, A.: Masini electrice. Probleme fundamentale, speciale si de functionare optima. Craiova, Editura Scrisul Românesc, 1988.
- [4] DORDEA, T.: Masini electrice. Bucuresti, Editura Didactica si Pedagogica, 1977.
- [5] NICOLAIDE, A.: Masini electrice. Teorie. Proiectare. Vol.I si II. Craiova, Editura Scrisul Românesc, 1975.

Titular curs,
Prof.dr.ing. Ion Vlad

Disciplina: Convertoare statice

1. Alegerea și verificarea elementelor semiconductoare de putere: condițiile de alegere; semnificația mărimilor; verificarea la încălzire în regim staționar.
2. Caracteristicile externe și de comandă ale unui redresor comandat în fază: definiție; expresia matematică cu semnificația mărimilor; reprezentare grafică.
3. Redresorul trifazat în punte cu tiristoare: schema; comanda; formele de undă idealizate.
4. Să se reprezinte schema VTC în 4 cadrane, să se explice tipurile de comenzi și să se enumere avantajele și dezavantajele fiecăreia.
5. Să se reprezinte schema și formele de undă ale tensiunilor de linie și de fază și să se explice modul de comandă, pentru un invertor trifazat de tensiune cu modulație în amplitudine.

Bibliografie:

- [1] Convertoare statice I, II – curs.
- [2] Convertoare statice, Editura Infomed, Craiova, 1997.

Titulari curs,
Prof. dr. ing. Mihaela Popescu
Prof. dr. ing. Segiu Iuri Ivanov

DISCIPLINĂ DE SPECIALITATE

Specializarea Electromecanică

Disciplina: Linii de fabricație și roboți

1. Structura sistemelor flexibile de fabricație: structură, identificare elemente componente.
2. Sistemul robot: configurație, structură și elemente componente.
3. Volumul și spațiul de operare: definire și reprezentare.
4. Structuri de braț: reprezentare și identificare spațiu de operare.
5. Posibilități de determinare a deplasărilor utilizând traductoarele incrementale de deplasare
6. Sistemul de conducere ierarhizat: structură, elemente componente.
7. Particularități privind protocolul de comunicație CAN (Controller Area Network)
8. Particularități privind protocolul de comunicație PROFIBUS (Process Field Bus)
9. Modele geometrice: sisteme de referință, definire elemente pentru rotație și translație
10. Algoritmul Denavit-Hartenberg: algoritmul și definirea celor 4 parametri.

Bibliografie:

- [1] Boteanu, N. Notițe de curs.
- [2] Boteanu, N. Echipamente si linii de fabricație, Editura Universitaria, Craiova, 2005
- [3] Boteanu, N. Manual universitar pentru IFR: Linii de fabricație și roboți, EUC 2012

Titular curs:
Conf.dr.ing. Boteanu Nicolae

Decan,
Prof.univ.dr.ing. Marian Ciontu