

Označite pravilno trditev.

Robotske trajektorije lahko generiramo na več načinov. Eden od teh načinov je ročno vodenje robota, ki ga uporabljamo za: (obkrožite pravilen odgovor)

- A zelo težke obdelovance
- B ko želimo povečati natančnost
- C za majhne oziroma lahke robote ter naloge manjše natančnosti

Povežite soodvisne pojme.

Vzroki za uvajanje industrijskega robota so lahko tehnični, sociološki ali ekonomski. Povežite glavne kategorije vzrokov z razlogi za uvajanje:

- | | |
|---------------------|---|
| A Sociološki vzroki | ____natančnost,zanesljivost,hitrost |
| B Ekonomski vzroki | ____večji zaslužek,racionalizacija,konkurenca |
| C Tehnični vzroki | ____ neprimerno delovno okolje ,monotono delo |

Rešite nalogo.

Napišite program za krmiljenje industrijskega robota, ki pobira kocke z robom 10 mm, ki so naložene v poziciji (0, 0, 0) in jih prelaga na pozicijo (100, 100, 0). Na poziciji (50, 50, 0) je 200 mm visok valj premera 30 mm, ki predstavlja oviro in se je mora roka izogniti.

- A Skica situacije.
- B Začetne definicije programa.
- C Program.

Označite pravilno trditev.

Robotske trajektorije lahko generiramo na več načinov. Eden od teh načinov je ročno vodenje robota, ki ga uporabljamo za: (obkrožite pravilen odgovor)

- A Zelo težke obdelovance
- B Ko želimo povečati natančnost
- C Za majhne oziroma lahke robote ter naloge manjše natančnosti