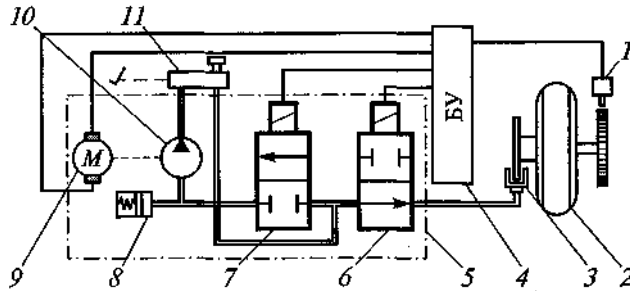


Задание к экзамену №2
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена принципиальная схема антиблокировочной системы с гидравлическим приводом тормозных механизмов



- 1 Поясните принцип действия антиблокировочной системы с гидравлическим приводом тормозных механизмов и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к антиблокировочной системе с гидравлическим приводом тормозных механизмов (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов антиблокировочной системы с гидравлическим приводом тормозных механизмов (ПК-3.2).

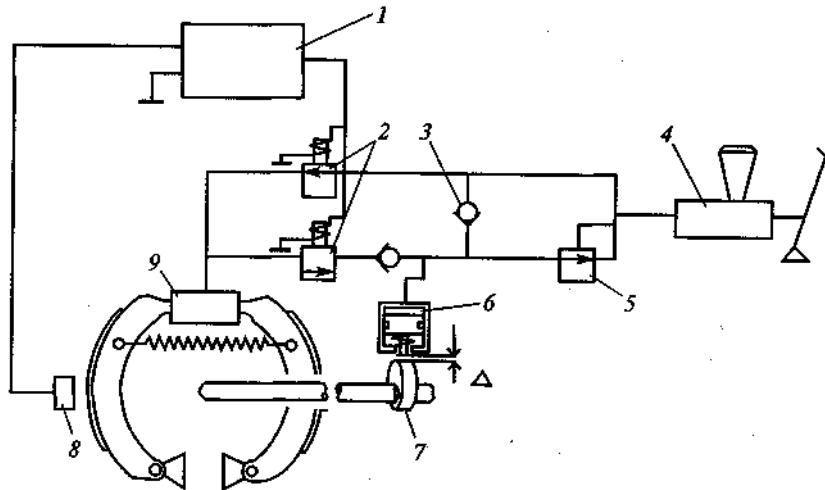
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №3
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена принципиальная схема рекуперативной тормозной антиблокировочной системы.



- 1 Поясните принцип действия рекуперативной тормозной антиблокировочной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к рекуперативной тормозной антиблокировочной системы (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов тормозной антиблокировочной системы (ПК-3.2).

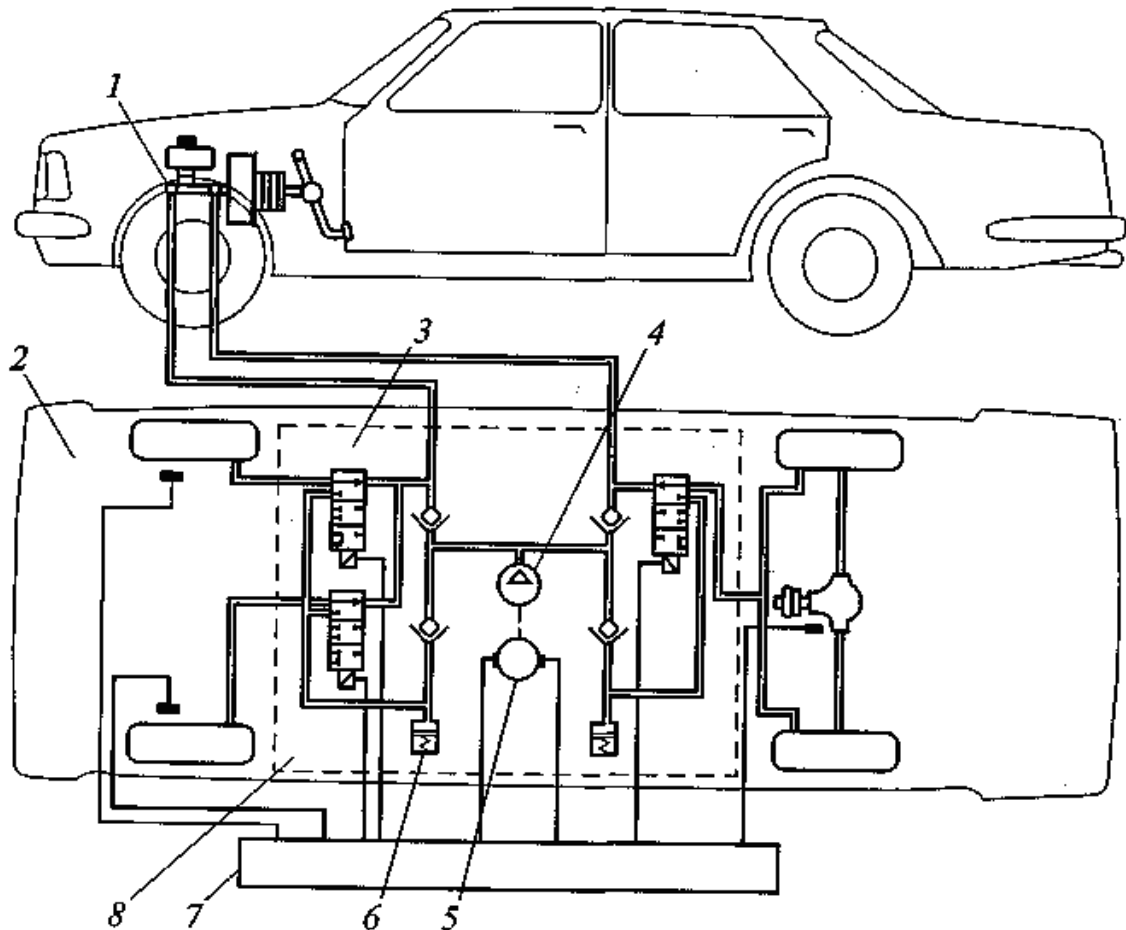
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №4
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена антиблокировочная система фирмы Bosch.



- 1 Поясните принцип действия тормозной антиблокировочной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к тормозной антиблокировочной системе (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов тормозной антиблокировочной системы (ПК-3.2).

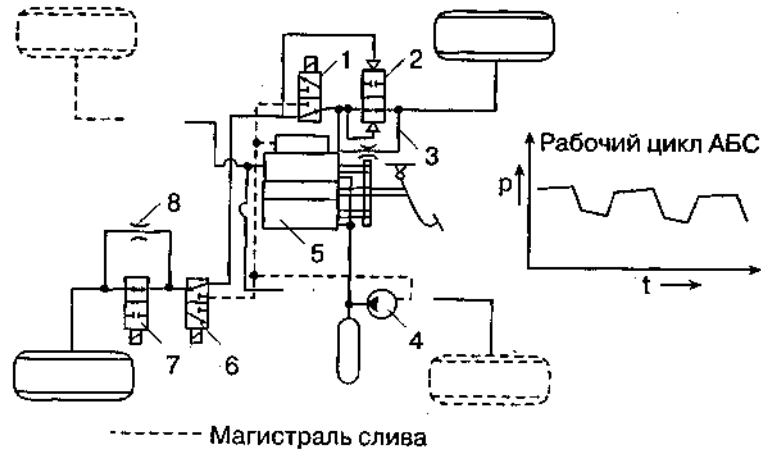
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №5
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена гидравлическая схема антиблокировочной системы Bendix.



- 1 Поясните принцип действия тормозной антиблокировочной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к тормозной антиблокировочной системе (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов тормозной антиблокировочной системы (ПК-3.2).

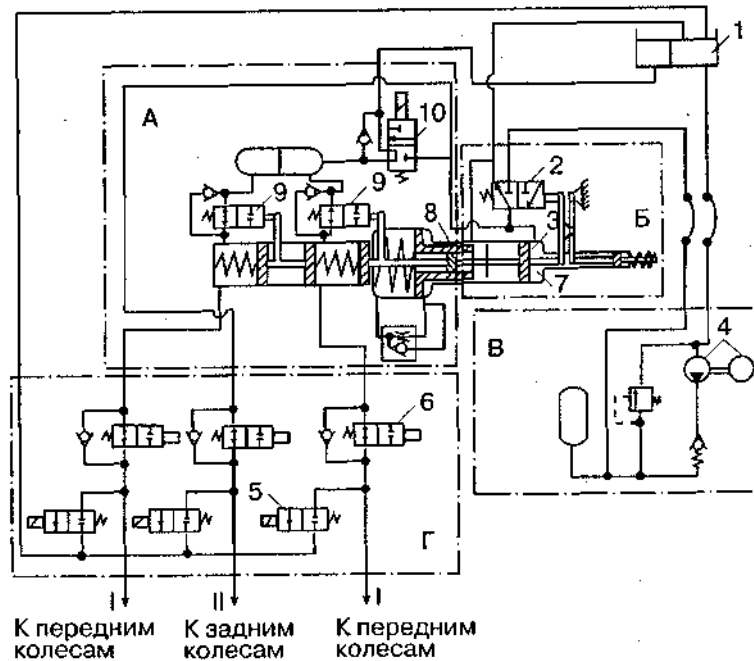
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №6
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема антиблокировочной системы Mark II фирмы Teves.



- 1 Поясните принцип действия тормозной антиблокировочной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к тормозной антиблокировочной системе (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов тормозной антиблокировочной системы (ПК-3.2).

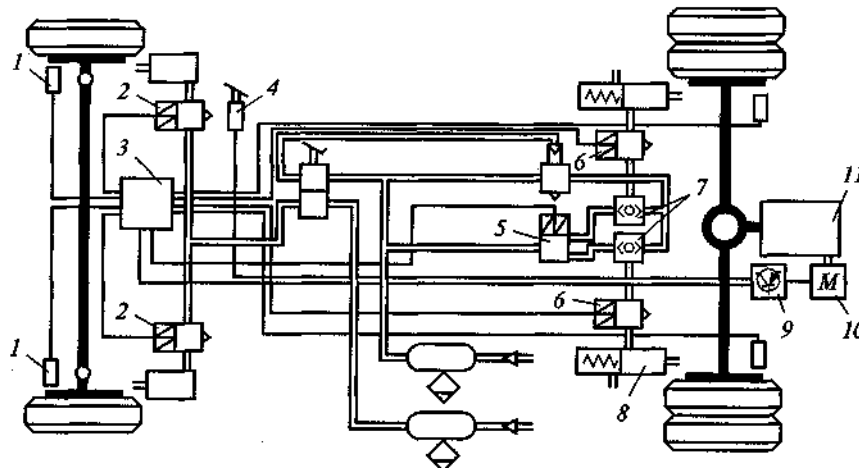
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №7
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена комплексная антиблокировочная и противобуксовочная тормозная система фирмы «Bosch»



1 Поясните принцип действия комплексная антиблокировочной и противобуксовочной тормозной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).

2 Сформируйте технические требования комплексной антиблокировочной и противобуксовочной тормозной системе (ПК-2.1).

3 Проведите сравнительный анализ вариантов антиблокировочной и противобуксовочной тормозных систем (ПК-3.2).

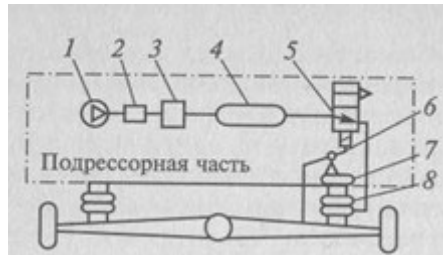
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №8
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы автоматического регулирования положения кузова.



- 1 Поясните принцип действия системы автоматического регулирования положения кузова и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе автоматического регулирования положения кузова (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы автоматического регулирования положения кузова (ПК-3.2).

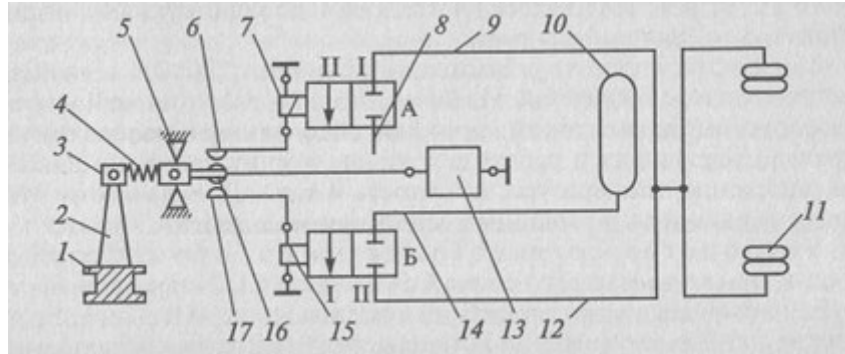
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №9
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема электропневматической системы автоматического регулирования положения кузова.



- 1 Поясните принцип действия системы автоматического регулирования положения кузова и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе автоматического регулирования положения кузова (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы автоматического регулирования положения кузова (ПК-3.2).

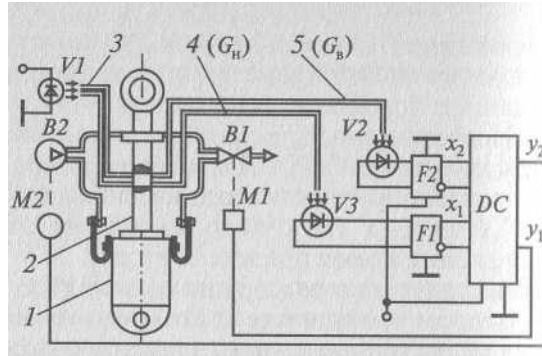
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №10
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы автоматического регулирования положения кузова с оптоэлектронным датчиком.



- 1 Поясните принцип действия системы автоматического регулирования положения кузова и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе автоматического регулирования положения кузова (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы автоматического регулирования положения кузова (ПК-3.2).

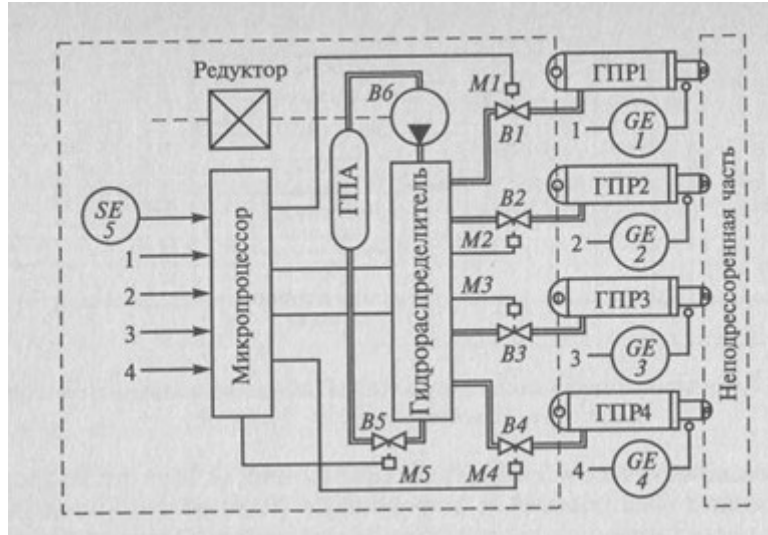
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №11
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы автоматического управления подвеской автомобиля с микропроцессорным управлением.



- 1 Поясните принцип действия системы автоматического управления подвеской автомобиля и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе автоматического управления подвеской автомобиля (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ системы автоматического управления подвеской автомобиля (ПК-3.2).

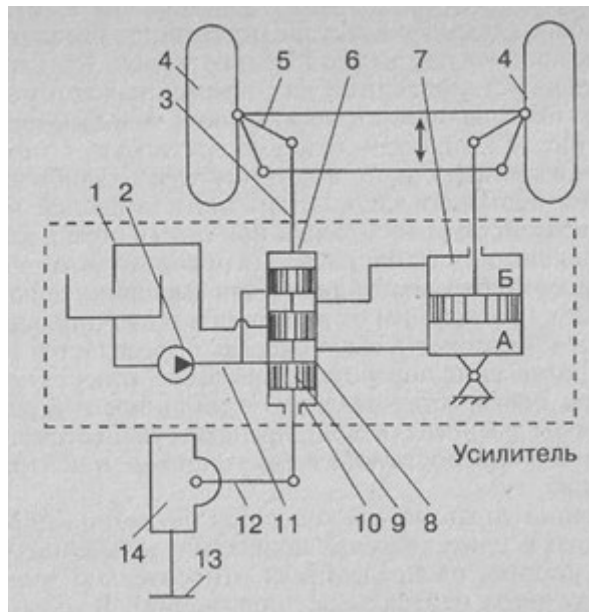
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №12
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы рулевого управления автомобилем с гидроусилителем следящего действия.



- 1 Поясните принцип действия системы рулевого управления автомобилем с гидроусилителем следящего действия и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе рулевого управления автомобилем с гидроусилителем следящего действия (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы рулевого управления автомобилем с гидроусилителем следящего действия (ПК-3.2).

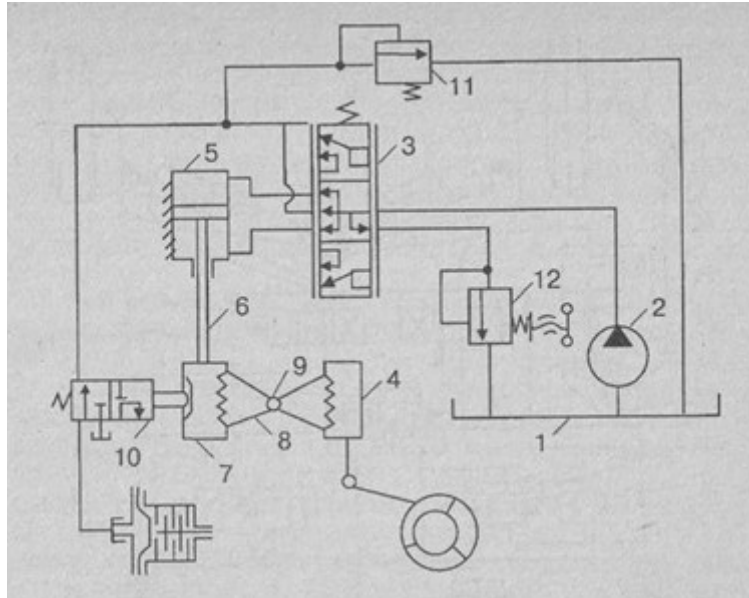
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №13
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы рулевого управления трактора с гидроусилителем следящего действия.



- 1 Поясните принцип действия системы рулевого управления трактора с гидроусилителем следящего действия и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе рулевого управления трактора с гидроусилителем следящего действия (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы рулевого управления трактора с гидроусилителем следящего действия (ПК-3.2).

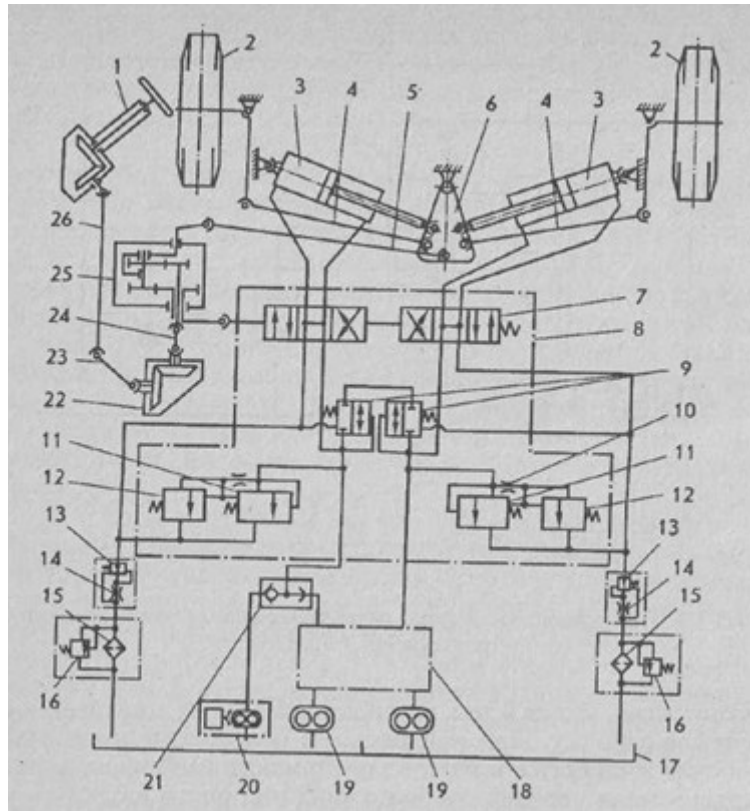
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №14
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы рулевого управления автомобилем с усилителем следящего действия.



1 Поясните принцип действия системы рулевого управления автомобилем с усилителем следящего действия. и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).

2 Сформируйте технические требования к системе рулевого управления автомобилем с усилителем следящего действия. (ПК-2.1).

3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы рулевого управления автомобилем с усилителем следящего действия. (ПК-3.2).

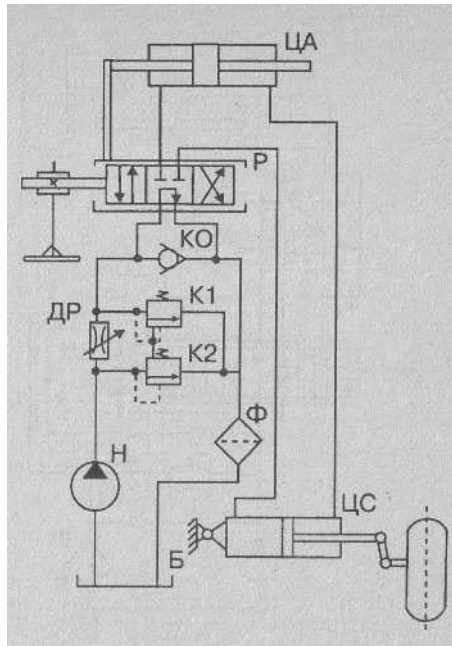
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №15
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема системы рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия.



- 1 Поясните принцип действия системы рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия (ПК-3.2).

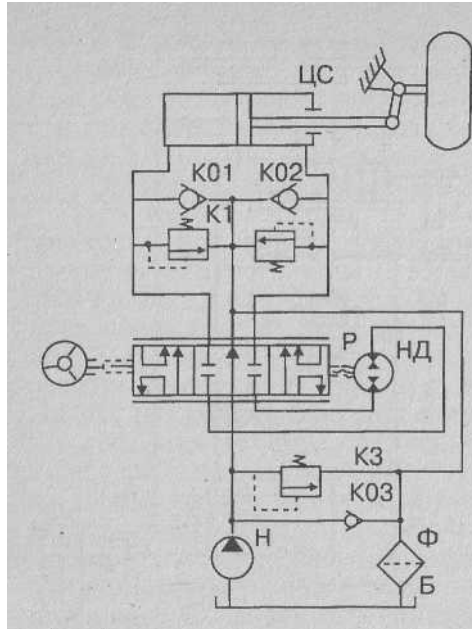
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №16
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена схема одноконтурной системы рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия.



- 1 Поясните принцип действия системы рулевого управления машины с гидроусилителем следящего действия и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе управления распределенной системой впрыска топлива (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов системы управления распределенной системой впрыска топлива (ПК-3.2).

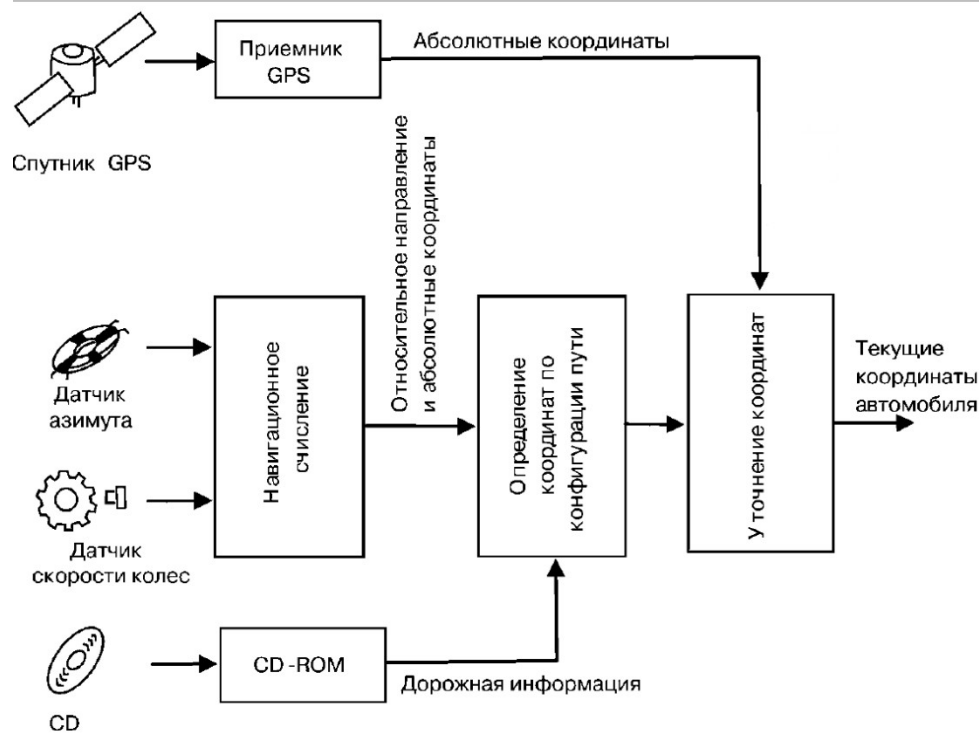
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №18
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена структура навигационной системы.



Структура навигационной системы

- 1 Поясните принцип действия навигационной системы и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к навигационной системы (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов навигационной системы (ПК-3.2).

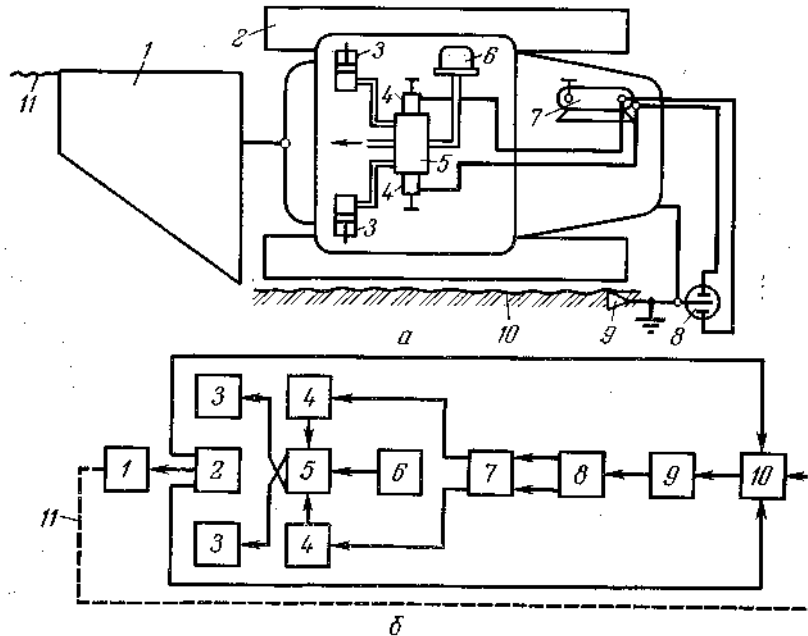
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №19
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена система автоматического направления движения машинно-тракторным агрегатом.



1 Поясните принцип действия системы автоматического направления движения машинно-тракторным агрегатом и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).

2 Сформируйте технические требования к системе автоматического направления движения машинно-тракторным агрегатом (ПК-2.1).

3 Проведите сравнительный анализ систем автоматического направления движения машинно-тракторным агрегатом (ПК-3.2).

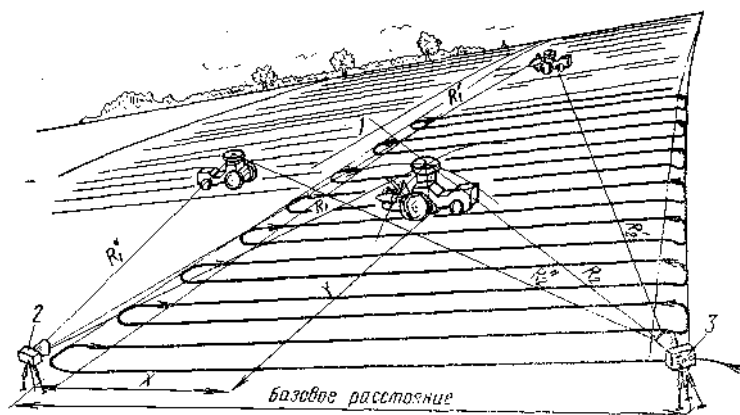
Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко

Задание к экзамену №20
промежуточной аттестации

по дисциплине «Автоматические системы колесных и гусеничных машин»

На рисунке изображена система автовождения машинно-тракторного агрегата с помощью радионавигационной системы



- 1 Поясните принцип действия системы автовождения машинно-тракторного агрегата и проанализируйте технические решения, предлагаемые при создании этой системы. (ПК-1.2).
- 2 Сформируйте технические требования к системе автовождения машинно-тракторного агрегата (ПК-2.1).
- 3 Проведите сравнительный анализ вариантов систем автовождения машинно-тракторного агрегата (ПК-3.2).

Составил доцент
Утвердил заведующий кафедрой Т И ТМПП

И.В. Курсов
В.В. Гриценко