Iniciado em terça, 2 abr 2024, 09:26

Estado Finalizada

Concluída em terça, 2 abr 2024, 18:29

Tempo 9 horas 3 minutos

empregado

Avaliar 9,00 de um máximo de 10,00(90%)

Questão **1**

Correto

1,00

Atingiu 1,00 de

As juntas de um robô podem ser de dois tipos: de revolução que apresenta juntas rotativas, com movimentos angulares e prismáticas que apresenta um movimento linear entre os elos.

Escolha uma opção:

Verdadeiro

Falso

02/04/2024, 18:45 1 of 7

Questão 2

Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 Sobre as especificações de um robô industrial, relacione os conceitos corretamente.

É normalmente especificada pela repetibilidade do robô, e expressa a diferença máxima com o qual o robô consegue repetir uma posição do seu punho.

É a região do espaço que o punho do robô consegue alcançar, definida pelos limites de movimentos de seus elementos.

É a máxima carga que o robô consegue manipular. Deve-se considerar o peso do atuador (garra) mais o peso da peça. Leva-se em consideração não apenas a força disponível, mas também a rigidez do robô e as acelerações que ocorrem durante os movimentos.

Precisão

Espaço de trabalho

Capacidade de carga

Questão 3 Correto Atingiu 1,00 de 1,00

Dentre as vantagens para a utilização de robôs na produção industrial e em outras aplicações. Qual é a vantagem que é vista como um investimento inicial relativamente elevado.

- a. Melhora no gerenciamento da produção
- O c. Capacidade de operar em ambientes hostis e com materiais perigosos
- O d. Melhoria da produtividade

b. Custo

o e. Melhora da qualidade do produto

Questão 4

Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 Associe as vantagens e desvantagens da programação off-line:

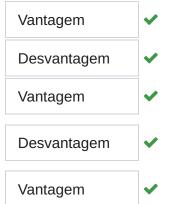
Fácil verificação do programa através de ferramentas de simulação e visualização.

Investimento em ferramentas (software) de programação off-line.

Pode ser bem documentado.

Necessita de um modelo completo da célula de manufatura.

Não necessita parada da máquina durante a elaboração do programa.



3 of 7

Questão **5**

Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 Sendo o controlador do robô um sistema eletrônico que faz todo o processamento de dados, gera os comandos e alimenta os elementos do robô industrial, e é composto por um gabinete metálico dentro do qual estão alguns componentes fundamentais, relacione corretamente estes componentes com seus conceitos estudados.

Esta unidade roda o programa de comando que controla os eixos, processa os programas do usuário e controla as interfaces de comunicação do robô.

São as interfaces que possibilitam a interação entre o operador e o robô, permitindo acompanhar o trabalho, realizar a programação e o diagnóstico de problemas.

Os robôs normalmente são movimentados utilizando-se servomotores elétricos. Esses elementos necessitam de altas correntes de acionamento, as quais são controladas por circuitos eletrônicos de potência que chamamos "drivers dos eixos".

Unidade lógica de comando

✓

Interface de programação

✓

Sistema de potência

Questão 6

Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 Quanto a classificação da anatomia do robô, ou seja, os tipos de juntas utilizados em seus três primeiros elos, qual é uma configuração especial dedicada às atividades de montagem, normalmente com apenas 4 graus de liberdade. Sendo que sua configuração torna o robô bastante simples e, portanto, barato, permitindo ainda grande precisão de posicionamento.

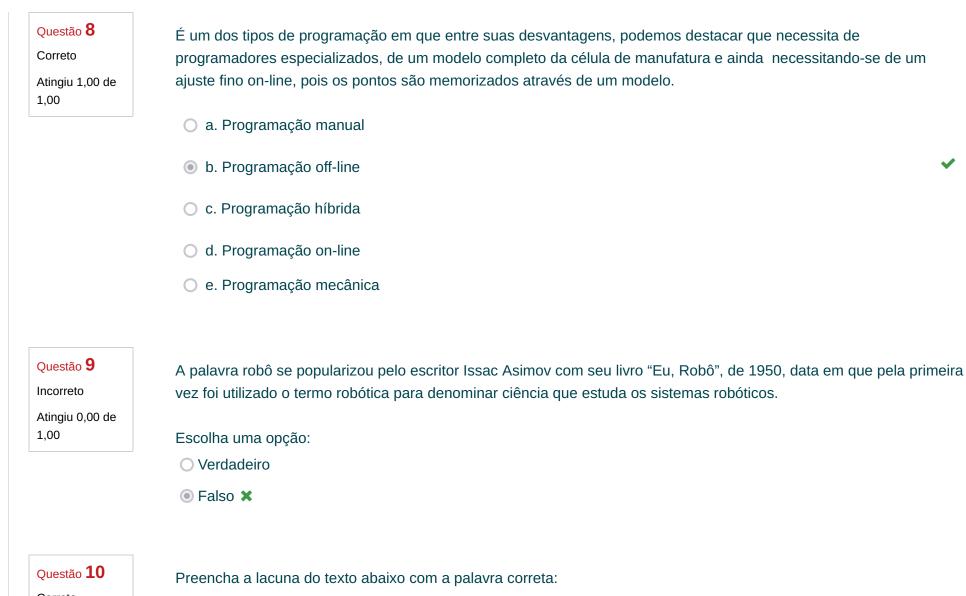
- a. Articulados
- b. Cartesianos
- O c. Paralelos
- d. SCARA

Questão 7

Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 É um dos tipos de programação onde há otimização do processo de programação, onde se aproveitam as vantagens de cada método, ou seja, a lógica é programada e testada off-line com o cuidado de permitir que os pontos possam ser adquiridos e/ ou ajustados on-line.

- o a. Programação off-line
- O b. Programação manual
- O c. Programação mecânica
- d. Programação híbrida
- O e. Programação on-line



Correto

Atingiu 1,00 de 1,00 O controlador do robô é um sistema eletrônico que faz todo o processamento de dados, gera os comandos e alimenta os elementos do robô industrial.

Seguir para	3.1 Controle numérico computadorizado – CNC ▶
	Seguir para