

### IHK Mechatroniker Prüfung 2025 Praktisch – Lösungen

#### Teil A – Elektrische Schaltungen und Messtechnik

#### Aufgabe A1

- a) Die Impedanz Z der Reihenschaltung wird durch die Formel Z =  $\sqrt{(R^2 + (XL XC)^2)}$  berechnet, wobei XL =  $2\pi fL$  und XC =
- $1/(2\pi fC)$ . Setzen Sie die gegebenen Werte ein, um Z zu berechnen. (4 Punkte)
- b) Der Strom I wird durch I = U/Z berechnet. Zeichnen Sie das Zeigerdiagramm, indem Sie die Phasenverschiebung zwischen Spannung und Strom berücksichtigen. Der Stromzeiger sollte in Bezug auf die Spannung um den Winkel  $\phi$  = arctan((XL XC)/R) verschoben sein. (4 Punkte)

#### Aufgabe A2

- a) Zeichnen Sie den Stromlaufplan mit der Spannungsquelle, dem Voltmeter und dem Innenwiderstand der Quelle. (2 Punkte)
- b) Verwenden Sie die Formel für die Spannungsabfall: Uv = Uq \* (Rv / (Rv + Ri)). Lösen Sie nach Ri auf, um den Innenwiderstand der Quelle zu berechnen. (5 Punkte)
- c) Zwei systematische Fehlerquellen könnten Kontaktwiderstände und Temperaturdrift sein. Lösungsansätze sind die Verwendung von Vierleitermessungen und Temperaturkompensation. (2 Punkte)

#### Aufgabe A3

Entwickeln Sie einen Prüfplan mit folgenden Schritten:

- 1. Sichtprüfung auf äußere Schäden.
- 2. Isolationswiderstandsmessung mit einem Megger, Sollwert > 1 M $\Omega$ .
- 3. Durchgangsprüfung der Wicklungen, Sollwert < 1  $\Omega$ .
- 4. Spannungsprüfung unter Last, Sollwert 400 V ± 5%.
- 5. Überprüfung der Lagergeräusche, Sollwert: keine ungewöhnlichen Geräusche.
- Ergänzen Sie die Tabelle mit den Messwerten, zulässigen Grenzwerten und der Bewertung (OK/Nicht OK). (8 Punkte)

Teil B – Mechanische Komponenten und Fertigungstechnik

#### Aufgabe B1

- a) Die maximale Torsionsspannung τmax wird durch τmax = (16 \* T) / (π \* d³) berechnet. Setzen Sie die gegebenen Werte ein.
- (4 Punkte)
- b) Der maximale Winkelverdrehung  $\phi$  wird durch  $\phi$  = (T \* L) / (J \* G) berechnet, wobei J das polare Trägheitsmoment und G der Schubmodul ist. (4 Punkte)
- c) Skizzieren Sie das Schnittbild der Welle und tragen Sie das Moment und die Spannungsverteilung ein. (2 Punkte)

### Aufgabe B2

- a) Bestimmen Sie das Spiel oder Pressmaß anhand der DIN-Normtabellen für H7/g6. (4 Punkte)
- b) Diskutieren Sie die Vor- und Nachteile der Passung H7/g6 im Vergleich zu H7/h6, z.B. in Bezug auf Montagefreundlichkeit und Festigkeit. (4 Punkte)

#### Aufgabe B3

Beschreiben Sie die Montageanleitung:

- 1. Vorbereitung der Teile und Überprüfung der Toleranzen.
- 2. Einsetzen des Keils mit einem Hammer und einem geeigneten Dorn.
- 3. Sicherstellen der korrekten Ausrichtung und Fixierung.
- Erforderliche Werkzeuge: Hammer, Dorn, Messschieber. Toleranzen: ±0,1 mm. (7 Punkte)

#### Teil C – Steuerungs- und Regelungstechnik

#### Aufgabe C1

- a) Erstellen Sie das Ablauf- und Stromlaufdiagramm (Ladder) mit den Schaltern S1, S2 und S0. (6 Punkte)
- b) Strukturieren Sie den Programmcode in ST mit klaren Funktionsblöcken für Start, Stopp und Not-Aus. (4 Punkte)

### Aufgabe C2

- a) Bestimmen Sie die Reglerparameter Kp, Ti, Td nach Ziegler-Nichols: Kp = 0,6 \* Ku, Ti = 0,5 \* Tc, Td = 0,125 \* Tc. (6 Punkte) b) Skizzieren Sie den Soll-Ist-Verlauf im Einschwingvorgang, wobei die Überschwingung und die Einschwingzeit berücksichtigt
- werden. (2 Punkte)

### Aufgabe C3

- a) Beschreiben Sie die PDO-Kommunikation im CANopen, z.B. zyklische und azyklische Übertragung. (3 Punkte) b) Diagnosemöglichkeiten bei Busfehlern umfassen die Überprüfung der Buslast und die Analyse von Fehlerframes. (4 Punkte)
- b) blaghosemoglichkeiten bei bustemem umassen die oberprüfung der busiast und die Analyse von Fementames. (4 Funkte)

# Teil D – Wartung, Instandhaltung und Fehlersuche

# Aufgabe D1 a) Legen Sie die Prüfintervalle fest: monatlich (Sichtprüfung, Schmierung), quartalsweise (Dichtigkeitsprüfung, Funktionstest),

- jährlich (vollständige Inspektion). (3 Punkte)
  b) Geben Sie zu jedem Intervall zwei Prüfpunkte/Maßnahmen an, z.B. monatlich: Sichtprüfung der Zylinder, Schmierung der
- Ventile. (5 Punkte)

## Aufgabe D2 a) Beschreiben Sie fünf mögliche Ursachen für die Vibrationen des Schrittmotors: mechanische Unwucht, elektrische Störungen,

- Softwarefehler, Lagerprobleme, falsche Kalibrierung. (5 Punkte)
  b) Für mechanische Unwucht: Messen Sie die Vibrationen mit einem Beschleunigungssensor. Für elektrische Störungen:
- Überprüfen Sie die Stromversorgung mit einem Oszilloskop. (4 Punkte)

## Aufgabe D3 a) Entwickeln Sie einen logischen Fehlersuchbaum mit Knoten wie Stromversorgung, Netzwerkkonfiguration, SPS-Module,

Punkte)

- Softwarefehler, Hardwaredefekt. (5 Punkte)
  b) Beschreiben Sie zwei präventive Maßnahmen: regelmäßige Software-Updates und Überprüfung der Netzwerkkonfiguration. (3