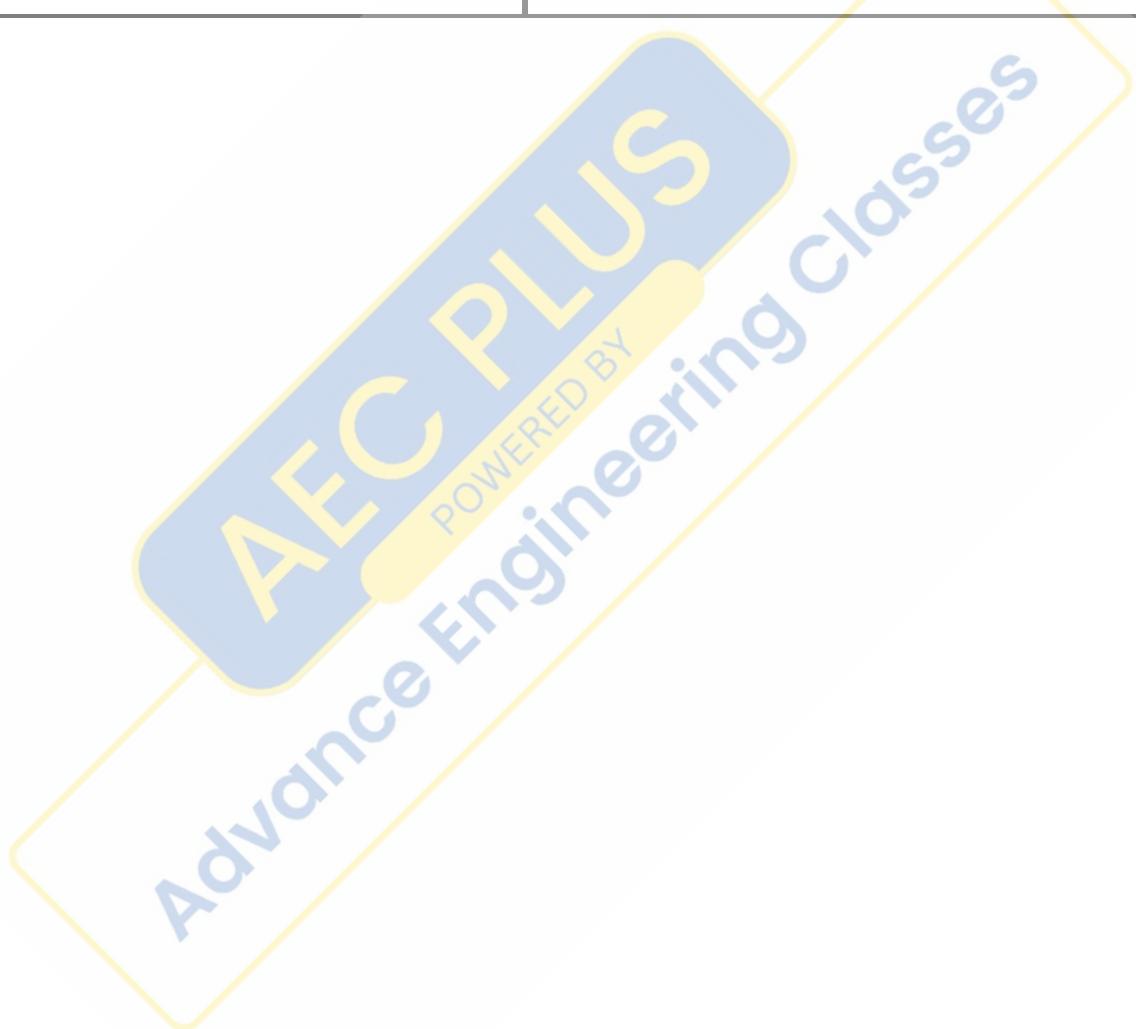


# UPPSC AE

Previous Year Paper  
Electrical Paper-I  
13 Dec, 2020



3140924

2019

सीरीज़

D

कोड : ENGT - 07

विषय : विद्युत इंजीनियरिंग - I

भाग-I : सामान्य हिन्दी : प्रश्न सं. 1 से 25

भाग-II : विद्युत इंजीनियरिंग - I : प्रश्न सं. 26 से 125

समय : 2 घण्टे 30 मिनट

अपना अनुक्रमांक सामने बॉक्स के

अंकों में

शब्दों में

प्रश्नों के उत्तर के लिये केवल काले बॉल-प्वॉइंट पेन का प्रयोग करें।

अभ्यर्थी उत्तर-पत्रक पर उत्तर देने से पहले सभी अनुदेशों को सावधानीपूर्वक पढ़ लें।

आपको अपने सभी उत्तर केवल उत्तर-पत्रक पर ही देने हैं। परीक्षा के उपरांत उत्तर-पत्रक की मूल प्रति निरीक्षक को सौंप दें।

### महत्वपूर्ण अनुदेश

1. सभी प्रश्नों के उत्तर दें। सभी प्रश्नों के अंक समान हैं।
  2. उत्तर-पत्रक पर अभ्यर्थी अपना अनुक्रमांक, विषय, प्रश्न-पत्र का सही कोड एवं सीरीज़ अंकित करें अन्यथा उत्तर-पत्रक का मूल्यांक नहीं किया जाएगा और उसकी जिम्मेदारी स्वयं अभ्यर्थी की होगी।
  3. इस परीक्षण पुस्तिका में 125 प्रश्न हैं। प्रत्येक प्रश्न के चार (4) वैकल्पिक उत्तर प्रश्न के नीचे दिए गए हैं। इन चारों में से केवल एक ही सही उत्तर है। जिस उत्तर को आप सही या सबसे उचित समझते हैं, उत्तर-पत्रक में उसके अक्षर वाले वृत्त को काले बॉल-प्वॉइंट पेन से पूरा काला कर दें।
  4. अनुक्रमांक के अलावा परीक्षण पुस्तिका के कवर पेज पर कुछ न लिखें। यह कार्य के लिए परीक्षण पुस्तिका के अन्त में दिए गए दो पृष्ठों का प्रयोग करें।
  5. परीक्षण पुस्तिका खोलने के तुरन्त बाद जाँच करके देख लें कि परीक्षण पुस्तिका के सभी पेज भली-भाँति छपे हुए हैं। यदि परीक्षण पुस्तिका में कोई कमी हो, तो निरीक्षक को दिखाकर उसी सीरीज़ व कोड की दूसरी पुस्तिका प्राप्त कर लें।
  6. इस प्रश्न पुस्तिका में भाग-II के प्रश्न अंग्रेजी व हिन्दी दोनों भाषाओं में मुद्रित है, द्विभाषी (हिन्दी/अंग्रेजी) में किसी भी अस्पष्टता के मामले में अंग्रेजी संस्करण प्रभावी होगा।
  7. गलत उत्तरों के लिए दण्ड :
- उत्तर-पत्रक में उम्मीदवार द्वारा दिए गए गलत उत्तरों के लिए दण्ड दिया जाएगा।
- (i) प्रत्येक प्रश्न के लिए चार वैकल्पिक उत्तर हैं। उम्मीदवार द्वारा प्रत्येक प्रश्न के लिए दिए गए एक गलत उत्तर के लिए प्रश्न हेतु नियत किए गए अंकों का एक-तिहाई दण्ड के रूप में काटा जाएगा।
  - (ii) यदि कोई उम्मीदवार एक से अधिक उत्तर देता है, तो इसे गलत उत्तर माना जाएगा, यद्यपि दिए गए उत्तरों में से एक उत्तर सही होता है, फिर भी उस प्रश्न के लिए उपर्युक्तानुसार ही उसी तरह का दण्ड दिया जाएगा।
  - (iii) यदि उम्मीदवार द्वारा कोई प्रश्न हल नहीं किया जाता है अर्थात् उम्मीदवार द्वारा उत्तर नहीं दिया जाता है, तो उस प्रश्न के लिए कोई दण्ड नहीं दिया जाएगा।

**जब तक आपको यह परीक्षण पुस्तिका खोलने को न कहा जाए तब तक न खोलें।**

*Note : English version of the instructions is printed on the back cover of this Booklet.*



1. निम्नलिखित में से तद्भव शब्द है  
 (a) वानर . (b) तेल  
 (c) पीत (d) घोटक
2. अनेकार्थक शब्द 'सारंग' का निम्नलिखित में से एक अर्थ नहीं है  
 (a) भौंरा  
 (b) कामदेव  
 (c) तलवार  
 (d) ज्योतिषी .
3. 'अंदर-अंदर कड़ाही में गुड़ पगना' - इस मुहावरे का सही अर्थ है  
 (a) ज्ञान होना  
 (b) गुप्त मन्त्रणा होना .  
 (c) स्वसीमित होना  
 (d) किसी काम न आना
4. निम्नलिखित में से शुद्ध वर्तनी का शब्द है  
 (a) अनाधिकार  
 (b) रचइता  
 (c) सहस्र .  
 (d) संग्रहीत
5. समास-योजना की दृष्टि से इनमें से एक अशुद्ध युग्म है  
 (a) सतसई - द्विगु समास -  
 (b) तुलसीकृत - तत्पुरुष समास  
 (c) मंदोदरी - बहुब्रीहि समास  
 (d) मरणासन्न - अव्ययीभाव समास
6. अलग होने के अर्थ में 'से' कारक-चिह्न का प्रयोग होता है  
 (a) अपादान कारक में  
 (b) करण कारक में  
 (c) करण कारक तथा अपादान कारक दोनों में  
 (d) सम्बन्ध कारक में
7. 'पवन' शब्द का सन्धि-विच्छेद है  
 (a) पौ+अन  
 (b) पो+अन .  
 (c) प+अवन  
 (d) प+वन
8. इनमें से शुद्ध वर्तनी का रूप है  
 (a) निरझरणी (b) निरझरणी  
 (c) निर्झरणी (d) निर्झरणी
9. निम्नलिखित में से एक शब्द में उपसर्ग का प्रयोग नहीं हुआ है, वह शब्द है  
 (a) सहज (b) अनुभव  
 (c) संचार . (d) नयन
10. इनमें से 'अनघ' का विलोम शब्द है  
 (a) निरघ (b) अधी  
 (c) कृती (d) सनघ
11. इनमें से 'पक्षी' शब्द का पर्यायवाची नहीं है  
 (a) पिशुन (b) विहंग  
 (c) शकुनि . (d) द्विज
12. नीचे दिये गये वाक्यांश और उसके लिए प्रयुक्त होने वाले एक शब्द का एक युग्म गलत है, वह है  
 (a) उत्तराधिकार में प्राप्त सम्पत्ति - धरोहर .  
 (b) जिसे प्रमाण द्वारा सिद्ध न किया जा सके - अप्रमेय  
 (c) सीमा का अनुचित रूप से किया गया उल्लंघन -  
 अतिक्रमण  
 (d) पूर्ब और उत्तर (दिशा) के बीच का कोना - ईशान
13. निम्नलिखित में से 'महीसुर' शब्द का अर्थ है  
 (a) पृथ्वी का रक्षक '  
 (b) महिषासुर  
 (c) राक्षस  
 (d) ब्राह्मण





26. Power consumption in moving iron instruments are  
 (a) Higher ✓  
 (b) Lower  
 (c) Lossless  
 (d) None of the above
27. A Lissajous pattern on the oscilloscope is stationary and has 6 vertical maximum values and 5 horizontal maximum values. The frequency of horizontal input is 1500 Hz. The frequency of vertical input is  
 (a) 1800 Hz  
 (b) 1250 Hz  
 (c) 45000 Hz  
 (d) None of the above
28. With an external multiplier setting of 20 KΩ an analog voltmeter reads 440 V and with multiplier setting of 80 KΩ it reads 352 V. Then for a multiplier setting of 40 KΩ, the voltmeter will read  
 (a) 370 V  
 (b) 402 V  
 (c) 406 V  
 (d) 394 V
29. An indicating instrument is more sensitive if its torque to weight ratio is  
 (a) Much larger than unity ✓  
 (b) Of the order of unity  
 (c) Much less than unity  
 (d) All of the above
30. Two wattmeter method can be used to measure the total power delivered to  
 (a) Star connected load only  
 (b) Delta connected load only  
 (c) Star or Delta connected load  
 (d) Star connected with neutral load

26. चलित आवरण उपकरण में शक्ति की खपत होती है  
 (a) ज्यादा  
 (b) कम  
 (c) हासिरहित  
 (d) उपरोक्त में से कोई नहीं
27. दोलनदर्शी पर स्थिर लासजू पैटर्न में लंबवत अधिकतम 6 और क्षितिज अधिकतम मान 5 है। क्षितिज आवृत्ति 1500 Hz है, तो लंबवत आगत की आवृत्ति  
 (a) 1800 Hz  
 (b) 1250 Hz  
 (c) 45000 Hz  
 (d) उपरोक्त में से कोई नहीं
28. बाह्य गुणक सेटिंग 20 KΩ के साथ एक एनालॉग वोल्टमीटर 440 V पढ़ता है और 80 KΩ गुणक सेटिंग के साथ यह 352 V पढ़ता है। गुणक सेटिंग 40 KΩ के लिये वोल्टमीटर यह पढ़ेगा  
 (a) 370 V  
 (b) 402 V  
 (c) 406 V  
 (d) 394 V
29. एक इंडिकेटिंग यन्त्र ज्यादा संवेदनशील होगा यदि इसका आधूर्ण भार का अनुपात होगा  
 (a) एक से बहुत ज्यादा  
 (b) एक के अनुक्रम का  
 (c) एक से बहुत कम  
 (d) उपरोक्त सभी
30. दो वाटमीटर विधि द्वारा निम्न में कुल पावर का मापन किया जा सकता है  
 (a) केवल स्टार युक्त भार का  
 (b) केवल डेल्टा युक्त भार का  
 (c) स्टार या डेल्टा युक्त भार  
 (d) तटस्थ भार से जुड़ा तारा

10

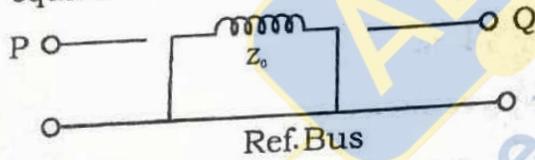


35. The insulation of the modern EHV lines is designed based on
- Corona
  - Radio interference
  - The switching voltage .
  - The lightning voltage

36. The coefficient of reflection of voltage for short circuited line is
- 1.0
  - 1.0 .
  - 0.0
  - None of the above

37. For line to line fault on an unloaded generator, then
- $I_{a_1} = I_{a_2}$
  - $I_{a_1} = -I_{a_2}$
  - $I_{a_1} + I_{a_2} = I_{a_0}$
  - None of the above

38. The following figure shows zero sequence equivalent circuits of



- $\Delta - \Delta$  Bank
- $Y - \Delta$  Bank
- $Y - Y$  Bank
- $\frac{Y}{\Delta} \frac{Y}{\Delta}$  Bank

39. The maximum demand of a consumer is 2 kW and the corresponding daily energy consumption is 30 units. What is the corresponding load factor ?
- 25%
  - 50% ~~100W~~
  - 62.5%
  - 75%

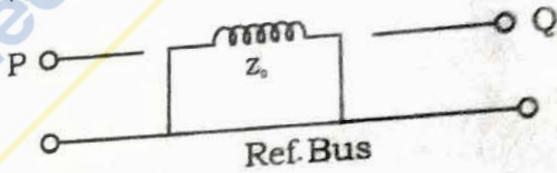
35. आधुनिक EHV लाइन के रोधन के हितावधि का अध्ययन होता है

- कोरोना
- रेडियो व्यतिकरण
- स्विचिंग बोल्टेज
- आकाशीय विद्युत धारा

36. शार्ट सर्किट लाइन में बोल्टेज का परावर्तन गुणांक होता है
- 1.0
  - 1.0
  - 0.0
  - उपरोक्त में से कोई नहीं

37. अभारित जनित्र पर लाइन से लाइन फालट होता है, तो
- $I_{a_1} = I_{a_2}$
  - $I_{a_1} = -I_{a_2}$
  - $I_{a_1} + I_{a_2} = I_{a_0}$
  - उपरोक्त में से कोई नहीं

38. निम्न चित्र में प्रदर्शित जीरो क्रम समतुल्य परिपथ है



- $\Delta - \Delta$  बैंक
- $Y - \Delta$  बैंक
- $Y - Y$  बैंक
- $\frac{Y}{\Delta} \frac{Y}{\Delta}$  बैंक

39. एक उपभोक्ता की अधिकतम डिमांड 2 kW तथा दैनिक ऊर्जा खपत 30 यूनिट है। इस परिस्थिति में लोड फैक्टर क्या होगा ?
- |           |         |
|-----------|---------|
| (a) 25%   | (b) 50% |
| (c) 62.5% | (d) 75% |

40. The voltage regulation of a shunt transmission line will be maximum when the value of  $\tan \phi_B$  for lagging power factor is

  - Unity
  - Zero
  - $\frac{R}{X_2}$
  - $\frac{X_2}{R}$

41. The  $-180^\circ$  phase line of Bode diagram is equal to

  - Positive imaginary axis in Nyquist plot
  - Negative imaginary axis in Nyquist plot
  - Positive real axis in Nyquist plot
  - Negative real axis in Nyquist plot

42. Let  $X' = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} X + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} U$   
 $U = [b, 0] X$

Where b is an unknown constant. This system is

  - Observable for all values of b
  - Unobservable for all values of b
  - Observable for all non-zero values of b
  - Unobservable for all non-zero values of b

43. Consider solar radiation of  $200 \text{ J/m}^2$  and per unit time during daylight, find the area of Photo Voltaic (PV) cells needed to generate enough electric power to run (i) a desktop computer of 400 W (ii) an electric geyser of 1 kW and (iii) a toaster of 500 W. Assume the efficiency of PV to be 25%.

  - $38 \text{ m}^2$
  - $8 \text{ m}^2$
  - $5 \text{ m}^2$
  - $20 \text{ m}^2$

40. सेट पार्सिंग लॉगोन का बीस्टेक मिशन अभियान होता है। प्रमुख पार्टी ग्राहित गुणांक के लिए 100% का दर्दा

  - एकल
  - द्वितीय
  - $\frac{R}{X_2}$
  - $\frac{X_2}{R}$

41.  $-180^\circ$  कला रेखा, जो कि बोर्ड डायग्राम की है, में से किसके बराबर है ?

  - नाइकिन्स्ट प्लाट में धनात्मक अभावी ऊपरी
  - नाइकिन्स्ट प्लाट में ऋणात्मक अभावी ऊपरी
  - नाइकिन्स्ट प्लाट में धनात्मक वास्तविक अभावी
  - नाइकिन्स्ट प्लाट में ऋणात्मक वास्तविक अभावी

42. यदि  $X' = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} X - \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} U$

$U = [b, 0] X$  जहाँ  $b$  एक अज्ञात स्थिरांक है, तो सिस्टम होगा

  - $b$  के सभी मान के लिए अबड़वेंबल
  - $b$  के सभी मान के लिए अनअबड़वेंबल
  - $b$  के सभी अशून्य मान के लिए अबड़वेंबल
  - $b$  के सभी अशून्य मान के लिए अनअबड़वेंबल

43. माना कि हिन के प्रकाश में प्रत्येक समय सौर विद्युत 200 J/m<sup>2</sup> है। विष्वलिखित चमड़ों को चत्ताने लिए पर्याप्त विद्युत शक्ति उत्पन्न करने के लिए एक बोल्टाइक सेल के कितने क्षेत्रफल की आवश्यकता होगी ?

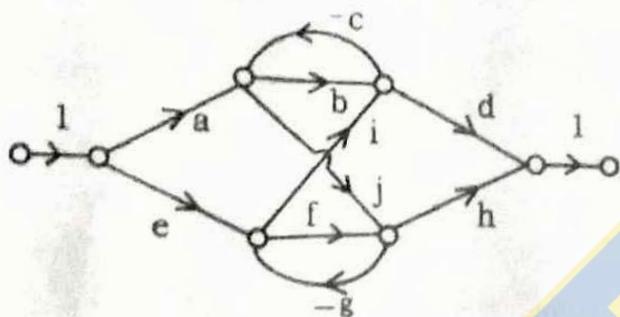
  - कम्प्यूटर का भार 400 W
  - विद्युत गीज़ का 1 kW
  - टोस्टर का भार 500 W, यदि यही दर्दा की दक्षता 25% है ।
  - 38 m<sup>2</sup>
  - 8 m<sup>2</sup>
  - 5 m<sup>2</sup>
  - 20 m<sup>2</sup>



The open-loop transfer function of a system is  $T(S) = \frac{K}{(S+1)^3}$ . The phase crossover takes place at  $\omega_C = \sqrt{3}$ . For the gain cross also occur at  $\omega_C$ , the value of K should be

- (a) 10
- (b) 8
- (c) 18
- (d) 1

1. The determinant of graph  $\Delta$  for the SFG shown below is



- (a)  $1 - bc - fg - bcfg - cigj$
- (b)  $1 - bc - fg - cigj + bcfg$
- (c)  $1 + bc + fg + cigj - bcfg$
- (d)  $1 + bc + fg + bcfg - cigj$

52. A second order control system is defined by the following differential equation.

$$4 \frac{d^2 c(t)}{dt^2} + 8 \frac{dc(t)}{dt} + 16c(t) = 16r(t)$$

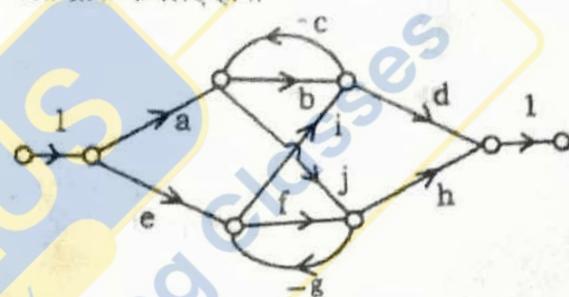
The damping ratio and natural frequency for this system are respectively

- (a) 0.50 and 4 rad/sec
- (b) 0.25 and 4 rad/sec
- (c) 0.25 and 2 rad/sec
- (d) 0.50 and 2 rad/sec

50. एक तंत्र का खुला-पाश स्थानान्तरण फलन  $T(S) = \frac{K}{(S+1)^3}$ । कला बदलाव की प्रक्रिया  $\omega_C = \sqrt{3}$  पर प्राप्त होती है। लम्बि बदलाव की प्रक्रिया भी  $\omega_C$  पर ही हो, तो K का मान होना चाहिए

- (a) 10
- (b) 8
- (c) 18
- (d) 1

51. नीचे दिये गये रेखाचित्र का डिटर्मिनेंट  $\Delta$ , निम्न सिग्नल फलो ग्राफ के लिए होगा



- (a)  $1 - bc - fg - bcfg - cigj$
- (b)  $1 - bc - fg - cigj + bcfg$
- (c)  $1 + bc + fg + cigj - bcfg$
- (d)  $1 + bc + fg + bcfg - cigj$

52. एक द्वितीय अनुक्रम का कंट्रोल सिस्टम को निम्नलिखित डिफरेन्शियल समीकरण के द्वारा परिभाषित किया जाता है।

$$4 \frac{d^2 c(t)}{dt^2} + 8 \frac{dc(t)}{dt} + 16c(t) = 16r(t)$$

डैम्पिंग अनुपात तथा नेचुरल आवृत्ति, इस सिस्टम के लिए निम्नलिखित है

- (a) 0.50 तथा 4 rad/sec
- (b) 0.25 तथा 4 rad/sec
- (c) 0.25 तथा 2 rad/sec
- (d) 0.50 तथा 2 rad/sec

53. The break away point in the root loci plot for the loop transfer function

$$G(S) = \frac{K}{S(S+3)^2}$$

- (a) -2.5  
(b) -1.0  
(c) -2.0  
(d) -0.5

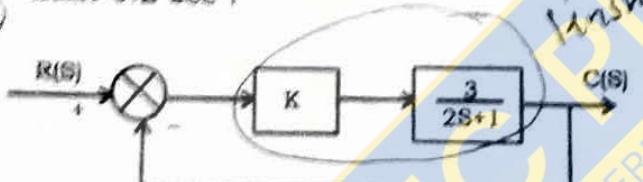
54. Consider the loop transfer function

$$G(S) H(S) = \frac{K(S+6)}{(S+3)(S+5)}$$

In root-locus diagram the centroid is located at

- (a) -4  
(b) 2  
(c) -1  
(d) -3

55. For what value of K is the time constant of the system of figure given below is less than 0.2 sec?



- (a)  $K > 3$   
(b)  $K > 5$   
(c)  $K > 7$   
(d)  $K > 9$

56. The transfer function  $G(S) = C(SI - A)^{-1} b$  of the system

$$x' = Ax + bu$$

$$y = Cx + du$$

has no pole-zero cancellation. The system

- (a) is controllable and observable  
(b) is observable but uncontrollable  
(c) is controllable but unobservable  
(d) none of the above

53. लूप ट्रान्सफर फक्शन  $G(S) = \frac{K}{S(S+3)^2}$  के लिए रोकी प्लॉट में ब्रेक अवे किन्तु है

- (a) -2.5  
(b) -1.0  
(c) -2.0  
(d) -0.5

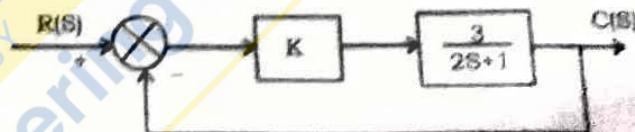
54. लूप ट्रान्सफर फक्शन विमलिखित है

$$G(S) H(S) = \frac{K(S+6)}{(S+3)(S+5)}$$

रोक-लोकस डायग्राम में सेन्ट्रोयड स्थित होगा

- (a) -4 पर  
(b) -2 पर  
(c) -1 पर  
(d) -3 पर

55. चित्र में दर्शित आगेख प्रणाली में K के किस मान हेतु समय नियतांक 0.2 सेकण्ड से कम होगा ?



- (a)  $K > 3$   
(b)  $K > 5$   
(c)  $K > 7$   
(d)  $K > 9$

56.  $x' = Ax + bu$   
 $y = Cx + du$

का अंतरण फलन  $G(S) = C(SI - A)^{-1} b$  में योजना-

कैनिलेशन नहीं होता है, तो प्रणाली

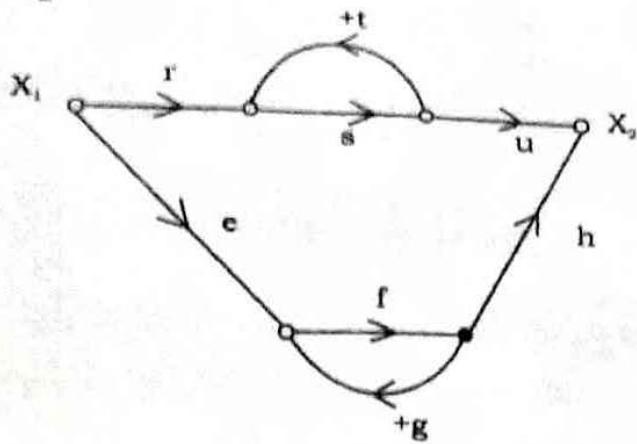
- (a) नियन्त्रणीय एवं प्रत्यक्ष है

- (b) प्रत्यक्ष किन्तु नियन्त्रणीय नहीं है

- (c) नियन्त्रणीय किन्तु प्रत्यक्ष नहीं है

- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

57. For the signal flow diagram shown in figure, the transmittance between  $X_1$  and  $X_2$  is



- (a)  $\frac{rst}{1-eh} + \frac{rsu}{1-st}$
- (b)  $\frac{rsu}{1-fg} + \frac{efh}{1-st}$
- (c)  $\frac{efh}{1-ru} + \frac{rsu}{1-eh}$
- (d)  $\frac{rsu}{1-st} + \frac{efh}{1-fg}$

58. In a speed control system, output rate feedback is used to

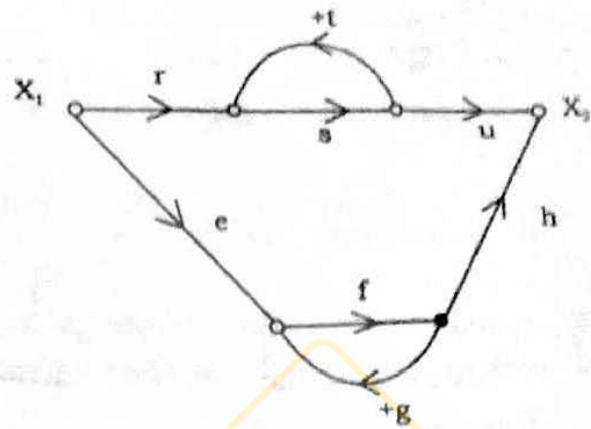
- (a) Limit the speed of motor
- (b) Limit the acceleration of the motor
- (c) Reduce the damping of the system
- (d) Increase the gain margin

59. The sparking at the brushes of a dc generator is due to

- (a) Reactance voltage
- (b) Armature reaction
- (c) Light load
- (d) High resistance of the brushes

60. The purpose of using oil in the transformer is
- (a) Cooling
  - (b) Insulation
  - (c) Cooling and insulation
  - (d) Lubrication

57. नीचे दिये गये सिम्बल पर्लो डायग्राम में  $X_1$  व  $X_2$  के बीच ट्रान्समिटेंस होगा



- (a)  $\frac{rst}{1-eh} + \frac{rsu}{1-st}$
- (b)  $\frac{rsu}{1-fg} + \frac{efh}{1-st}$
- (c)  $\frac{efh}{1-ru} + \frac{rsu}{1-eh}$
- (d)  $\frac{rsu}{1-st} + \frac{efh}{1-fg}$

58. स्पीड कंट्रोल सिस्टम में, आउटपुट रेट फीडबैक का उपयोग किया जाता है

- (a) मोटर की स्पीड को सीमित करने में
- (b) मोटर की त्वरण को सीमित करने में
- (c) तंत्र के डैम्पिंग को कम करने के लिये
- (d) गेन मार्जिन को बढ़ाने के लिए

59. एक डी.सी. जेनरेटर में ब्रशों पर स्पार्किंग होता है

- (a) प्रतिधात बोल्टेज के कारण
- (b) आर्मेचर प्रतिक्रिया के कारण
- (c) कम लोड के कारण
- (d) ब्रशों के अधिक प्रतिरोध के कारण

60. परिणामित्र में तेल का उपयोग होता है

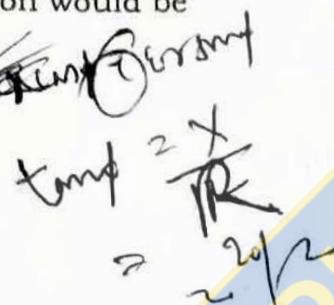
- (a) शीतलन हेतु
- (b) अवरोधन हेतु
- (c) शीतलन एवं अवरोधन हेतु
- (d) स्नेहन हेतु

61. If residual magnetism is NOT present in a d.c. generator the induced emf at zero speed

- (a) 10% of rated voltage
- (b) 50% of rated voltage
- (c) Zero ✓
- (d) Same as the rated voltage

62. A single phase transformer on full load has an impedance drop of 20 V and resistance drop of 10 V. The value of power factor at zero voltage regulation would be

- (a) 0.86 lagging
- (b) 0.86 leading
- (c) 0.90 leading
- (d) 0.707 lagging



63. Starting torque and maximum torque of 3-phase I.M. varies as respectively

- (a)  $\frac{1}{f^2}$  and  $\frac{1}{f^3}$
- (b)  $\frac{1}{f^3}$  and  $\frac{1}{f^2}$
- (c)  $\frac{1}{f}$  and  $\frac{1}{f^2}$
- (d)  $\frac{1}{f^2}$  and  $\frac{1}{f}$

$$\frac{M_{\text{start}}}{M_{\text{max}}} = \frac{1}{f^2}$$

64. The power factor of a synchronous motor
- (a) Improves with increase in excitation and may even become leading at high excitation
  - (b) Decreases with decrease in excitation
  - (c) Is independent of its excitation
  - (d) Increases with loading for a given excitation

61. यदि एक डी.सी. जेनरेटर में अवशेष चुंबकत्व नहीं है तो शून्य बैग पर जनित वि.वा.ब. होगा

- (a) निर्धारित वोल्टेज का 10 प्रतिशत
- (b) निर्धारित वोल्टेज का 50 प्रतिशत
- (c) शून्य
- (d) निर्धारित वोल्टेज के बराबर

62. एक एकल कला परिणामित्र का पूर्ण भार पर इमिडेन्स ड्रॉप 20 V है तथा प्रतिरोध ड्रॉप 10 V है। शून्य वोल्टेज नियमन पर परिणामित्र का शक्ति गुणांक होगा

- (a) 0.86 पश्चगामी
- (b) 0.86 अग्रगामी
- (c) 0.90 अग्रगामी
- (d) 0.707 पश्चगामी

63. एक 3-फेज इण्डक्शन मोटर में स्टार्टिंग आघूर्ण तथा अधिकतम आघूर्ण क्रमशः परिवर्तित होगा

- (a)  $\frac{1}{f^2}$  और  $\frac{1}{f^3}$
- (b)  $\frac{1}{f^3}$  और  $\frac{1}{f^2}$
- (c)  $\frac{1}{f}$  और  $\frac{1}{f^2}$
- (d)  $\frac{1}{f^2}$  और  $\frac{1}{f}$

64. एक तुल्यकालिक मोटर का शक्ति गुणांक
- (a) संदीपन बढ़ने के साथ बढ़ता है तथा ज्यादा संदीपन पर अग्रगामी भी हो जाता है
  - (b) संदीपन घटने से घट जाता है
  - (c) संदीपन का कोई प्रभाव नहीं पड़ता है
  - (d) एक निश्चित संदीपन पर भार बढ़ता है

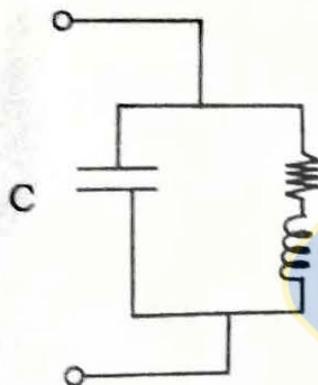
- Q5. The impedance of a delta/star, 11000 V/400 V transformer of a capacity 100 kVA is  $(0.02 + j0.07)$  p.u. The ohmic impedance per phase referred to primary side is

- (a)  $(0.02 + j0.07)$  ohm  
 (b)  $(0.55 + j1.925)$  ohm  
 (c)  $(42 + j147)$  ohm  
 (d)  $(72.6 + j254.1)$  ohm

$$\left( \frac{11}{100} \right)^2$$

66. An electric motor with constant-output power will have torque-speed characteristics in the form of a  
 (a) Straight line through origin  
 (b) Straight line parallel to the speed axis  
 (c) Circle about the origin  
 (d) Rectangular hyperbola

67. In the given parallel tuned circuit at parallel resonance the impedance of the circuit is



- (a)  $L/CR$   
 (b)  $LC/R$   
 (c)  $\frac{R}{LC}$   
 (d)  $LCR$

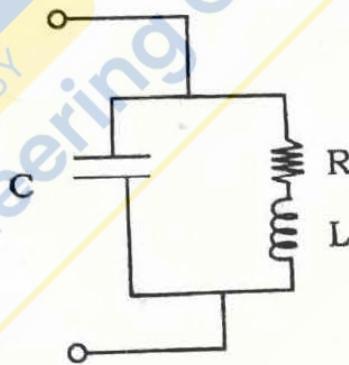
68. Super position theorem is valid only for  
 (a) Linear circuits  
 (b) Non-linear circuits  
 (c) Both (a) and (b)  
 (d) Neither (a) nor (b)

69. If an R-C driving point impedance function,  $z(s)$  has equal number of pole and zeros at finite locations, then  
 (a)  $z(0) \leq z(\infty)$       (b)  $z(0) \geq z(\infty)$   
 (c)  $z(0) < z(\infty)$       (d)  $z(0) > z(\infty)$

65. एक डेल्टा/स्टार, 11000 V/400 V 100 kVA, परिणामित्र की प्रतिबाधा  $(0.02 + j0.07)$  प्रति इकाई है। प्राथमिक साइड की तरफ प्रति कला ओहमिक प्रतिबाधा है।  
 (a)  $(0.02 + j0.07)$  ओम  
 (b)  $(0.55 + j1.925)$  ओम  
 (c)  $(42 + j147)$  ओम  
 (d)  $(72.6 + j254.1)$  ओम

66. स्थिर निर्गत शक्ति के साथ किसी विद्युत मोटर का बलाधूर्ण गति अभिलक्षण होगा  
 (a) मूल बिंदु से होकर सीधी रेखा  
 (b) गति अंश के समानान्तर रेखा  
 (c) मूल बिंदु पर वृत्त  
 (d) आयतीय अतिपरबलय

67. नीचे दिये गये समानान्तर ट्यूब परिपथ में समानान्तर गूँज प्रतिबाधा का मान होगा

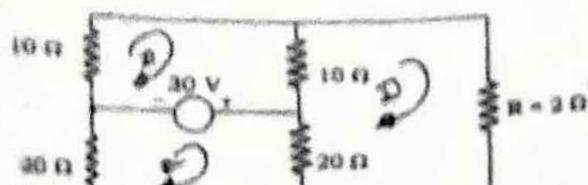


- (a)  $L/CR$   
 (b)  $LC/R$   
 (c)  $\frac{R}{LC}$   
 (d)  $LCR$

68. सूपर पोजिशन प्रमेय मान्य होता है  
 (a) रैखिक सर्किट हेतु  
 (b) गैर-रैखिक सर्किट हेतु  
 (c) (a) और (b) दोनों हेतु  
 (d) न तो (a) न ही (b) हेतु

69. यदि एक R-C ड्राइविंग प्वाइंट इम्पीडेन्स फलन के  $z(s)$  निश्चित स्थल पर समान पोल व जीरो है, तब  
 (a)  $z(0) \leq z(\infty)$       (b)  $z(0) \geq z(\infty)$   
 (c)  $z(0) < z(\infty)$       (d)  $z(0) > z(\infty)$

70. In the circuit shown below, what will be the value of current through resistance  $R$ ?



- (a)  $\frac{3}{2}$  A      (b)  $\frac{3}{4}$  A  
 (c) 0 A      (d)  $\frac{9}{4}$  A

71. A Hartley oscillator is used for generating

- (a) Very low frequency oscillations  
 (b) Radio frequency oscillations ✓  
 (c) Microwave oscillations  
 (d) Audio frequency oscillations

72. For the most accurate model the diode forward current is

- (a)  $I_D = I_S (e^{qV_D/nRT} - 1)$   
 (b)  $I_D = I_S (1 - e^{qV_D/nRT})$   
 (c)  $I_D = I_S (e^{-qV_D/nRT} - 1)$   
 (d)  $I_D = I_S (1 - e^{-qV_D/nRT})$

73. For the input-output characteristic of amplifier shown in fig. below the voltage gain is

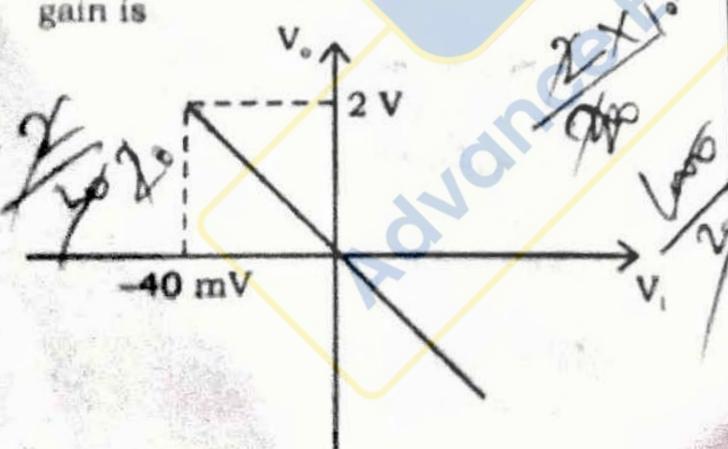
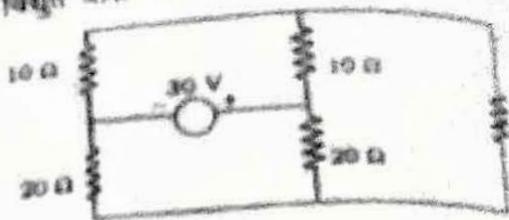


Fig. : Typical input-output characteristic of inverting amplifiers.

- (a)  $A = 50$       (b)  $A = -50$   
 (c)  $A = 0.08$       (d)  $A = -0.08$

70. ये दिए गए परिस्थि में प्रतिरोध  $R$  के अनुपात किसी चारों का मान क्या होगा ?



- (a)  $\frac{3}{2}$  A      (b)  $\frac{3}{4}$  A  
 (c) 0 A      (d)  $\frac{9}{4}$  A

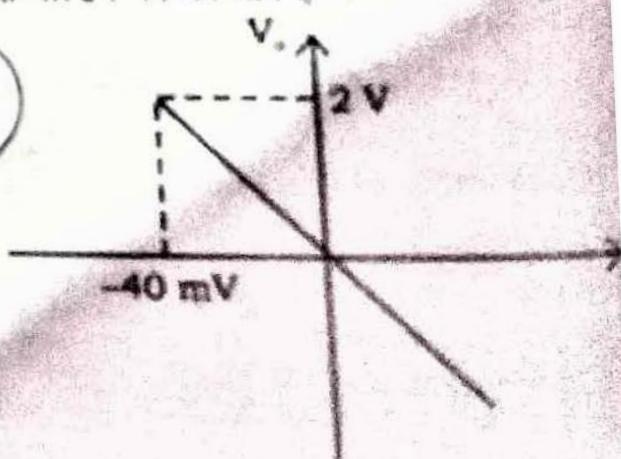
71. एक हार्टले दोलक का प्रयोग किसी विषय पर होता है

- (a) बहुत कम आवृति का दोलन  
 (b) ऐडियो आवृति दोलन  
 (c) माइक्रोवेव दोलन  
 (d) आडियो आवृति दोलन

72. सबसे अधिक शुद्ध माडल हेतु डायोड अव भा

- (a)  $I_D = I_S (e^{qV_D/nRT} - 1)$   
 (b)  $I_D = I_S (1 - e^{qV_D/nRT})$   
 (c)  $I_D = I_S (e^{-qV_D/nRT} - 1)$   
 (d)  $I_D = I_S (1 - e^{-qV_D/nRT})$

73. निम्न चित्र आरेख में संवर्धक के इनपुट-आउटपुट से बोल्टेज गेन का मान होगा



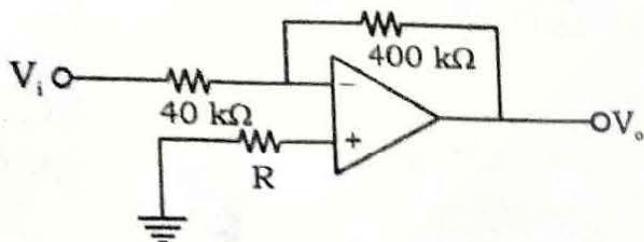
चित्र : निम्न इनपुट-आउटपुट अभिव्यक्ति पर संवर्धक का ।

- (a)  $A = 50$       (b)  $A = -50$   
 (c)  $A = 0.08$       (d)  $A = -0.08$

74. In a crystal oscillator, a crystal has thickness of  $t$ . If you reduce  $t$  by 1%, what happens to the frequency  $f$ ?

- (a)  $f$  will increase by 2%
- (b)  $f$  will decrease by 2%
- (c)  $f$  will increase by 1%
- (d)  $f$  will decrease by 1%

75. For the circuit shown in figure below the value of  $A_V = \frac{V_o}{V_i}$  is



- (a) -10
- (b) 10
- (c) -11
- (d) 11

76. For an electric field  $E = E_0 \sin \omega t$ , what is the phase difference between the conduction current and displacement current?

- (a)  $0^\circ$
- (b)  $45^\circ$
- (c)  $90^\circ$
- (d)  $180^\circ$

77. Match List - I and List - II and select the correct answer using the codes.

**List - I**

- A. Continuity equation
- B. Ampere's Law
- C. Displacement current
- D. Faraday's Law

**List - II**

1.  $\nabla \times \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$
2.  $\vec{J} = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$
3.  $\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$
4.  $\nabla \times \vec{J} = -\frac{\partial \vec{P}_v}{\partial t}$

**Codes :**

**A    B    C    D**

- (a) 4 3 2 1
- (b) 4 1 2 3
- (c) 2 3 4 1
- (d) 2 1 4 3

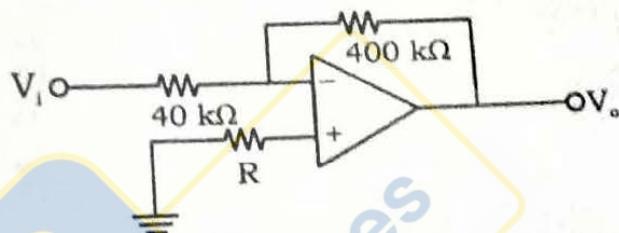
**D**



74. एक क्रिस्टल दोलक में क्रिस्टल की मोटाई  $t$  है। यदि आप मोटाई  $t$  को 1% कम करते हैं, तो आवृत्ति ' $f$ ' क्या होगी?

- (a) आवृत्ति (f) 2% बढ़ेगी
- (b) आवृत्ति (f) 2% घटेगी
- (c) आवृत्ति (f) 1% बढ़ेगी
- (d) आवृत्ति (f) 1% घटेगी

75. नीचे दिये गये परिपथ में  $A_V = \frac{V_o}{V_i}$  का मान है



- (a) -10
- (b) 10
- (c) -11
- (d) 11

76. एक विद्युतीय क्षेत्र  $E = E_0 \sin \omega t$  है, इसके कन्डक्शन धारा व डिस्प्लेसमेंट धारा में कितना फेज अन्तर होगा?

- (a)  $0^\circ$
- (b)  $45^\circ$
- (c)  $90^\circ$
- (d)  $180^\circ$

77. सूची - I तथा सूची - II को सुमेलित कीजिए तथा कूट की सहायता से सही उत्तर चुनिए।

**सूची - I**

**सूची - II**

A. कन्टिन्युटी समीकरण

$$1. \nabla \times \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

B. एम्पियर का नियम

$$2. \vec{J} = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

C. डिस्प्लेसमेंट धारा

$$3. \nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

D. फैराडे का नियम

$$4. \nabla \times \vec{J} = -\frac{\partial \vec{P}_v}{\partial t}$$

**कूट :**

**A    B    C    D**

- (a) 4 3 2 1
- (b) 4 1 2 3
- (c) 2 3 4 1
- (d) 2 1 4 3

78. List - II gives Mathematical Expressions for the Variables given in List - I. Match List - I with List - II and select the correct answer using the codes.

**List - I**

- A. Intrinsic impedance
- B. Velocity of wave propagation
- C. Skin depth
- D. Attenuation constant

**List - II**

1.  $\frac{1}{\sqrt{\mu \epsilon}}$
2.  $\sqrt{\mu / \epsilon}$
3.  $\frac{1}{\sqrt{\mu f \pi \sigma}}$
4.  $\frac{1}{f \sqrt{\mu} \omega}$
5.  $\sqrt{\omega \mu \sigma}$

**Codes :**

A	B	C	D
---	---	---	---

- (a) 1 2 3 4
- (b) 2 1 4 5
- (c) 2 1 3 5
- (d) 1 2 5 3

79. The ratio of charge stored by two metallic spheres raised to the same potential is 6. The ratio of the surface areas of the sphere is

- (a) 6
- (b)  $\frac{1}{6}$
- (c) 36
- (d)  $\frac{1}{\sqrt{6}}$

80. In cylindrical co-ordinates

$$\frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left( \rho \frac{\partial V}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2 V}{\partial \phi^2} = 0 \text{ is}$$

- (a) Laplace's equation
- (b) Poisson's equation
- (c) Euler's equation
- (d) None of the above

78. सूची - I में दिये गये चार पदों के गणितीय व्यंजक सूची - II में दिये गये हैं। सूची - I तथा सूची - II को युक्ति कीजिये तथा सही उत्तर को चुनिए।

**सूची - I****सूची - II**

A. इन्ट्रिन्सिक इम्पीडेंस

$$1. \frac{1}{\sqrt{\mu \epsilon}}$$

B. तरंग प्रसारण की वेग

$$2. \sqrt{\mu / \epsilon}$$

C. स्किन डेप्थ

$$3. \frac{1}{\sqrt{\mu f \pi \sigma}}$$

D. अटेन्यूएशन स्थिरांक

$$4. \frac{1}{f \sqrt{\mu} \omega}$$

$$5. \sqrt{\omega \mu \sigma}$$

**कृत:**

A	B	C	D
(a) 1	2	3	4
(b) 2	1	4	5
(c) 2	1	3	5
(d) 1	2	5	3

79. दो गोलाकार धात्विक सतहों पर स्थित आवेश का अनुपात 6 है जिसका विभव बराबर है। गोलों के पृष्ठीय क्षेत्रफलों का अनुपात है

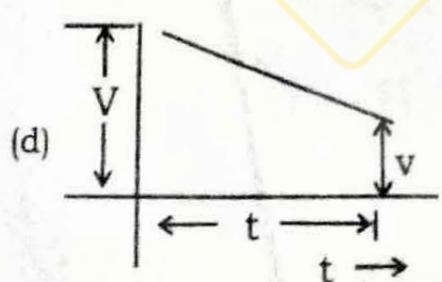
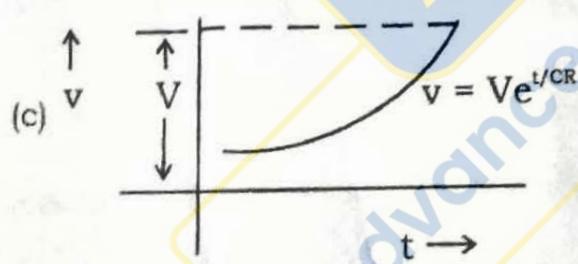
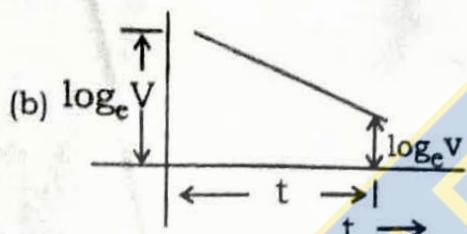
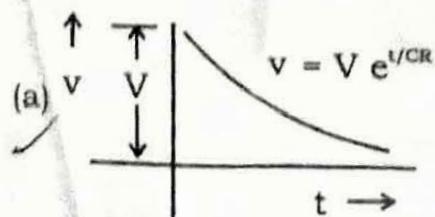
- (a) 6
- (b)  $\frac{1}{6}$
- (c) 36
- (d)  $\frac{1}{\sqrt{6}}$

80. बेलनाकार निर्देशांक में  $\frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left( \rho \frac{\partial V}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2 V}{\partial \phi^2} = 0$  है

- (a) लाप्लास का समीकरण
- (b) पायजन का समीकरण
- (c) यूलर का समीकरण
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

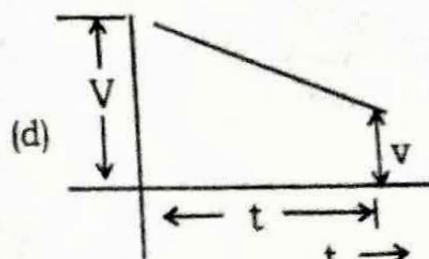
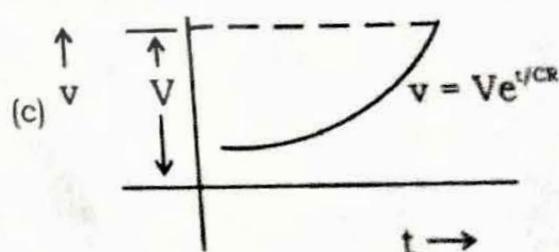
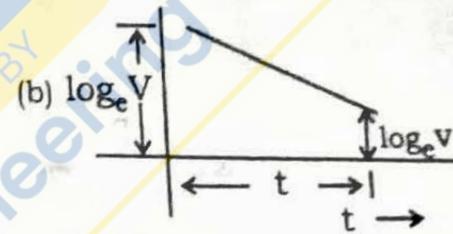
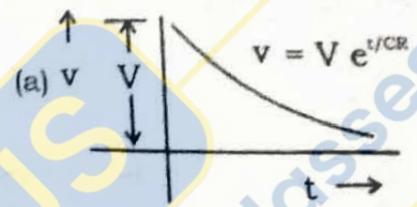
81. Which of the following instruments are capable of serving as transfer instruments ?
- Moving Iron
  - Moving Coil
  - Electro dynamometer
  - None of the above

82. For measurement of high resistance by loss of charge method which graph be used for more accurate results ?



81. निम्नलिखित उपकरणों में से कौन-सा स्थानांतरण उपकरण की तरह कार्य कर सकता है ?
- चलित आयत्त
  - चलित कुण्डली
  - इलेक्ट्रो डायनमोमीटर
  - उपरोक्त में से कोई नहीं

82. आवेश की हानि विधि से अधिक प्रतिरोध का मापन हेतु निम्न में से कौन-सा ग्राफ अधिक शुद्ध परिणाम हेतु उपयोग होता है ?



83. The scale of moving coil instruments are  
 (a) Linear ✓  
 (b) Non-linear  
 (c) Not uniform  
 (d) None of the above

84. The first two-row of Routh's tabulation of a third order equation are

$$\begin{array}{ccc} s^3 & 2 & 2 \\ s^2 & 4 & 4 \end{array} \quad \begin{array}{c} 23 \\ 14 \\ 23 \end{array}$$

This means there are

- (a) Two roots at  $s = \pm j$  and one root is right half of s-plane
- (b) Two roots at  $s = \pm j2$  and one root is left half of s-plane
- (c) Two roots at  $s = \pm j2$  and one root is right half of the s-plane
- (d) Two roots at  $s = \pm j$  and one root is left half of s-plane

85. The open-loop transfer function of a unity feed-back control system is given by

$$G(S) = \frac{K(S+2)}{(S+1)(S-7)} \text{ for } K > 6, \text{ the stability}$$

characteristic of the open-loop and closed-loop configurations of the system are respectively

- (a) Stable and stable
- (b) Unstable and stable
- (c) Stable and unstable
- (d) Unstable and unstable

83. चलित कुंडली उपकरण में स्केल होता है  
 (a) ऐधिक  
 (b) गैर-ऐधिक  
 (c) गैर-बराबर  
 (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

84. तृतीय आईर समीकरण की राउथ ट्रेबल की प्रथम दो पंक्तियाँ निम्नलिखित हैं

$$\begin{array}{ccc} s^3 & 2 & 2 \\ s^2 & 4 & 4 \end{array}$$

इसका तात्पर्य निम्नलिखित है

- (a) दो रूट  $s = \pm j$  पर तथा एक रूट दक्षिणार्ध s-प्लेन पर
- (b) दो रूट  $s = \pm j2$  पर तथा एक रूट वामार्ध s-प्लेन पर
- (c) दो रूट  $s = \pm j2$  पर तथा एक रूट दक्षिणार्ध s-प्लेन पर
- (d) दो रूट  $s = \pm j$  पर तथा एक रूट वामार्ध s-प्लेन पर

85. एकल फीडबैक कंट्रोल सिस्टम का ओपन-लूप ट्रान्सफर फंक्शन निम्नलिखित है

$$G(S) = \frac{K(S+2)}{(S+1)(S-7)} \text{ यदि } K > 6 \text{ है, तो स्टेबिलिटी}$$

अभिलक्षण, ओपन-लूप व क्लोज्ड-लूप संचना के लिए निम्नलिखित होगी

- (a) स्थिर तथा स्थिर
- (b) अस्थिर तथा स्थिर
- (c) स्थिर तथा अस्थिर
- (d) अस्थिर तथा अस्थिर

86. A second order control system has a transfer function

$$\frac{16}{s^2 + 4s + 16}$$

What is the time for the first overshoot?

- (a)  $\frac{2\pi}{\sqrt{3}} s$       (b)  $\frac{\pi}{\sqrt{3}} s$  ✓  
 (c)  $\frac{\pi}{2\sqrt{3}} s$       (d)  $\frac{\pi}{4\sqrt{3}} s$

87. Derivative error compensation is employed in feedback control system to

- (a) Increase the effective damping in the system  
 (b) Decrease the effective damping in the system ✓  
 (c) Improve the stable state response of system  
 (d) None of the above

88. Consider the characteristic polynomial of a feedback system  $q(s) = s^4 + s^3 + s^2 + s + K$

- (a) The system is stable for all  $K > 0$   
 (b) The system is unstable for  $K > 0$  ✓  
 (c)  $K = 8$  results in marginal stability  
 (d) None of the above is correct

89. Effect of back emf in a armature controlled dc servometer is

- (a) To increase effective motor friction thereby reducing motor time constant  
 (b) To increase effective motor friction thereby increasing motor time constant  
 (c) To increase motor inertia, thereby increasing motor time constant  
 (d) To increase motor inertia, thereby reducing motor time constant

86. एक सेकंड ऑर्डर कंट्रोल सिस्टम का ट्रान्सफर फंक्शन है,

$$\frac{16}{s^2 + 4s + 16}$$

प्रथम ओवरशूट का समय क्या होगा ?

- (a)  $\frac{2\pi}{\sqrt{3}} s$       (b)  $\frac{\pi}{\sqrt{3}} s$   
 (c)  $\frac{\pi}{2\sqrt{3}} s$       (d)  $\frac{\pi}{4\sqrt{3}} s$

87. फीडबैक कंट्रोल प्रणाली में व्युत्पत्ति त्रुटि पूर्ति लगाया जाता है

- (a) प्रभावी अवमन्दन को बढ़ाने हेतु  
 (b) प्रभावी अवमन्दन को घटाने हेतु  
 (c) स्थिर अवस्था अनुक्रिया को वृद्धि करने हेतु  
 (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

88.  $q(s) = s^4 + s^3 + s^2 + s + K$  को फीडबैक प्रणाली का अभिलक्षणिक बहुपद मान लेते

- (a)  $K > 0$  हेतु प्रणाली स्थिर होगी  
 (b)  $K > 0$  हेतु प्रणाली अस्थिर होगी  
 (c)  $K = 8$  हेतु प्रणाली अत्यन्त स्थिर होगी  
 (d) उपरोक्त में से कोई भी सही नहीं है

89. आर्मचर्च मियन्ट्रिट डी.सी. सर्वोमीटर में पृष्ठ विद्युत वाहक बल का प्रभाव होता है

- (a) प्रभावी मोटर घर्षण को बढ़ाने में जिसके फलस्वरूप मोटर समय नियंत्रक घट जाता है  
 (b) प्रभावी मोटर घर्षण को बढ़ाने में जिसके फलस्वरूप मोटर समय नियंत्रक बढ़ जाता है  
 (c) मोटर का जड़त्व बढ़ाने में जिसके फलस्वरूप मोटर समय नियंत्रक बढ़ जाता है  
 (d) मोटर का जड़त्व बढ़ाने में जिसके फलस्वरूप मोटर समय नियंत्रक घट जाता है

90. A linear time invariant system is described by state variable model

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y(t) = [1 \quad 2] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

- (a) The system is uncontrollable and completely observable
- (b) The system is completely controllable and observable
- (c) The system is completely controllable and unobservable
- (d) The system is uncontrollable and unobservable

91. The most commonly used input signal in control system is

- (a) Step function
- (b) Ramp function
- (c) Accelerating function
- (d) All of the above

92. When a two winding transformer is connected as an auto transformer its efficiency at full load

- (a) Decreases
- (b) Increases ✓
- (c) Remains same
- (d) None of the above

93. During blocked rotor test on an induction motor, the power is drawn mainly for

- (a) Core loss
- (b) Copper loss ✓
- (c) Windage and frictionloss
- (d) Both (a) and (b)

90. एक रेखीय समय अपरिवर्तनीय तंत्र का अवस्था चार माडल

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y(t) = [1 \quad 2] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

तंत्र है

- (a) अनियन्त्रित और पूर्णरूप से सुस्पष्ट
- (b) पूर्णरूप से नियन्त्रित और सुस्पष्ट
- (c) पूर्णरूप से नियन्त्रित और अस्पष्ट
- (d) अनियन्त्रित और अस्पष्ट

91. कंट्रोल सिस्टम में सबसे ज्यादा उपयोग में लाया जानेवाला इनपुट सिग्नल होता है

- (a) स्टेप फंक्शन
- (b) रैम्प फंक्शन
- (c) त्वरण फंक्शन
- (d) उपरोक्त सभी

92. जब एक दो-बाइंडिंग परिणामित्र को आटो परिणामित्र की तरह संयोजित किया जाता है, तो इसकी दक्षता पूर्ण भार पर होगी

- (a) कम
- (b) ज्यादा
- (c) अपरिवर्तित
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

93. प्रेरण मोटर में अवरोध रोटर परीक्षण के समय मुख्यतः शक्ति आहारित होती है

- (a) कोर हानि हेतु
- (b) कापर हानि हेतु
- (c) विंडेज और घर्षण हानि हेतु
- (d) (a) और (b) दोनों हेतु

94. A synchronous phase modifier as compared to the synchronous motor used for mechanical loads has

  - Larger shaft and higher speed
  - Smaller shaft and higher speed
  - Larger shaft and lower speed
  - Smaller shaft and lower speed

95. A 6-pole lap-connected DC generator has 480 conductors and armature circuit resistance is 0.06 ohm. If the conductors are reconnected to form wave winding, other things remaining unchanged, the value of armature circuit resistance will be 1.68.

  - 0.01  $\Omega$
  - 0.08  $\Omega$
  - 0.36  $\Omega$
  - 0.54  $\Omega$

96. The relative speed between the magnetic fields of stator and rotor under steady state operation is zero for

  - Induction Motor
  - DC Machine
  - A synchronous machine
  - All of the above

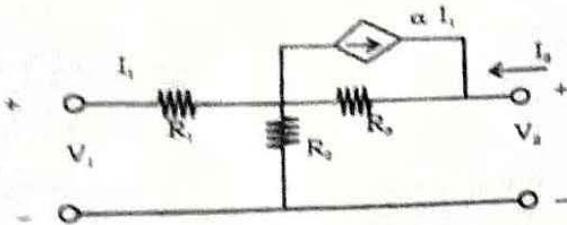
97. During hunting of synchronous motor

  - Negative phase sequence currents are generated
  - Damper bar develops torque
  - Harmonics are developed in the armature circuit
  - Field excitation increases

98. The DC Motor, which can provide zero speed regulation at full load without any controller is

  - Series motor
  - Shunt motor
  - Cumulative compound
  - Differential compound

99. The hybrid parameter  $h_{12}$  for the two port network shown in figure

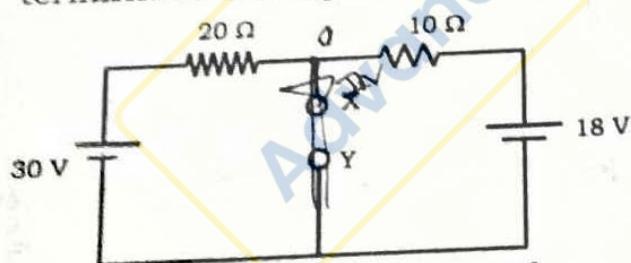


- (a)  $\frac{\alpha R_2}{(R_2 + R_3)}$
- (b)  $\frac{(1 - \alpha)R_3}{R_2 + R_3}$
- (c)  $\frac{(1 - \alpha)R_2}{R_2 + R_3}$
- (d)  $\frac{R_2}{(R_2 + R_3)}$  ✓

100. Fourier transform and Laplace transform are related through

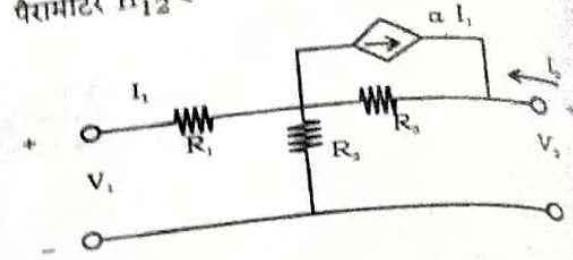
- (a) Time domain
- (b) Frequency domain ✓
- (c) Both time and frequency domains
- (d) None of these

101. Find Norton equivalent current source at terminal X-Y in fig. below.



- (a)  $I_N = 4 \text{ mA}, R_N = 5 \Omega$
- (b)  $I_N = 1 \text{ A}, R_N = 3.5 \Omega$
- (c)  $I_N = 2.5 \text{ A}, R_N = 6 \Omega$
- (d)  $I_N = 3.3 \text{ A}, R_N = 6.67 \Omega$

99. दो-पोर्ट नेटवर्क, जो कि चित्र में दिया गया है, का प्रियमीटर  $h_{12}$  है

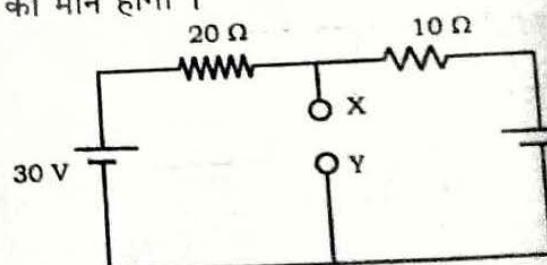


- (a)  $\frac{\alpha R_2}{(R_2 + R_3)}$
- (b)  $\frac{(1 - \alpha)R_3}{R_2 + R_3}$
- (c)  $\frac{(1 - \alpha)R_2}{R_2 + R_3}$
- (d)  $\frac{R_2}{(R_2 + R_3)}$

100. फोरियर ट्रांसफार्म और लैप्लास ट्रांसफार्म संबद्ध

- (a) समय अनुक्षेत्र
- (b) आवृत्ति अनुक्षेत्र
- (c) समय और आवृत्ति अनुक्षेत्र दोनों
- (d) इनमें से कोई नहीं

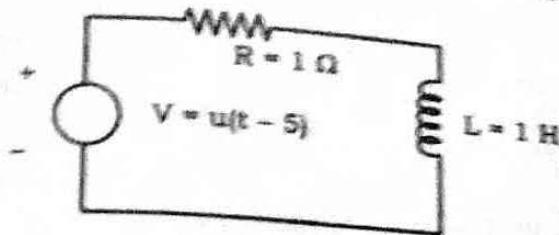
101. निम्न परिपथ में X-Y टर्मिनल पर नोर्टन तुका मान होगा।



- (a)  $I_N = 4 \text{ mA}, R_N = 5 \Omega$
- (b)  $I_N = 1 \text{ A}, R_N = 3.5 \Omega$
- (c)  $I_N = 2.5 \text{ A}, R_N = 6 \Omega$
- (d)  $I_N = 3.3 \text{ A}, R_N = 6.67 \Omega$



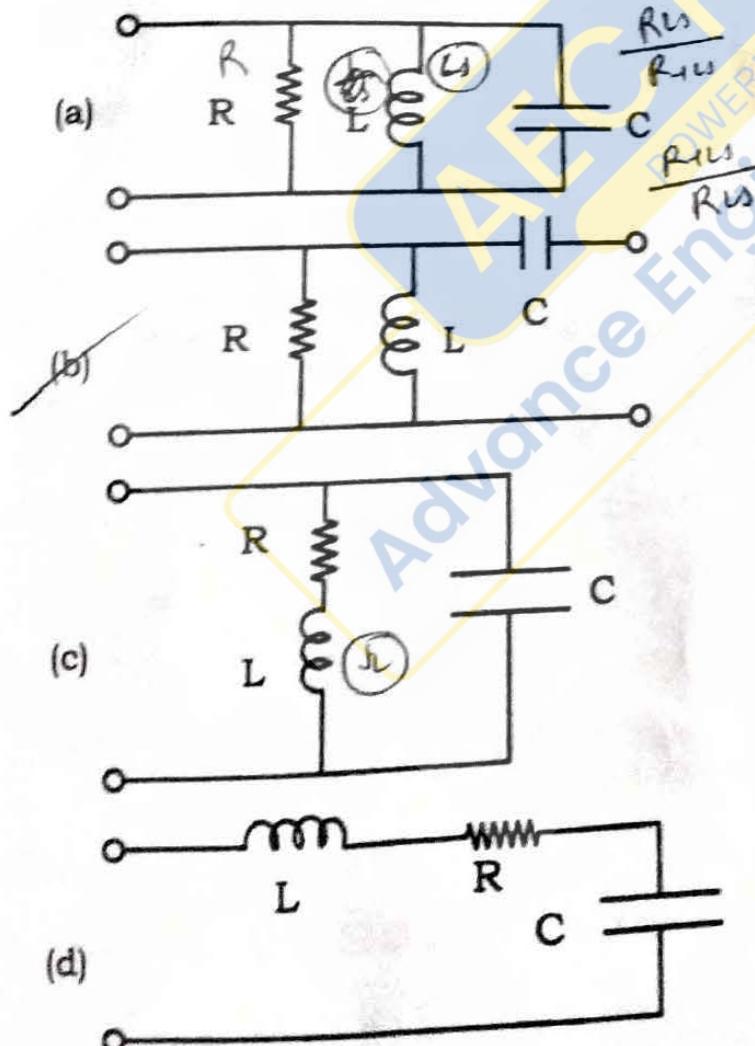
102. A unit step voltage  $u(t - 5)$  is applied to the R-L network below. The current is given by



- (a)  $1 - e^{-t}$
- (b)  $[1 - e^{-(t-5)}]u(t-5)$
- (c)  $[1 - e^{-t}]u(t-5)$
- (d)  $1 - e^{-(t-5)}$

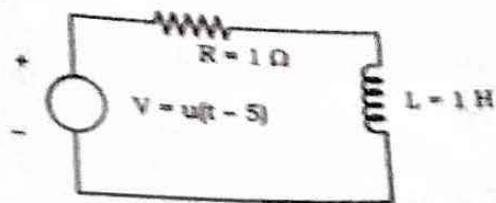
103. An R-L-C circuit for the driving point admittance function

$$Y = \frac{1}{\left( \frac{1}{R} + \frac{1}{LS} \right) + CS}$$



ENGT - 07

102. एक एकल स्टेप वोल्टेज  $u(t - 5)$  को नीचे दिये R-L नेटवर्क में दिया जाता है, तो धारा का भाव होगा

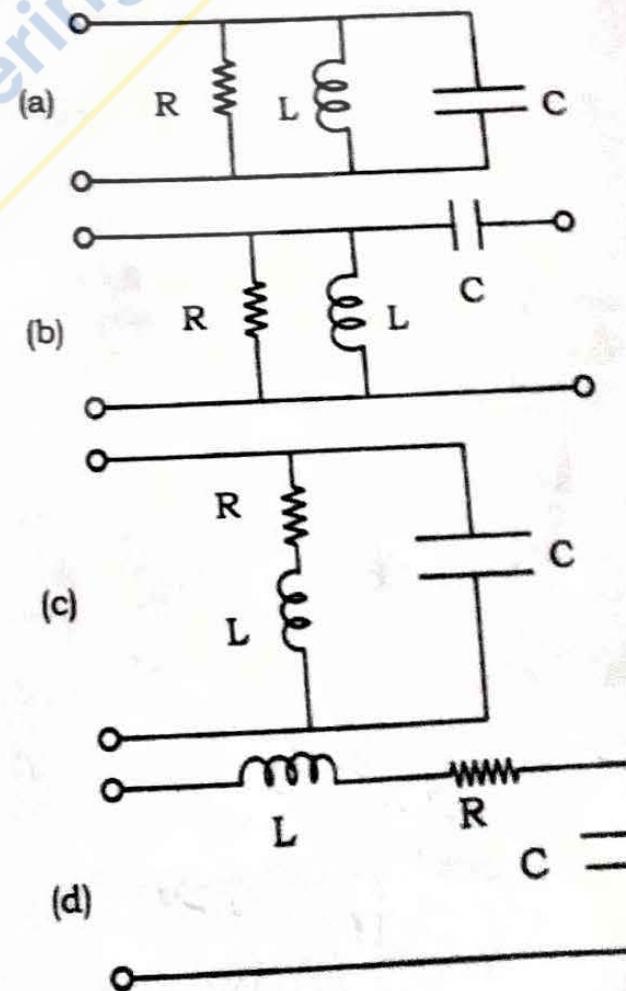


- (a)  $1 - e^{-t}$
- (b)  $[1 - e^{-(t-5)}]u(t-5)$
- (c)  $[1 - e^{-t}]u(t-5)$
- (d)  $1 - e^{-(t-5)}$

103. ड्राइविंग प्लाइट एडमिटेंस फलन

$$Y = \frac{1}{\left( \frac{1}{R} + \frac{1}{LS} \right) + CS}$$

के लिये एक R-L-C परिपथ होगा



104. An ideal current source has zero

- (a) Internal conductance
- (b) Internal resistance
- (c) Voltage on no-load
- (d) Ripple

105. The drain gate capacitance of a junction FET is  $2 \text{ pF}$ . Assuming common source voltage gain of 20, what is the input capacitance due to Miller effect ?

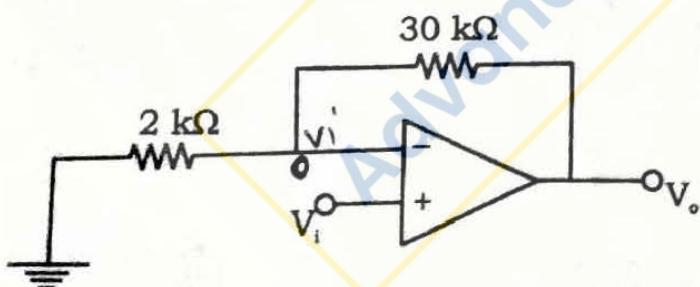
- (a)  $21 \text{ pF}$
- (b)  $40 \text{ pF}$
- (c)  $42 \text{ pF}$
- (d)  $10 \text{ pF}$



106. Which of the following for the JFETs is NOT applicable ?

- (a) Depletion Mode (N-Channel)
- (b) Depletion Mode (P-Channel)
- (c) Enhancement Mode (N-Channel)
- (d) None of the above

107. Consider the non-inverting amplifier circuit of figure given below. The closed loop voltage gain is



- (a) 16
- (b) -14
- (c) 15
- (d) 14

$$\frac{V_o}{V_i} = \frac{V_i - V_o}{2k\Omega} \cdot \frac{30k\Omega}{2k\Omega}$$

$$V_o = V_i - \frac{V_o}{15}$$

$$\frac{V_o}{V_i} = \frac{15}{16}$$

104. एक आदर्श विद्युत धारा स्रोत का \_\_\_\_\_ मूल्य होता है।

- (a) अन्तरिक चालकता
- (b) अन्तरिक प्रतिरोध
- (c) वोल्टेज नो-लोड पर
- (d) रिप्पल

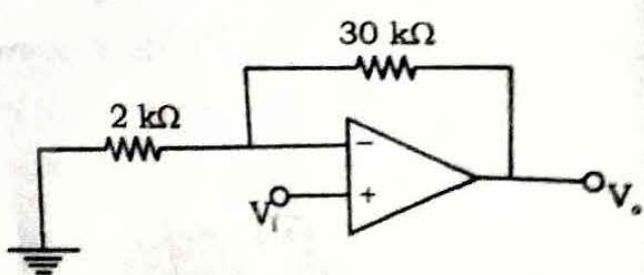
105. एक जंक्शन FET का ड्रेनगेट कैपैसिटेन्स  $2 \text{ pF}$  है। कॉम्पन सोर्स वोल्टेज गेन को 20 मानते हुए, मिलर प्रभाव के कारण इनपुट कैपैसिटेन्स क्या होगा ?

- (a)  $21 \text{ pF}$
- (b)  $40 \text{ pF}$
- (c)  $42 \text{ pF}$
- (d)  $10 \text{ pF}$

106. JFETs हेतु निम्न में से कौन-सा मोड मान्य नहीं होगा ?

- (a) डिल्सीशन मोड (N-चैनल)
- (b) डिल्सीशन मोड (P-चैनल)
- (c) इनहैन्समेंट मोड (N-चैनल)
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

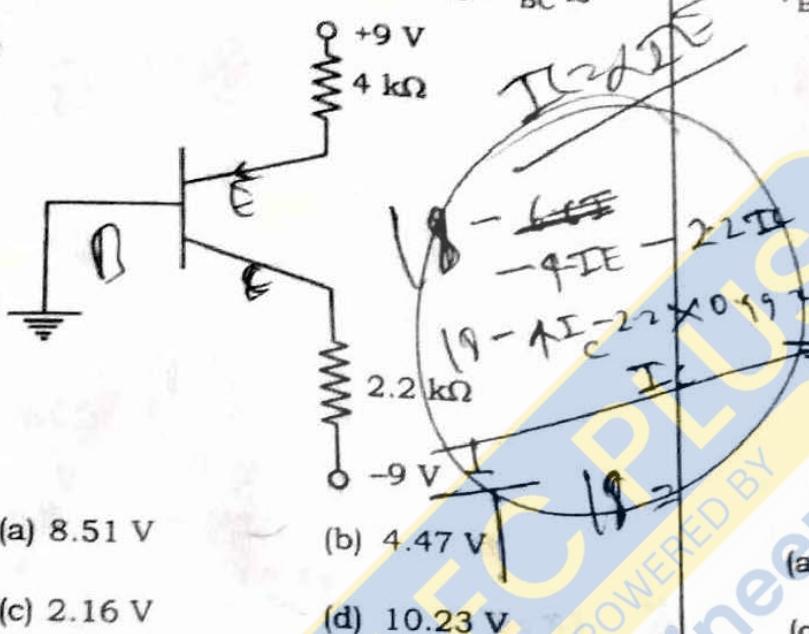
107. नीचे दिये गये चित्र में नान-इनवर्टिंग संबर्धक का बंद लूप वोल्टेज गेन है



- (a) 16
- (b) -14
- (c) 15
- (d) 14

108. If the bias voltage applied across the p-n junction increases the potential barrier, the applied voltage is known as  
 (a) Forward bias voltage  
 (b) Reverse bias voltage.  
 (c) Transition voltage  
 (d) None of the above

109. For the circuit shown below the transistor  $\alpha = 0.992$ , the value of voltage  $V_{BC}$  is



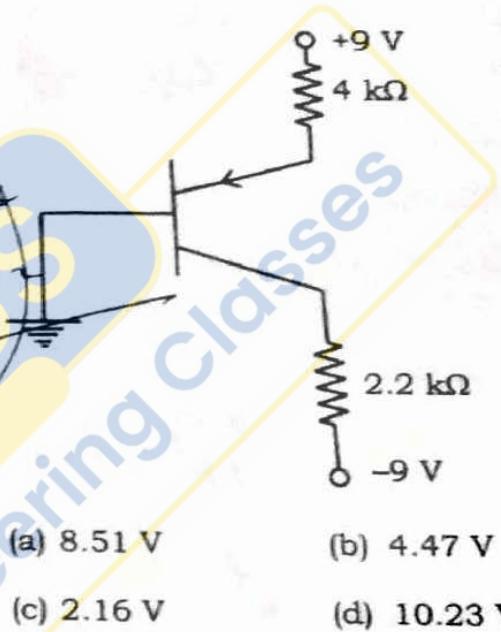
- (a) 8.51 V  
 (b) 4.47 V  
 (c) 2.16 V  
 (d) 10.23 V

110. A plane electromagnetic wave is travelling in an unbounded, lossless dielectric having  $\mu_r = 1$  and  $\epsilon_r = 4$ . The time average poynting vector of the wave is  $5 \text{ W/m}^3$ . The phase velocity  $V_p$  (assuming velocity of light as  $3 \times 10^8 \text{ m/s}$ ) is

- (a)  $3 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (b)  $2.5 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (c)  $0.5 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (d)  $1.5 \times 10^8 \text{ m/s}$

108. यदि p-n जंक्शन पर लगाया गया बयास बोल्टेज, विभवान्तर बैरियर को बढ़ाता है, तो लगाया गया बोल्टेज कहलाता है  
 (a) फारवर्ड बयास बोल्टेज  
 (b) रिवर्स बयास बोल्टेज  
 (c) ट्रान्जिशन बोल्टेज  
 (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

109. नीचे दिये गये परिपथ में ट्रांजिस्टर  $\alpha = 0.992$  बोल्टेज  $V_{BC}$  का मान होगा



- (a) 8.51 V  
 (b) 4.47 V  
 (c) 2.16 V  
 (d) 10.23 V

110. एक प्लेन इलेक्ट्रोमैग्नेटिक तरंग एक असीमित, हानिरहि परावैद्युत में प्रवाहित हो रही है, जिसका  $\mu_r = 1$  ता  $\epsilon_r = 4$  है। तरंग का समय औसत प्वाइंटिंग वेक्टर  $5 \text{ W/m}^3$  है। केज़ वेग,  $V_p$  कितनी होगी? (जब कि प्रकाश वेग  $3 \times 10^8 \text{ m/s}$  है)

- (a)  $3 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (b)  $2.5 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (c)  $0.5 \times 10^8 \text{ m/s}$   
 (d)  $1.5 \times 10^8 \text{ m/s}$

111. A long, straight wire carries a current  $I = 100 \text{ A}$ . At what distance the magnetic field is  $1 \text{ A/m}$ ?

- (a)  $1.59 \text{ m}$
- (b)  $0.159 \text{ m}$
- (c)  $0.0159 \text{ m}$
- (d)  $15.9 \text{ m}$

$$\frac{H}{I} = \frac{1}{2\pi r} = \frac{100}{2\pi r}$$

112. For a transmission line if  $\frac{L}{C} = \frac{R}{G}$  then which of the following is incorrect?

- (a)  $Z_0^2 = \frac{R}{G}$
- (b) The line is called a distortionless line
- (c) If a series of pulses are transmitted they arrive undistorted
- (d) The line is lossless

113. Check whether the potential function  $V = A \log P + B$  in cylindrical co-ordinate is a solution of Laplace's equation. A and B are constants.

- (a) Satisfies —
- (b) Not satisfies
- (c) Can not be concluded
- (d) None of the above

114. Find the volume charge density that is associated with the field  $D = a_r c / \text{m}^2$ .

- (a)  $1 \text{ c/m}^3$
- (b)  $0 \text{ c/m}^3$
- (c)  $2/r \text{ c/m}^3$
- (d)  $r \text{ c/m}^3$

$$\nabla \cdot D = \rho$$

$$(\sim)^2$$

111. एक लम्बे तथा सीधे तार में विद्युत धारा का मान  $I = 100 \text{ A}$  है। तार से किस दूरी पर चुम्बकीय क्षेत्र का मान  $1 \text{ A/m}$  होगा?

- (a)  $1.59 \text{ m}$
- (b)  $0.159 \text{ m}$
- (c)  $0.0159 \text{ m}$
- (d)  $15.9 \text{ m}$

112. संचारण लाइन में यदि  $\frac{L}{C} = \frac{R}{G}$  हो, तो निम्न में से कौन-सा गलत है?

- (a)  $Z_0^2 = \frac{R}{G}$
- (b) लाइन विरूपणहीन कही जावेगी
- (c) पल्स लगातार संचारित होती है, तो बिना विरूपित हुये पहुँचेगी
- (d) लाइन में कोई हानि नहीं होगी

113. बेलनाकार निर्देशांक में विभव फलन  $V = A \log P + B$  की जाँच करें कि यह लाप्लास समीकरण का फल है कि नहीं। A और B नियतांक हैं।

- (a) संतुष्ट करता है
- (b) संतुष्ट नहीं करता है
- (c) कुछ भी नहीं कहा जा सकता है
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

114. क्षेत्र  $D = a_r c / \text{m}^2$  के साथ आयतन आवेश घनत्व कितना होगा?

- (a)  $1 \text{ c/m}^3$
- (b)  $0 \text{ c/m}^3$
- (c)  $2/r \text{ c/m}^3$
- (d)  $r \text{ c/m}^3$

115. In a fluxmeter, the controlling torque is

- (a) Produced by weight attached to the moving coil
- (b) Produced by spring
- (c) Not provided at all.
- (d) Provided by crossed coil mechanism

116. Thermistors can be used as

- (a) Measurement of thermal conductivity
- (b) Vacuum measurements
- (c) Measurement of composition of gases
- (d) All of the above

117. The value of capacitor C connected across swamp resistance (R) of voltmeter (MI) be

- (a)  $C = \frac{L}{R^2}$
- (b)  $C = LR^2$
- (c)  $C = \frac{L^2}{R}$
- (d) None of the above

118. Which of the following statistical method can be used for a single sample data?

- (a) Frequency distribution
- (b) Uncertainty distribution
- (c) Standard deviation
- (d) None of the above

115. एक फ्लक्समीटर में कंट्रोलिंग आघूर्ण है

- (a) चलित कुण्डली से जुड़े हुये भार द्वारा उत्पन्न किया गया
- (b) स्प्रिंग द्वारा उत्पन्न किया गया
- (c) प्रदान नहीं किया जाता है
- (d) क्रास-कुण्डली पद्धति द्वारा उत्पन्न होता है

116. थर्मिस्टर उपयोग किया जा सकता है

- (a) ऊष्मा चालकता मापन हेतु
- (b) निर्वात मापन हेतु
- (c) गैसों के संघटन मापन हेतु
- (d) उपरोक्त सभी

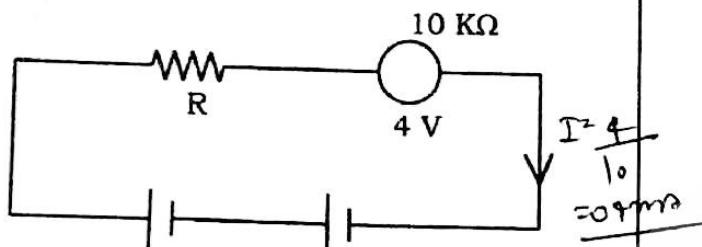
117. चलित आयरन वोल्टमीटर में स्वैम्प प्रतिरोध (R) के सिरों पर संधारित का मान होता है

- (a)  $C = \frac{L}{R^2}$
- (b)  $C = LR^2$
- (c)  $C = \frac{L^2}{R}$
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

118. निम्नलिखित में से कौन-सी सांख्यिकीय विधि एकल सैम्प्ल डाटा हेतु उपयोग किया जा सकता है ?

- (a) आवृत्ति वितरण
- (b) अनिश्चितता वितरण
- (c) मानक विचलन
- (d) उपरोक्त में से कोई नहीं

119. In the shown figure, what is the value of unknown resistor  $R$ ? The voltmeter reads 4 V



- (a) 110 kΩ      (b) 290 kΩ  
(c) 134 kΩ      (d) 245 kΩ

120. Which of the following instrument is free from hysteresis and eddy current loss?

- (a) Moving iron instruments  
(b) PMMC instruments  
(c) Electrostatic instruments ✓  
(d) Dynamometer type instruments

121. Match List - I with List - II and select the correct answer using the codes given below :

**List - I**

A. Megger

B. Spectrum Analyser

C. Scherring Bridge

D. Digital Counter Codes

**List - II**

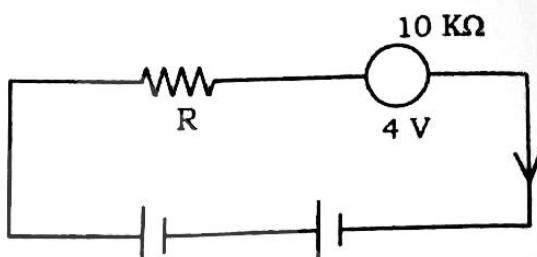
1. Measurement of loss angle in a dielectric  
2. Measurement of frequency  
3. Measurement of insulation resistance  
4. Measurement of harmonics

**Codes :**

**A    B    C    D**

- (a) 1    2    3    4  
(b) 1    2    4    3  
(c) 4    3    2    1  
(d) 3    4    1    2

119. नीचे दिये गये परिपथ में अज्ञात प्रतिरोध का मान क्या होगा ? यदि वोल्टमीटर का मापन 4 V है



- (a) 110 kΩ      (b) 290 kΩ  
(c) 134 kΩ      (d) 245 kΩ

120. निम्नलिखित में से कौन-सा यन्त्र हिस्टरेसिस व भंवर धारा हानियों से पूर्णतया मुक्त होता है ?

- (a) घूर्णित लौह यन्त्र  
(b) स्थायी घूर्णित चुम्बकीय कुण्डलन यंत्र  
(c) इलेक्ट्रोस्टेटिक यंत्र  
(d) डायनामोमीटर टाइप यंत्र

121. सूची - I को सूची - II से सुमेलित कीजिए तथा सूचियों के नीचे दिये गये कूटों का प्रयोग करके सही उत्तर का चयन कीजिए :

**सूची - I**

A. मेगर

B. स्पेक्ट्रम विश्लेषक

C. शियरिंग ब्रिज

D. डिजिटल काउन्टर कोड

**सूची - II**

1. एक पारवैद्युत में हानि कोण का मापन

2. आवृत्ति का मापन

3. इंसुलेशन प्रतिरोध का मापन

4. हार्मोनिक्स का मापन

**कूट :**

**A    B    C    D**

- (a) 1    2    3    4  
(b) 1    2    4    3  
(c) 4    3    2    1  
(d) 3    4    1    2

Load flow study is carried out for

- (a) Fault calculations
- (b) Stability studies
- (c) System planning
- (d) Load frequency control

123. The zero sequence current of a generator for line to ground faults is  $j 3.0$  p.u. Then the current through the neutral during the fault is

- (a)  $j 3.0$  p.u.
- (b)  $j 1.0$  p.u.
- (c)  $j 9.0$  p.u.
- (d)  $j 0.3$  p.u.

$$IL = 3$$

124. Calculate the sag for a span of 200 m if the ultimate tensile strength of conductor is 6000 Kgf. Allow a factor of safety of 2.

- (a) 1.0 m
- (b) 1.5 m
- (c) 2.0 m
- (d) 2.5 m

$$\text{Sag} = \frac{(2W)^2}{9L}$$

125. A generating station has maximum demand of 30 MW, load factor 60% and plant capacity factor of 50%. The reserve capacity of the plant is

- (a) 5 MW
- (b) 4 MW
- (c) 6 MW
- (d) 10 MW

122. भार प्रवाह अध्ययन किया जाता है

- (a) फास्ट गणन हेतु
- (b) स्थिरता अध्ययन हेतु
- (c) प्रणाली योजना हेतु
- (d) लोड-आवृत्ति निर्वाचन हेतु

123. साइन से ग्राउंड फाल्ट की दशा में जनरेटर से शून्य अनुक्रम धारा  $j 3.0$  p.u. है, तो फाल्ट की दशा में न्यूट्रल में धारा होगी

- (a)  $j 3.0$  p.u.
- (b)  $j 1.0$  p.u.
- (c)  $j 9.0$  p.u.
- (d)  $j 0.3$  p.u.

124. यदि एक सुचालक की अधिकतम टेसाइल स्ट्रेच 6000 Kgf है, तो 200 मी. की लम्बाई में कितना सैग होगा ? सुरक्षा गुणांक 2 लिया गया है।

- (a) 1.0 m
- (b) 1.5 m
- (c) 2.0 m
- (d) 2.5 m

125. किसी जनरेटिंग स्टेशन का अधिकतम माँग 30 MW, भार गुणांक 60% तथा प्लांट क्षमता गुणांक 50% है। प्लांट की रिजर्व क्षमता है

- (a) 5 MW
- (b) 4 MW
- (c) 6 MW
- (d) 10 MW