

Ispitna pitanja iz robotike

1. Slikom predstaviti kretanja i otporne sile pri urezivanju žljeba na strugu.
2. Slikom predstaviti kretanja i otporne sile pri podužnom struganju.
3. Slikom predstaviti kretanja i otporne sile pri čeonom struganju.
4. Slikom predstaviti kretanja i otporne sile pri obradi bušenjem.
5. Materijali za izradu reznih alata.
6. Podjela strugotina po obliku.
7. Faktori koji utiču na oblik strugotine uz objašnjenje.
8. Slikom predstaviti kretanja i otporne sile pri glodanju.
9. Nacrtati vremenski diagram promjene momenta na osovini glodala pri istosmjernom/suprotnosmjernom glodanju.
10. Oblici alata za glodanje.
11. Navesti podjelu reznih alata prema broju sječiva sa po jednim primjerom.
12. Nabrojati dobre i loše strane obrade metala plastičnom deformacijom.
13. Slikom predstaviti i objasniti metod obrade istiskivanjem/sabijanjem.
14. Objasniti obradu metala savijanjem.
15. Nabrojati šta sve spada u nekonencionalne metode obrade metala.
16. Objasniti postupak obrade metala izvlačenjem i navesti bar 2 primjera.
17. Postupak elektroerozivne obrade.
18. Definisati unutrašnje i spoljašnje koordinate i njihov zanačaj.
19. Uloga unutrašnjih i spoljašnjih koordinata, zančaj njihovog međusobnog preračunavanja.
20. Podjela hvataljki prema izgledu mehanizma za hvatanje.
21. Princip rad induktivnog/kapacitivnog detektora blizine.
22. Impulsni i kontinualni režim rada laserskog daljinomjera.
23. Izvesti statičku karakteristiku jednosmjernog motora i objasniti ograničenja za motor sa četkicama.
24. Obrazložiti izbor motora za pomoćna kretanja industrijske obrade.
25. Objasniti opštu šemu upravljanja robotom.
26. Nabrojati osobine koje treba da ima robot da bi obavljao poslove elektrolučnog zavarivanja/farbanja prskanjem.
27. Odnos stepena slobode i broja zglobova i njegov značaj.