

Nazwa kwalifikacji: **Eksplotacja urządzeń i systemów mechatronicznych**

Oznaczenie kwalifikacji: **E.18**

Numer zadania: **10**

Wypełnia zdający

Numer PESEL zdającego*

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

Miejsce na naklejkę z numerem
PESEL i z kodem ośrodka

E.18-10-16.05

Czas trwania egzaminu: **180 minut**

EGZAMIN POTWIERDZAJĄCY KWALIFIKACJE W ZAWODZIE

Rok 2016

CZĘŚĆ PRAKTYCZNA

Instrukcja dla zdającego

1. Na pierwszej stronie arkusza egzaminacyjnego wpisz w oznaczonym miejscu swój numer PESEL i naklej naklejkę z numerem PESEL i z kodem ośrodka.
2. Na KARCIE OCENY w oznaczonym miejscu przyklej naklejkę z numerem PESEL oraz wpisz:
 - swój numer PESEL*,
 - oznaczenie kwalifikacji,
 - numer zadania,
 - numer stanowiska.
3. KARTĘ OCENY przekaz zespołowi nadzorującemu.
4. Sprawdź, czy arkusz egzaminacyjny zawiera 8 stron i nie zawiera błędów. Ewentualny brak stron lub inne usterki zgłoś przez podniesienie ręki przewodniczącemu zespołu nadzorującego.
5. Zapoznaj się z treścią zadania oraz stanowiskiem egzaminacyjnym. Masz na to 10 minut. Czas ten nie jest wliczany do czasu trwania egzaminu.
6. Czas rozpoczęcia i zakończenia pracy zapisze w widocznym miejscu przewodniczący zespołu nadzorującego.
7. Wykonaj samodzielnie zadanie egzaminacyjne. Przestrzegaj zasad bezpieczeństwa i organizacji pracy.
8. Jeżeli w zadaniu egzaminacyjnym występuje polecenie „zgłoś gotowość do oceny przez podniesienie ręki”, to zastosuj się do polecenia i poczekaj na decyzję przewodniczącego zespołu nadzorującego.
9. Po zakończeniu wykonania zadania pozostaw rezultaty oraz arkusz egzaminacyjny na swoim stanowisku lub w miejscu wskazanym przez przewodniczącego zespołu nadzorującego.
10. Po uzyskaniu zgody zespołu nadzorującego możesz opuścić salę/miejsce przeprowadzania egzaminu.

Powodzenia!

* w przypadku braku numeru PESEL – seria i numer paszportu lub innego dokumentu potwierdzającego tożsamość

Zadanie egzaminacyjne

W zakładzie przemysłowym zainstalowano urządzenie, którego zespołem wykonawczym jest elektropneumatyczny układ z dwoma siłownikami pracującymi synchronicznie. Kontrolerem układu jest sterownik PLC.

Na stanowisku egzaminacyjnym na płycie montażowej znajduje się model układu elektropneumatycznego. Praca modelu nie jest zgodna z diagramem czasowym (rys. 4) i algorytmem działania (rys. 5), jednak podłączenie modelu do zasilania nie stanowi zagrożenia dla zdrowia.

Dokonaj przeglądu technicznego modelu. W tym celu sprawdź i ewentualnie ustaw parametry zasilania elektrycznego oraz pneumatycznego tak, aby były zgodne z dokumentacją techniczną. Następnie:

- włącz model układu i oceń jego stan techniczny – wypełnij tabelę 1,
- na podstawie porównania tabeli 1 z diagramem czasowym (rys. 4) i algorytmem działania (rys. 5) sporządź listę prawdopodobnych przyczyn usterek modelu układu – wypełnij tabelę 2 (druk samokopiujący).

Uwaga: po wypełnieniu tabeli 2 zgłoś przewodniczącemu ZN gotowość do jej przekazania, a po uzyskaniu zgody przystąp do dalszych czynności.

- dokonaj napraw i przeprowadź regulację modelu tak, aby jego praca była zgodna z diagramem czasowym. W odniesieniu do zmiennej niezależnej przyjmij tolerancję $+0,5$ s. W razie konieczności w programie sterowniczym skonfiguruj bloki funkcjonalne,
- wypełnij tabelę 3, wpisując każdą wykrytą usterkę w osobnym wierszu,
- oceń działania modelu układu elektropneumatycznego po naprawie – wypełnij tabelę 4.

Na stanowisku egzaminacyjnym znajduje się wydruk listy przyporządkowania oraz listing programu sterowniczego wgranego do sterownika PLC.

Uwaga! Zamiar włączenia zasilania układu elektrycznego i pneumatycznego zgłaszaj każdorazowo przez podniesienie ręki. Przystąp do dalszych czynności dopiero po uzyskaniu zgody.

Po zakończeniu pracy pozostaw na stanowisku egzaminacyjnym załączony układ (nie wyłączaj źródeł zasilania). Wszystkie czynności wykonuj zgodnie z przepisami bezpieczeństwa i higieny pracy.

Czas przeznaczony na wykonanie zadania wynosi 180 minut.

Ocenie podlegać będzie 5 rezultatów:

- model układu elektropneumatycznego po naprawie,
- ocena stanu technicznego modelu układu elektropneumatycznego przed naprawą – tabela 1,
- lista prawdopodobnych przyczyn usterek modelu układu elektropneumatycznego – tabela 2 (druk samokopiujący),
- protokół naprawy modelu układu elektropneumatycznego – tabela 3,
- ocena działania modelu układu elektropneumatycznego po naprawie – tabela 4

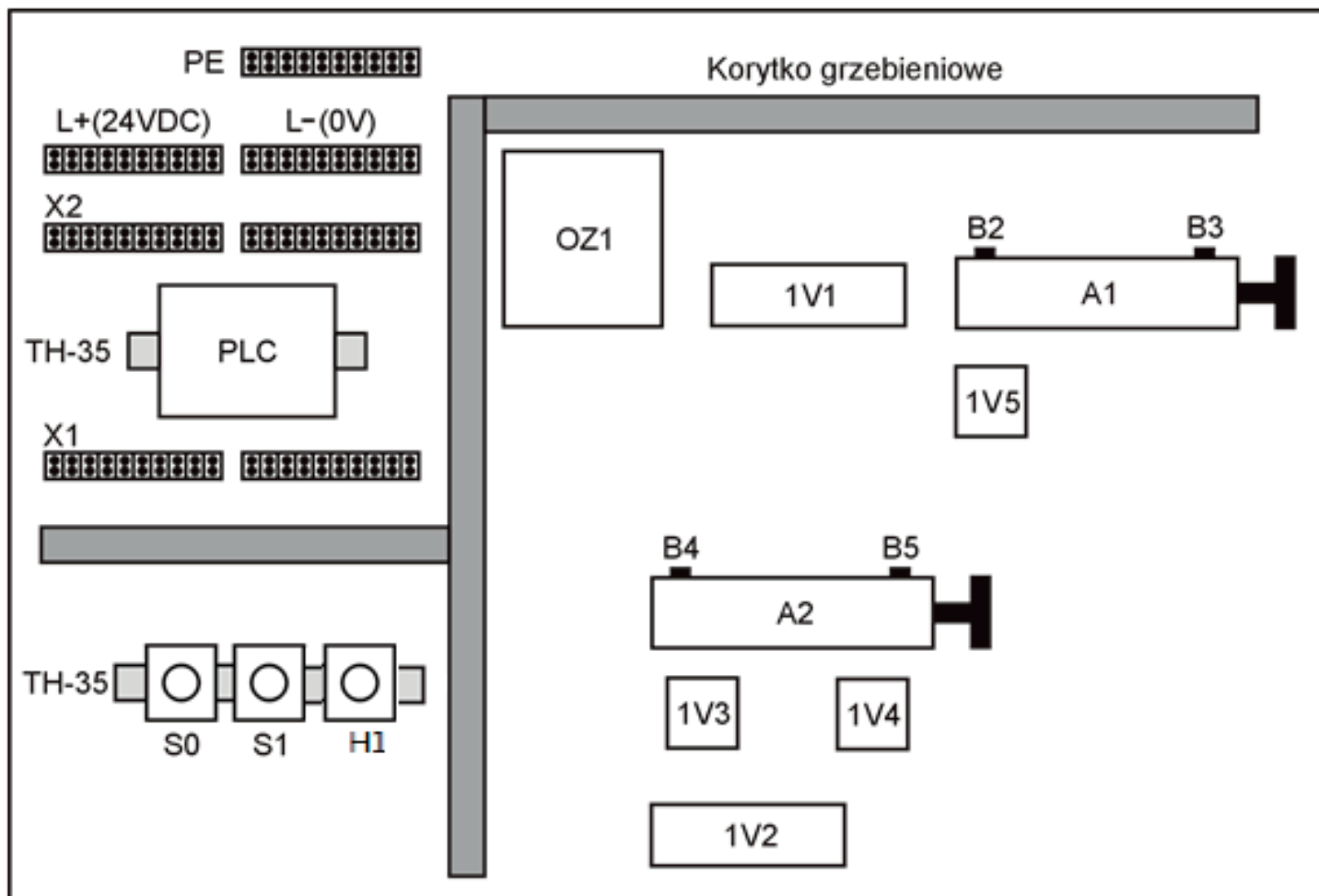
oraz

przebieg uruchamiania układu elektropneumatycznego.

The schematic diagram illustrates a hydraulic system with the following components and connections:

- Pumps:**
 - OZ1:** A variable displacement pump connected to a common supply line.
 - 1V1:** A variable displacement pump connected to the common supply line.
- Directional Control Valves (DCVs):**
 - 1V2:** A 3/4-way valve with ports 1, 2, 3, 4, and 5. It is controlled by a solenoid (1V3) and a spring return (1V4).
 - 1V3:** A solenoid valve controlling the 1V2 DCV.
 - 1V4:** A solenoid valve controlling the 1V2 DCV.
- Solenoid Valves:**
 - 1V5:** A solenoid valve controlling the 1V1 pump.
- Cylinders:**
 - A1:** A double-acting cylinder with ports B2 and B3.
 - A2:** A double-acting cylinder with ports B4 and B5.
- Connections:**
 - The common supply line from OZ1 and 1V1 connects to port 1 of 1V2.
 - Port 2 of 1V2 connects to port 2 of 1V1.
 - Port 3 of 1V2 connects to port 3 of 1V1.
 - Port 4 of 1V2 connects to port 4 of 1V1.
 - Port 5 of 1V2 connects to port 5 of 1V1.
 - Port 1 of 1V1 connects to port 1 of 1V5.
 - Port 2 of 1V1 connects to port 2 of 1V5.
 - Port 3 of 1V1 connects to port 3 of 1V5.
 - Port 4 of 1V1 connects to port 4 of 1V5.
 - Port 5 of 1V1 connects to port 5 of 1V5.
 - Port 1 of 1V5 connects to port 1 of A1.
 - Port 2 of 1V5 connects to port 2 of A1.
 - Port 3 of 1V5 connects to port 3 of A1.
 - Port 4 of 1V5 connects to port 4 of A1.
 - Port 5 of 1V5 connects to port 5 of A1.

Strona 3 z 8



Rys. 3. Schemat rozmieszczenia elementów na płycie montażowej

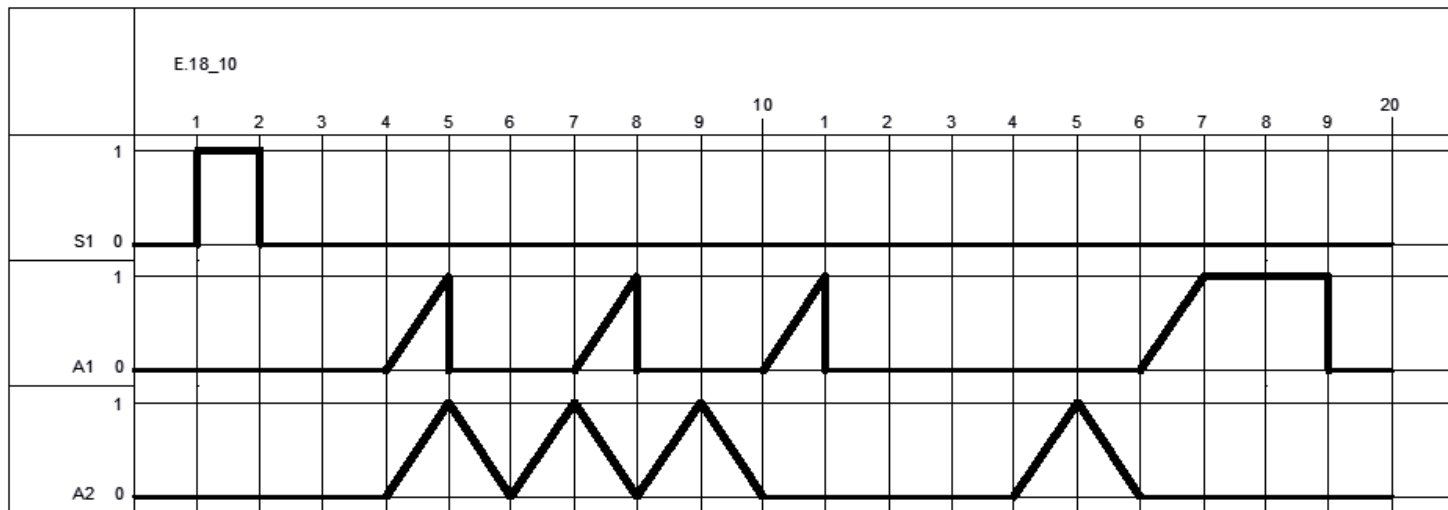
Opis działania układu elektropneumatycznego

Po wciśnięciu przycisku S1 układ elektropneumatyczny realizuje cykl pracy siłowników A1 i A2 przedstawiony na diagramie czasowym (rys. 4) zgodnie z algorytmem działania (rys. 5).

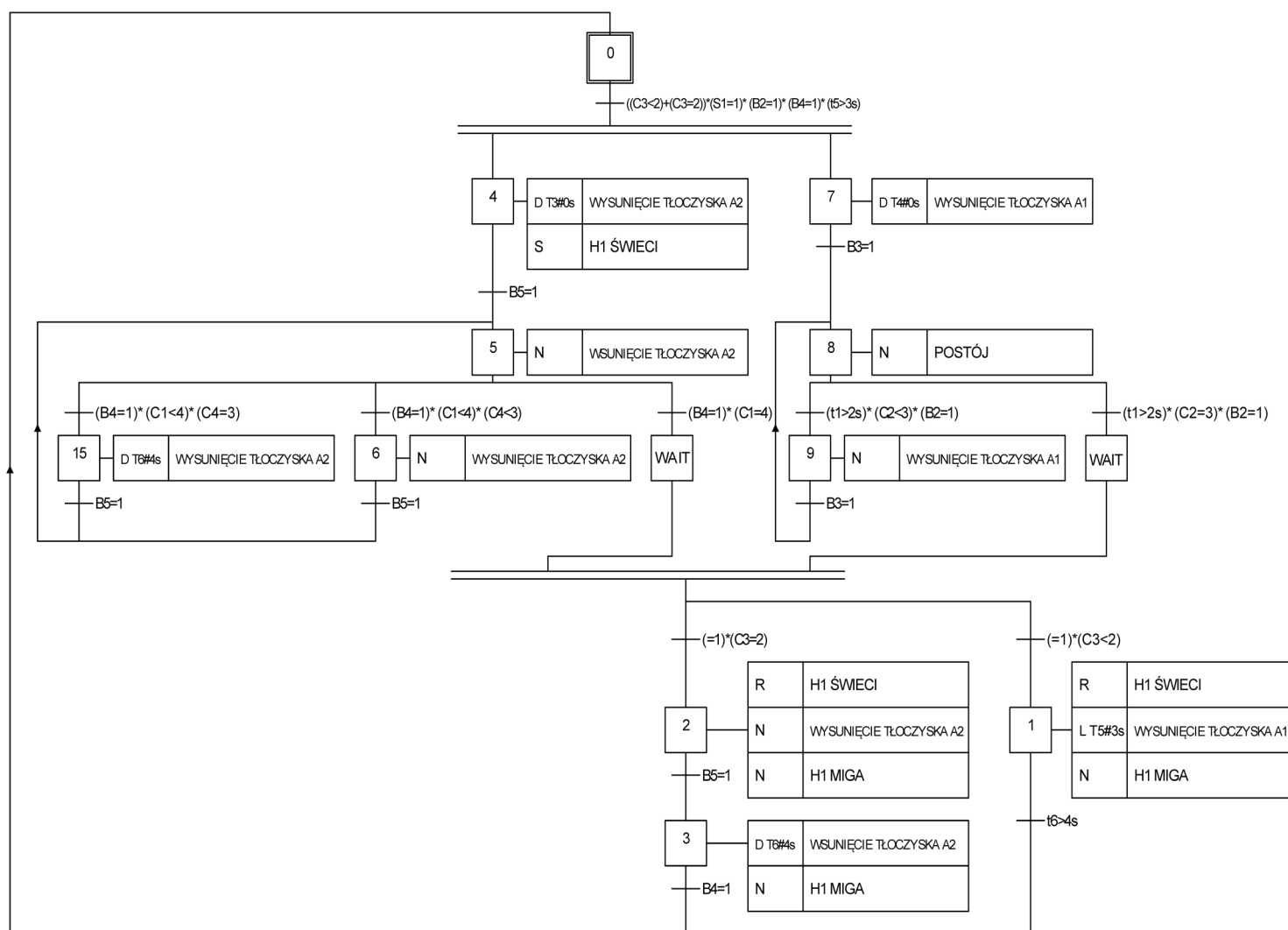
Przycisk S0 nie wpływa na działanie programu.

Rozpoczęcie współbieżnej realizacji procedur sekwencyjnych zależy od liczby wciśnień przycisku S1. Na diagramie czasowym zaznaczono jedno (pierwsze) wciśnięcie przycisku S1.

Lampka sygnalizacyjna H1 nie świeci, świeci światłem ciągłym lub migającym w różnych etapach procesu.



Rys. 4. Diagram czasowy. Wymagana dokładność trwania poszczególnych faz +0,5 s



Rys. 5. Algorytm działania układu elektropneumatycznego

Tabela 1. Ocena stanu technicznego modelu układu elektropneumatycznego przed naprawą

L.p.	Stwierdzenie dotyczące działania modelu układu	Określ, czy stwierdzenie jest prawdziwe (tak) czy nieprawdziwe (nie) wpisując „x” w odpowiednie pole	
1.	Po wciśnięciu przycisku S1 na wyjściu 1 i 3 sterownika pojawia się stan wysoki (sygnał „1”).	☐ tak	☐ nie
2.	Po pojawieniu się na wyjściu 1 i 3 sterownika sygnału „1” lampka H1 świeci światłem ciągłym.	☐ tak	☐ nie
3.	Po pojawieniu się na wyjściu 3 sterownika sygnału „1” tłoczysko siłownika A1 wysuwa się, a po wysunięciu bezzwłocznie wsuwa się.	☐ tak	☐ nie
4.	Po pojawieniu się na wyjściu 1 sterownika tłoczysko siłownika A2 wysuwa się, a po wysunięciu bezzwłocznie wsuwa się.	☐ tak	☐ nie
5.	Tłoczysko siłownika A1 wysuwa się z opóźnieniem jednej sekundy po wsunięciu.	☐ tak	☐ nie
6.	Tłoczysko siłownika A1 wysuwa się dwukrotnie w czasie całego cyklu pracy.	☐ tak	☐ nie
7.	Tłoczysko siłownika A2 wysuwa się trzykrotnie w czasie całego cyklu pracy.	☐ tak	☐ nie
8.	Po zakończeniu procedury współbieżnej wysuwa się, a po wysunięciu bezzwłocznie wsuwa się tłoczysko siłownika A2.	☐ tak	☐ nie
9.	Dławienie na zaworze 1V5 ustawione jest tak, że pełne wysuwanie tłoczyska siłownika A1 trwa około 1 sekundy.	☐ tak	☐ nie
10.	Po zakończeniu procedury współbieżnej lampka H1 świeci światłem migającym.	☐ tak	☐ nie

Tabela 3. Protokół naprawy modelu układu elektropneumatycznego

L.p.	Rodzaj usterki	Sposób naprawy
Układ elektryczny		
Układ pneumatyczny		
Program		
1.		
2.		
3.		
4.		
5.		
7.		
8.		
9.		

Tabela 4. Ocena działania modelu układu elektropneumatycznego po naprawie

L.p.	Stwierdzenie dotyczące działania modelu układu	Określ, czy stwierdzenie jest prawdziwe (tak) czy nieprawdziwe (nie) wpisując „x” w odpowiednie pole	
1.	Dławienie na zaworze 1V3 ustawione jest tak, że pełne wysuwanie tłoczyska siłownika A1 trwa około 1 sekundy.	☐ tak	☐ nie
2.	Tłoczysko siłownika A1 wysuwa się z opóźnieniem około trzech sekund po pierwszym wciśnięciu przycisku S1.	☐ tak	☐ nie
3.	W czasie pracy równoległej siłowników tłoczysko siłownika A1 wysuwa się bez opóźnienia po wsunięciu.	☐ tak	☐ nie
4.	W czasie pracy równoległej siłowników tłoczysko siłownika A2 wysuwa się bez opóźnienia po wsunięciu.	☐ tak	☐ nie
5.	W czasie pracy równoległej siłowników tłoczysko siłownika A1 wysuwa się z opóźnieniem około 2 sekund po wsunięciu.	☐ tak	☐ nie
6.	Tłoczysko siłownika A1 wysuwa się i wsuwa dwukrotnie w czasie całego cyklu pracy.	☐ tak	☐ nie
7.	Tłoczysko siłownika A2 wysuwa się i wsuwa czterokrotnie w czasie całego cyklu pracy.	☐ tak	☐ nie
8.	Po zakończeniu procedury współbieżnej wysuwa się tłoczysko siłownika A2.	☐ tak	☐ nie
9.	Po zakończeniu procedury współbieżnej wysuwa się tłoczysko siłownika A1.	☐ tak	☐ nie
10.	Po zakończeniu pracy układu lampka świeci światłem ciągłym.	☐ tak	☐ nie

