Seat	No.:	Enrolment No	_
	Diplor	GUJARAT TECHNOLOGICAL UNIVERSITY na Engineering - SEMESTER-VI • EXAMINATION – SUMMER 2013	
	•	Code: 360904 Date: 15/05/2013 Jame: Microprocessor and Control System Components	
Tim	-	30 am TO 01:00 pm Total Marks: 70	
IIISU	1. A 2. M 3. I	Attempt all questions. Make suitable assumptions wherever necessary. Figures to the right indicate full marks. English version is considered to be Authentic.	
Q.1	(a) (b)	Differentiate open loop and closed loop control systems. Describe with sketches, A.C. position control system with synchro control transformer.	07 07
Q.2			
	(a) (b)	Describe with neat diagram, the voltage regulator for an alternator. Explain in brief, proportional, derivative & integral control with characteristics.	07 07
	(b)	OR Explain with characteristics, PI, PD and PID control.	07
Q.3	(0)	-	
	(a)	Explain construction, characteristics and principle of D.C. servo motor. Also state its advantages and disadvantages.	07
	(b)	Explain construction, characteristics and principle of A.C. servo motor. Also state its advantages and disadvantages. OR	07
Q.3	(a)	Explain in brief, the principle and working of permenant magnet type stepper motor.	07
	(b)	Compare A.C. and D.C. Techogenerator in brief.	07
0.4			

(a)	Explain any two.	07
	(1) Solenoid Valve	
	(2) Motorized Valve	
	(3) Servo Valve	
(b)	Describe different types of RAM and ROM	07
	OR	
(a)	Explain pin functions of 8085 microprocessor with diagram.	07

Q.5

Q. 4

(b)

(a)	What is DMA? State the use of DMA.	07
(b)	What is decoder? Draw 3 to 8 decoder and explain its working.	07
	OR	
(a)	State and explain different operating modes of 8255A.	07

Q.5 State and explain different operating modes of 8255A. (a) Explain with diagram the Data Acquisition System. (b)

Explain 8-bit and 16-bit registers of 8085 microprocessor.

07

07

પ્રશ્ન–૧	અ	ઓપન લુપ અને કલોઝડ લુપ કન્ટ્રોલ સીસ્ટમ ની સ૨ખામણી ક૨ો.	09
	બ	એ.સી. પોઝીશન કન્ટ્રોલ સીસ્ટમ (સીન્ક્રો કન્ટ્રોલ ટ્રાન્સફોમર સાથેની) આ કૃ તિ સહ સમજાવો.	09
પ્રશ્ન–૨	અ	ઓલ્ટરનેટરનું વોલ્ટેજ રેગ્યુલેશન સ્વચ્છ આ કૃ તિ સહ સમજાવો.	09
	બ	P, D & I કન્ટ્રોલ સીસ્ટમ ટુંકમાં સમજાવો.	09
પ્રશ્ ન –૩	બ	અથવા PI, PD અનેPID કન્ટ્રોલ લાક્ષણિકતા સહિત સમજાવો.	೦೨
	અ	ડી.સી. સર્વોમોટરની રચના, લાક્ષણિકતા અને કાર્ય સિધ્ધાંત સમજાવો. તેમજ તેના ફાયદા તથા ગેરફાયદા જણાવો.	09
	બ	એ.સી. સ ર્વી ોમોટરની રચના, લાક્ષણિકતા અને કા ર્ટા સિધ્ધાંત સમજાવો. તેમજ તેના ફાયદા	09
		તથા ગેરફાયદા જણાવો.	
		અથવા	
પ્રશ્ન–૩	અ	પરમેનન્ટ મેગ્નેટ પ્રકારની સ્ટેપર મોટર નો સિધ્ધાંત તેમજ કાય ટુંકમાં સમજાવો.	09
	અ બ	A.C. અનેD.C. ટેકોજનરેટર ની સરખામણી કરો.	09
પ્રશ્ન–૪	અ	કોઈપણ બે સમજાવો. (૧) સોલેનોઈડ વાલ્વ (૨) મોટો૨ાઈઝડ વાલ્વ (૩) સ ર્વો વાલ્વ	09
	બ	RAM અને ROM ના વિવિધ પ્રકારો વણવો.	09
		અથવા	
પ્રશ્ન–૪	અ		09
		8085 માઈક્રોપ્રોસેસ૨ ના પિન ફંકશન આ ફ ૃતિ સહ સમજાવો.	
	બ	માઈક્રોપ્રોસેસ૨ ના 8-bit અને16-bit ૨જીસ્ટ ર્સ સમજાવો.	09
21.0.1.21			
પ્રશ્ન–પ	અ	DMA શુ છે ? તેનો ઉપયોગ જણાવો.	09
	બ	ડીકોડર શું છે ? 3 to 8 ડીકોડર દોરી તેનું કા ર્ચ સમજાવો.	09
		અ થવા	
પ્રશ્ન–પ			_
	અ બ	8255A ના જુદા જુદા ઓપરેટીગ મોડ જણાવો.	<u>၀</u>
	બ	આ ફ તિ સહ ડેટા એકવીઝીશન સીસ્ટમ સમજાવો.	
