

Question 11

Answer saved

Marked out of 1.00

1. Având în vedere aplicațiile prezentate în fig. 1 (injectie mase plastice în matrita) și fig. 2 (sudare cu arc electric) care integrează 2, respectiv 7 IR, în conformitate cu specificul aplicației robotice și al funcționării IR, selectați afirmațiile corecte dintre următoarele opțiuni:

- a. RI din fig.1 sunt "RI colaborativi"
- b. RI din fig.1 sunt "RI cooperanti"
- c. RI din fig.2 sunt "RI colaborativi"
- d. RI din fig.2 sunt "RI cooperanti"

2. Cu referire la toate figurile de mai jos, din afirmațiile facute la punctele e ... 7, selectati doar afirmatiile corecte / adevarate.

- e. Aplicația de la fig.1 are nevoie de un controler de proces tehnologic.
- f. Aplicatia din fig.1 nu necesită un controler de proces tehnologic.
- g. Aplicatia din fig.2 are nevoie de un controler de proces tehnologic.
- h. Aplicatia din fig.2 nu necesită un controler de proces tehnologic.
- i. RI din a fig.3 este un "RI colaborativ"
- j. RI din fig.3 este un "RI programabil"
- i. IR din fig.4 este un "RI colaborativ"
- j. RI din fig.4 este un "RI programabil"
- k. Aplicația din fig. 3 are nevoie de un controler de proces tehnologic.
- m. Aplicatia din fig. 3 nu necesită un controler de proces tehnologic.
- n. Aplicația din fig. 4 are nevoie de un controler de proces tehnologic.
- o. Aplicatia din fig. 4 nu necesită un controler de proces tehnologic.
- p. RI din fig.5 sunt "RI cooperativi"
- r. RI din fig.5 sunt "RI colaborativi"
- s. Aplicatia din fig. 5 are nevoie de un controler de proces tehnologic.
- t. Aplicatia din fig. 5 nu necesită un controler de proces tehnologic.

Fig.1



RI cooperanti
nu necesita
controller

Fig.2



RI cooperanti
necesita controller

Fig.3



RI colaborativ
nu necesita

Fig.4



RI programabil
nu necesita controller

Fig.5



RI cooperanti
necesita controller

Select one or more:

- ☐ RI din fig 1 sunt "RI colaborativi"
- ☒ RI din fig 1 sunt "RI cooperanti"

- ☐ RI din fig 2 sunt "RI colaborativi"
- ☒ RI din fig 2 sunt "RI cooperanti"
- ☒ Aplicatia din fig.1 necesita un controler de proces tehnologic.
- ☐ Aplicatia din fig.1 nu necesita un controler de proces tehnologic
- ☒ Aplicatia din fig 2 necesita un controler de proces tehnologic
- ☐ Aplicatia din fig 2 nu necesita un controler de proces tehnologic
- ☒ RI din fig.3 este un "RI colaborativ"
- ☐ RI din fig.3 este un "RI programabil"
- ☐ RI din fig.4 este un "RI programabil"
- ☒ RI din fig.4 este un "RI colaborativ"
- ☐ Aplicatia din fig. 3 necesita un controler de proces tehnologic
- ☐ Aplicatia din fig. 4 necesita un controler de proces tehnologic
- ☒ Aplicatia din fig. 3 nu necesita un controler de proces tehnologic
- ☒ Aplicatia din fig. 4 nu necesita un controler de proces tehnologic
- ☐ RI din fig.5 sunt "RI cooperativi"
- ☒ RI din fig.5 sunt "RI colaborativi"
- ☒ Aplicatia din fig. 5 necesita un controler de proces tehnologic
- ☐ Aplicatia din fig. 5 nu necesita un controler de proces tehnologic

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶](#)

[Dashboard](#) / [My courses](#) / [06-FIIR-L-A4-S1-IRSP-LI](#) / [Sesiune \(21 January - 27 January\)](#) / [PROBA 1 EXAMEN IRISP](#)

Time left 0:03:31

Question **10**

Answer saved

Marked out of 0.50

- a. În ce sistem de coordonate este generat spațiul de lucru al RI de tip SCARA?**
- b. În ce sistem de coordonate este generat spațiul de lucru al RI de tip brat articulată?**
- c. În ca un sistem de coordonate este generat spațiul de lucru de tip RI de tip portal dublu?**
- d. În ce sistem de coordonate este generat spațiul de lucru al RI cu cinematica hibrida?**

Select one or more:

- ☒ a: cilindrice
- ☐ a: carteziene
- ☒ b: cilindrice
- ☐ b: carteziene
- ☒ c: articulată - cilindrice
- ☐ d: articulată - cilindrice
- ☐ c: cilindrice
- ☐ b: articulată - sferice
- ☐ d: carteziene
- ☐ c: articulată - sferice
- ☐ c: carteziene
- ☐ a: polar - sferice
- ☐ a: articulată - cilindrice
- ☐ b: polar - sferice
- ☐ d: cilindrice
- ☒ d: articulată - sferice
- ☐ b: articulată - cilindrice
- ☐ d: polar - sferice
- ☐ c: polar - sferice
- ☐ a: articulată - sferice

a - articulată cilindrice
b - articulată sferice
c - carteziene
d - articulată cilindrice

◀ [ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

Question **9**

Answer saved

Marked out of 1.00

1. Cu referire la exploatarea specifica a RI prezentat in figurile de mai jos numerotate A, B, C, D, E precizati daca:

- a. actiunea exercitata de operator asupra locatiei prezentate in figura ARE drept urmare obtinerea unei deplasari a efectorului RI in care se afla fixat arborele cu came**
- b. actiunea exercitata de operator asupra locatiei prezentate in figura NU ARE drept urmare obtinerea unei deplasari a efectorului RI in care se afla fixat arborele cu came**
- c. robotul din figurile A, B, C, D, E:**
 - c1 este un "RI programabil individual"**
 - c2 este un "RI programabil, cooperativ"**
 - c3 este un "RI colaborativ"**
 - c4 este un "RI programabil individual prin intermediul unui sistem senzorial care detecteaza F / M aplicate RI"**
 - c5 este un "RI programabil echipat cu un dispozitiv de conducere directa a efectorului"**



C



D



E

☐ A: 1a☒ A: 1b☐ B: 1a☒ B: 1b☒ C: 1a☐ C: 1b☒ D: 1a☐ D: 1b

- ☒ D: 1a
- ☐ D: 1b
- ☐ C: c1
- ☒ C: c2
- ☐ C: c3
- ☐ C: c4
- ☐ C: c5

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶

Question 8

Answer saved

Marked out of 1.00

Referitor la conceptul sistemic unitar de RI integrat in mediul tehnologic, ilustrat in figura de mai jos, precizati:

1. care dintre urmatoarele elemente fac parte din categoriile:

a: echiparea tehnologica a RI

b: echipamente de proces tehnologic



Select one or more:

- ☐ 1a: torta de sudare
- ☒ 1b: torta de sudare
- ☒ 1a: sistem de protectie anticoliziune
- ☐ 1b: sistem de protectie anticoliziune
- ☐ 1a: dresingul dintre torta si sistemul de avansare a electrodului
- ☒ 1b: dresingul dintre torta si sistemul de avansare a electrodului
- ☐ 1a: sistemul de avansare automata a electrodului
- ☒ 1b: sistemul de avansare automata a electrodului
- ☒ 1a: dresingul complementar din spatele RI
- ☐ 1b: dresingul complementar din spatele RI
- ☒ 1a: sistemul de stocare a electrodului consumabil de tip tambur rotativ (atasat RI)
- ☐ 1b: sistemul de stocare a electrodului consumabil de tip tambur rotativ (atasat RI)
- ☒ 1a: sursa de sudare
- ☐ 1b: sursa de sudare
- ☐ 1a: sistemul de management al tortei
- ☒ 1b: sistemul de management al tortei
- ☐ 1a: sistemul de furnizare a gazului de asistenta
- ☒ 1b: sistemul de furnizare a gazului de asistenta
- ☐ 1a: sistemul de racire fortata a tortei
- ☒ 1b: sistemul de racire fortata a tortei
- ☒ 1a: controllerul RI

doar cele cu roz
sunt corecte

- ☐ 1b: controllerul RI
- ☒ 1a: terminalul de programare prin instruire a RI
- ☐ 1b: terminalul de programare prin instruire a RI
- ☐ 1a: controllerul de proces tehnologic
- ☒ 1b: controllerul de proces tehnologic

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶

Question 7

Answer saved

Marked out of 1.00

1. Cu referire la exploatarea specifica a RI prezentati in figurile de mai jos numerotate A, B, C, D, E precizati daca robotii din figurile A, B, C, D, E sunt:

a "RI programabili individual"

b "RI programabili cooperativi"

c "RI colaborativi"

d "RI programabili prin intermediul unui sistem senzorial care detecteaza F / M aplicate efectorului RI"

e "RI programabili prin intermediul unui dispozitiv de conducere directa a efectorului"



A: c si d

B:b

C:c si d

D:c si e

E:b

D



E

☐ A: a☒ A: b☐ A: c☐ A: d☐ A: e☒ B: a☐ B: b☐ B: c☐ B: d☐ B: e☐ C: a☐ C: b☒ C: c☐ C: d☐ C: e☐ D: a☐ D: b☐ D: c☐ D: d☒ D: e☐ E: a

☐ E: b

☐ E: c

☒ E: d

☐ E: e

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 6

Answer saved

Marked out of 1.00

Cu referire la conceptul sistemic unitar de RI integrat in mediul tehnologic, precizati:

1. in care dintre aplicatiile robotizate de mai jos se utilizeaza efectori de tip "sistem de prehensiune"
 2. care dintre aplicatiile robotizate de mai jos NECESITA un controller de proces tehnologic
 3. pentru care din aplicatiile robotizate de mai jos NU se poate realiza "programarea prin instruire a RI"
 4. in care dintre aplicatiile robotizate de mai jos se preteaza cel mai bine "programarea RI prin conducerea directa a efectorului" din motive de valorificare a dexteritatii profesionale a operatorilor umani
 5. pentru care dintre aplicatiile de mai jos programarea RI se face utilizand mediile de lucru "software pentru programare-simulare off-line" datorita complexitatii traiectoriilor / miscarilor de realizat de efectorul RI
- a. sudare cu arc electric
 - b. paletizare
 - c. vopsire
 - d. incarcare-descarcare masini unelte pentru prelucrat prin aschiere
 - e. sudare in puncte
 - f. prelucrarea 3D a unor repere complexe cu scule cu antrenare proprie
 - g. insurubare componente de asamblare filetate
 - h. descarcare masini de injectie mase plastice in matrita
 - i. deformare plastica table prin indoire la rece

1: b, d (h?)

2: a, c, e,

3: a, c, e, f, g, i

4: a, e, f, g

5: a, c, e, f

☒ 1: a☐ 1: b☐ 1: c☐ 1: d☐ 1: e☐ 1: f☐ 1: g☐ 1: h☐ 1: i☐ 2: a☒ 2: b☐ 2: c☒ 2: d☐ 2: e☐ 2: f☐ 2: g☒ 2: h☒ 2: i☐ 3: a

- ☐ 3: b
- ☐ 3: c
- ☐ 3: d
- ☒ 3: e
- ☐ 3: f
- ☐ 3: g
- ☐ 3: h
- ☐ 3: i
- ☐ 4: a
- ☐ 4: b
- ☐ 4: c
- ☐ 4: d
- ☐ 4: e
- ☒ 4: f
- ☐ 4: g
- ☐ 4: h
- ☐ 4: i
- ☐ 5: a
- ☐ 5: b
- ☒ 5: c
- ☐ 5: d
- ☐ 5: e
- ☐ 5: f
- ☐ 5: g
- ☐ 5: h
- ☐ 5: i

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 5

Answer saved

Marked out of 1.00

Cu referire la conceptul sistemic unitar de "RI intergrat in mediul tehnologic" si avand in vedere numerele de ordine cu care sunt marcate unele dintre elementele componente ale unei celule de sudare robotizata cu arc electric din figurile de mai jos (in ambele figuri pentru acelasi component numerotarea fiind identica) , precizati:

a. Care dintre elementele componente numerotate ale celulei fac parte din "echiparea tehnologica a RI"

a1: 1

a2: 2

a3: 3

a4: 4

2-3-4-5-6

a5: 5

a6: 6

a7: 7

a8: 8

a9: 9

a10: 10

b. Care dintre elementele componente numerotate ale celulei fac parte din "echipamente de proces tehnologic"

b1: 1

b2: 2

b3: 3

1-7-8-9-10

b4: 4

b5: 5

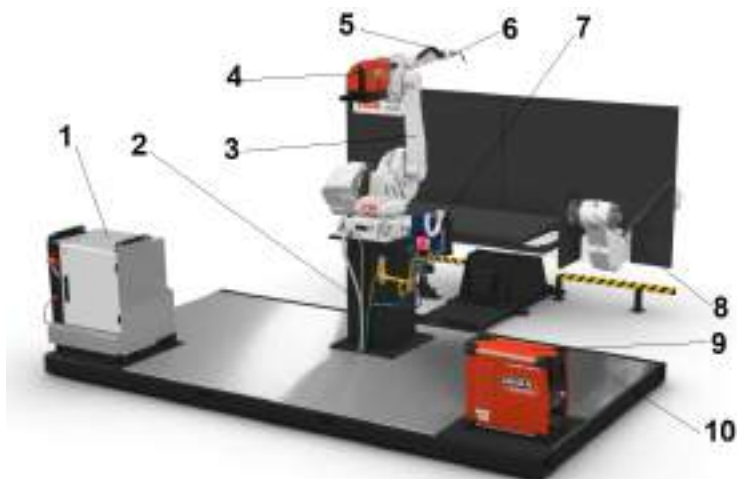
b6: 6

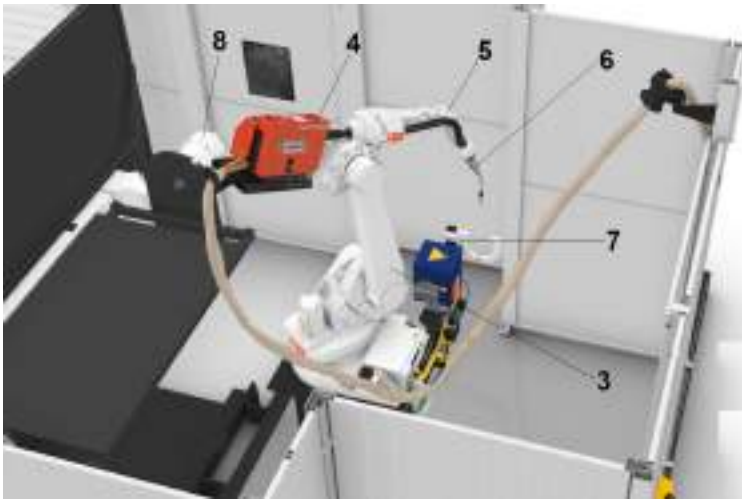
b7: 7

b8: 8

b9: 9

b10: 10





- ☐ a1: 1
- ☒ a2: 2
- ☒ a3: 3
- ☒ a4: 4
- ☒ a5: 5
- ☒ a6: 6
- ☒ a7: 7
- ☐ a8: 8
- ☐ a9: 9
- ☐ a10: 10
- ☒ b1: 1
- ☐ b2: 2
- ☐ b3: 3
- ☐ b4: 4
- ☐ b5: 5
- ☐ b6: 6
- ☐ b7: 7
- ☒ b8: 8
- ☒ b9: 9
- ☒ b10: 10

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

PROBA 2 EXAMEN IRISP ►

Question 4

Answer saved

Marked out of 1.00

1. Cu referire la exploatarea specifica a RI prezentat in figurile de mai jos numerotate A, B, C, D, E precizati daca:

- a. actiunea exercitata de operator asupra locatiei prezentate in figura ARE drept urmare obtinerea unei deplasari a efectorului RI
- b. actiunea exercitata de operator asupra locatiei prezentate in figura NU ARE drept urmare obtinerea unei deplasari a efectorului RI
- c. robotul din figurile A, B, C, D, E:
 - c1 este un "RI programabil individual"
 - c2 este un "RI programabil, cooperativ"
 - c3 este un "RI colaborativ"
 - c4 este un "RI programabil individual prin intermediul unui sistem senzorial care detecteaza F / M aplicate RI"
 - c5 este un "RI programabil echipat cu un dispozitiv de conducere directa a efectorului"



A



B



C



D



E



- ☐ A: 1a
- ☒ A: 1b
- ☒ B: 1a
- ☐ B: 1b
- ☐ C: 1a
- ☒ C: 1b
- ☐ D: 1a
- ☒ D: 1b
- ☒ D: 1a
- ☐ D: 1b
- ☐ C: c1
- ☒ C: c2
- ☐ C: c3
- ☐ C: c4
- ☐ C: c5

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

Question 3

Answer saved

Marked out of 0.75

Dintre RI cu arhitectura de tip braț articulat prezentați mai jos specificați:

- a. câți RI au structura cinematică de ansamblu de tip "lant cinematic deschis"
- b. câți RI au structura cinematică de ansamblu de tip "lant cinematic închis"
- c. câți RI au structura cinematică de ansamblu de tip "lant cinematic deschis cu construcție asimetrică"
- d. câți RI au structura cinematică de ansamblu de tip "lant cinematic deschis cu construcție bilateral simetrică"
- e. câți RI au 4 axe controlate numeric
- f. câți RI au 6 axe controlate numeric
- g. câți RI au 7 axe controlate numeric

a: 10
b: 5
c: 5
d: 5
e: 2
f: 8
g: 4





Select one or more:

- ☐ a: 1
- ☐ a: 2
- ☐ a: 3
- ☒ a: 4
- ☐ a: 5
- ☐ a: 6
- ☐ a: 7
- ☐ a: 8
- ☐ a: 9
- ☐ a: 10
- ☐ a: 11
- ☐ a: 12
- ☐ b: 1
- ☐ b: 2
- ☐ b: 3
- ☒ b: 4
- ☐ b: 5
- ☐ b: 6
- ☐ b: 7
- ☐ b: 8

☐ c: 1☐ c: 2☒ c: 3☐ c: 4☐ c: 5☐ c: 6☐ c: 7☐ c: 8☐ d: 1☐ d: 2☒ d: 3☐ d: 4☐ d: 5☐ d: 6☐ d: 7☐ d: 8☐ d: 9☐ d: 10☐ e: 1☐ e: 2☐ e: 3☐ e: 4☐ e: 5☒ e: 6☐ e: 7☐ e: 8☐ f: 1☐ f: 2☐ f: 3☐ f: 4☐ f: 5☒ f: 6☐ f: 7☐ f: 8☐ f: 9☐ f: 10☐ f: 11☐ f: 12☐ g: 1

☐ g: 2

☒ g: 3

☐ g: 4

☐ g: 5

☐ g: 6

☐ g: 7

☐ g: 8

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶

Question 2

Answer saved

Marked out of 0.75

Considerand numarul de ordine in scris in stanga fiecărei imagini, precizati:

- a. pentru care numar RI prezentati in figurile de mai jos sunt de tip portal simplu?
- b. pentru care numar RI prezentati in figurile de mai jos sunt de tip portal dublu cu structura portanta deschisa?
- c. pentru care numar RI prezentati in figurile de mai jos sunt de tip portal dublu cu structura portanta inchisa?
- d. pentru care numar RI prezentati in figurile de mai jos nu se integreaza in tipologia de RI portal simplu / dublu?
- e. pentru care numar sistemele tehnice prezentate nu sunt incadrabile in nici o arhitectura consacrata de RI?



1



2



3



4



5

d: fig 1
b: fig 2
e: fig 3
a: fig 4
c: fig 5

Exista doar un singur raspuns corect la fiecare intrebare.

Raspunsurile corecte se puncteaza cu punctaje pozitive iar cele gresite cu punctaje negative.

Indicarea raspunsului se face prin bifarea casutelor corespunzatoare optiunilor dorite a fi selectate

Select one or more:

- ☐ b: fig. 5
- ☐ a: fig. 2
- ☐ c: fig. 3
- ☐ e: fig. 1
- ☒ b: fig. 2
- ☐ a: fig. 4
- ☐ c: fig. 1
- ☒ e: fig. 4
- ☐ b: fig. 4
- ☒ d: fig. 3
- ☐ e: fig. 2
- ☐ d: fig. 2
- ☐ a: fig. 5
- ☐ a: fig. 3
- ☐ c: fig. 2
- ☐ d: fig. 1
- ☐ d: fig. 4
- ☐ b: fig. 3
- ☐ e: fig. 3
- ☒ a: fig. 1
- ☐ b: fig. 1
- ☒ c: fig. 5
- ☐ d: fig. 5
- ☐ c: fig. 4
- ☐ e: fig. 5

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 1

Answer saved

Marked out of 1.00

Pentru sistemele de asamblare-montaj robotizat prezentate in figurile A (1+2), B, C, D (1+2) de mai jos, precizati:

1. in care dintre sistemele prezentate robotii integrati in aplicatie functioneaza ca:

a "roboti programabili individual"

b "roboti programabili cooperanti"

c "roboti colaborativi"

d "roboti programabili individual echipati cu un sistem senzorial care detecteaza F si M aplicate de operator"

e "roboti programabili individual prin intermediul unui sistem de conducere directa a efectorului RI"

A1



A2



B



A1: b
A2: b,
B: c, d
C: a
D1: a, e
D2: a, e

C



D1



D2


☒ A: 1a

☐ A: 1b

☐ A: 1c

☐ A: 1d

☐ A: 1e

☐ B: 1a

☒ B: 1b

☐ B: 1c

☐ B: 1d

☐ B: 2e

☐ C: 1a

☐ C: 1b

☐ C: 1c

- ☒ C: 1d
- ☐ C: 2e
- ☐ D: 1a
- ☐ D: 1b
- ☐ D: 1c
- ☒ D: 1d
- ☐ D: 2e

◀ ANUNT IMPORTANT

Jump to...

PROBA 2 EXAMEN IRISP ▶

Question 9

Not yet answered

Marked out of 1.00

Cu referire la numarul de ordine din fata fiecărei figuri de mai jos precizati:

a. RI prezentati in figurile de mai jos au:

a1: 3 grade de libertate

a2: 4 grade de libertate

a3: 5 grade de libertate

a4: 6 grade de libertate

b. RI prezentati in figurile de mai jos au

b1: 3 axe comandate numeric

b2: 4 axe comandate numeric

b3: 5 axe comandate numeric

b4: 6 axe comandate numeric

c. care RI este echipat cu un efector de tip "vacuum-style"

d. care efector este echipat cu un efector de tip "clamp style":

e. care RI este echipat cu un efector polifunctional care poate manipula mai multe categorii de obiecte

1: a2, b2, c

2: a3, b3, d

3: a1, b1, d

1



2





- ☐ 1: a1
- ☐ 1: a2
- ☐ 1: a3
- ☐ 1: a4
- ☐ 2: a1
- ☐ 2: a2
- ☐ 2: a3
- ☐ 2: a4
- ☐ 3: a1
- ☐ 3: a2
- ☐ 3: a3
- ☐ 3: a4
- ☐ 1: b1
- ☐ 1: b2
- ☐ 1: b3
- ☐ 1: b4
- ☐ 2: b1
- ☐ 2: b2
- ☐ 2: b3
- ☐ 2: b4
- ☐ 3: b1
- ☐ 3: b2
- ☐ 3: b3

- ☐ 3: b4
- ☐ c: 1
- ☐ c: 2
- ☐ c: 3
- ☐ d: 1
- ☐ d: 2
- ☐ d: 3
- ☐ e: 1
- ☐ e: 2
- ☐ e: 3

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 8

Not yet answered

Marked out of 0.50

Pentru sistemele de prehensiune din figurile de mai jos, tinand cont de numarul alocat in stanga fiecărei imagini, precizati:
c. care dintre sisteme poate exercita actiuni de strangere a unor obiecte pe principiul "tip vacuum style"



1

3, 4, 5, 6, 8



2



3



4

Time left 0:16:03



5



6



7



8



9

Select one or more:

- ☐ c: 6
- ☐ c: 5
- ☐ c: 2
- ☐ c: 9



- ☐ c: 8
- ☐ c: 7
- ☐ c: 3
- ☐ c: 4
- ☐ c: 1

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

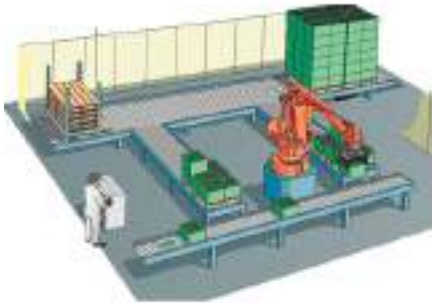
Question 7

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru celulele robotizate de paletizare din imaginile de mai jos, in acord cu numarul de ordine din partea stanga a figurii precizati:

b. cate tipuri de obiecte generice si de paletizat poate manipula, in total, efectorul RI din cadrul fiecarei aplicatii de paletizare.



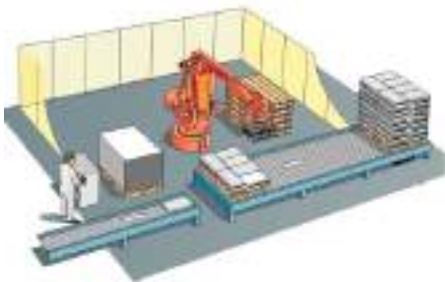
1

1



5

2



3

3



4

4

Select one or more:

- ☐ 1: 1 obiect
- ☐ 1: 2 obiecte
- ☐ 1: 3 obiecte
- ☐ 1: 4 obiecte

- ☐ 1: 5 obiecte
- ☐ 2: 1 obiect
- ☐ 2: 2 obiecte
- ☐ 2: 3 obiecte
- ☐ 2: 4 obiecte
- ☐ 2: 5 obiecte
- ☐ 3: 1 obiect
- ☐ 3: 2 obiecte
- ☐ 3: 3 obiecte
- ☐ 3: 4 obiecte
- ☐ 3: 5 obiecte
- ☐ 4: 1 obiect
- ☐ 4: 2 obiecte
- ☐ 4: 3 obiecte
- ☐ 4: 4 obiecte
- ☐ 4: 5 obiecte

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 6

Not yet answered

Marked out of 1.00

In figura 1 este prezentat un sistem complex de paletizare e robotizata. Pentru celula de paletizare din cadrul acestuia prezentata in figurile 2, 3 si 4 precizati:

a. cate intrari si cate iesiri are celula de paletizare prezentata in figura 2

a1. 2 intrari si 2 iesiri

a2. 2 intrari si 3 iesiri

a3. 3 intrari si 2 iesiri

a4. 3 intrari si 3 iesiri

a. a4

b. cate tipuri de obiecte (incluzand atat obiecte generice cat si de paletizat) sunt manipulate in total de catre efectorul RI

b1. 1

b2. 2

b3. 3

b4. 4

b5. 5

b.b4

c. in secventa de functionare prezentata in figura 4 ce operatii se executa:

c1. incarcarea unui palet cu o stiva finalizata pe robocar

c2. descarcarea unui palet cu o stiva finalizata de pe robocar

c3. incarcarea unui palet gol pe robocar

c4. descarcarea unui palet gol de pe robocar

c2
c3



1



2

3



4



- ☐ a: a1
- ☐ a: a2
- ☐ a: a3
- ☐ a: a4
- ☐ b: b1
- ☐ b: b2
- ☐ b: b3
- ☐ b: b4
- ☐ b: b5
- ☐ c: c1
- ☐ c: c2
- ☐ c: c3
- ☐ c: c4

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 5

Not yet answered

Marked out of 0.50

Pentru sistemele de prehensiune din figurile de mai jos, tinand cont de numarul alocat in stanga fiecarei imagini, precizati:
b. care dintre sisteme poate exercita actiuni de strangere a unor obiecte pe principiul "tip fork style"



1

2,3,4,5,7,8



2



3



4



5



6



7



8



9

Select one or more:

☐ b: 5

☐ b: 1

☐ b: 2

☐ b: 9

- ☐ b: 6
- ☐ b: 4
- ☐ b: 7
- ☐ b: 3
- ☐ b: 8

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 4

Not yet answered

Marked out of 1.00

In figura 1 este prezentat un sistem complex de paletizare robotizata. Pentru celula de paletizare din cadrul acestuia prezentata in figurile 2, 3 si 4 precizati:

a. cate intrari si cate iesiri are celula de paletizare prezentata in figura 2

a1. 1 intrare si 1 iesire

a2. 1 intrare si 2 iesiri

a3. 2 intrari si 1 iesire

a4. 2 intrari si 2 iesiri

a5. 2 intrari si 3 iesiri

a6. 3 intrari si 2 iesiri

b. cate tipuri de obiecte (incluzand atat obiecte generice cat si de paletizat) sunt manipulate in total de catre efulor RI

b1. 1

b2. 2

b3. 3

b4. 4

b5. 5

c. in cate zone de servire pot avea acces robocarele care servesc o celula robotizata:

c1. 1 zona

c2. 2 zone

c3. 3 zone

c4. 4 zone

d. in secventa de functionare prezentata in figura 4 ce operatii se executa:

d1. introducerea in celula a unui palet gol

d2. evacuarea din celula a unui palet gol defect

d3. introducerea in celula a unui suport cu separatoare

d4. evacuarea din celula a unui suport pentru separatoare

d5. evacuarea din celula a unui palet cu o stiva finalizata



1

2



3



4



- ☐ a: a1
- ☐ a: a2
- ☐ a: a3
- ☐ a: a4
- ☐ a: a5
- ☐ a: a6
- ☐ b: b1
- ☐ b: b2
- ☐ b: b3
- ☐ b: b4
- ☐ b: b5
- ☐ c: c1

- ☐ c: c2
- ☐ c: c3
- ☐ c: c4
- ☐ d: d1
- ☐ d: d2
- ☐ d: d3
- ☐ d: d4
- ☐ d: d5

[◀ PROBA 1 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

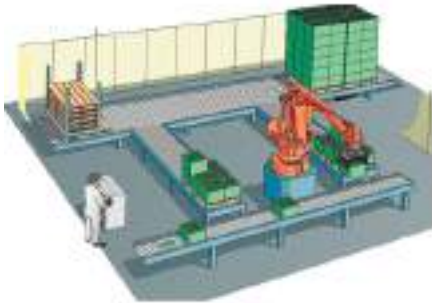
Question 3

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru celulele robotizate de paletizare din imaginile de mai jos, in acord cu numarul de ordine din partea stanga a figurii precizati:

a. cate intrari si cate iesi are fiecare celula



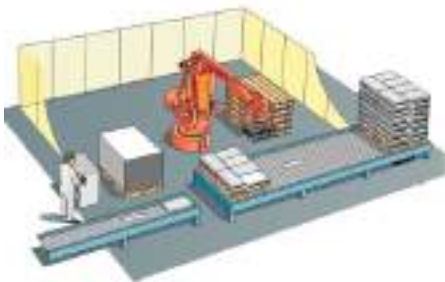
1 intrare 1 iesire

1



3 intrari 1 iesire

2



1 intrare 1 iesire

3



3 intrari 3 iesiri

4

Select one or more:

- ☐ 1: 1 intrare si 1 iesire
- ☒ 1: 1 intrare si 2 iesiri
- ☐ 1: 2 intrari si 1 iesire
- ☐ 1: 2 intrari si 2 iesiri

- ☐ 2: 3 intrari si 1 iesire
- ☐ 2: 1 intrare si 1 iesire
- ☐ 2: 3 intrari si 3 iesiri
- ☐ 2: 1 intrare si 3 iesiri
- ☐ 3: 1 intrare si 1 iesire
- ☐ 3: 3 intrari si 1 iesire
- ☐ 3: 3 intrari si 3 iesiri
- ☐ 3: 1 intrare si 3 iesiri
- ☐ 4: 3 intrari si 3 iesiri
- ☐ 4: 1 intrare si 1 iesire
- ☐ 4: 3 intrari si 1 iesire
- ☐ 4: 1 intrare si 3 iesiri

[◀ PROBA 1 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 2

Not yet answered

Marked out of 0.50

Care este inaltimea unei stive de produse

a. pentru incarcare maxima a paletului

b. pentru o incarcare la jumatate din capacitatea paletului

c. pentru incarcare la un sfert din capacitatea paletului

Care este sarcina maxima pe palet pentru un palet ISO cu dimensiunile:

d. 800 x 1200

e. 1000 x 1200

a -2200 mm

b-1000 mm

c- 600 mm

d-1000 kg

e -1250 kg

Select one or more:

☐ c. 600 mm

☐ b. 1500 mm

☐ b. 1000 mm

☐ a. 1000 mm

☐ a. 800 mm

☐ e. 1500 kg

☐ b. 2000 mm

☐ c. 1000 mm

☐ c. 500 mm

☐ b. 2200 mm

☐ d. 1500 kg

☐ b. 500 mm

☐ b. 600 mm

☐ d. 750 kg

☐ a. 2000 mm

☐ e. 1000 kg

☐ c. 800 mm

☐ a. 2200 mm

☐ c. 1500 mm

☐ d. 1000 kg

☐ d. 1250 kg

☐ b. 800 mm

☐ a. 600 mm

☐ e. 750 kg

☐ e. 1250 kg

☐ a. 500 mm

☐ c. 2000 mm

☐ d. 500 kg

- ☐ e. 500 kg
- ☐ c. 2200 mm

[◀ PROBA 1 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

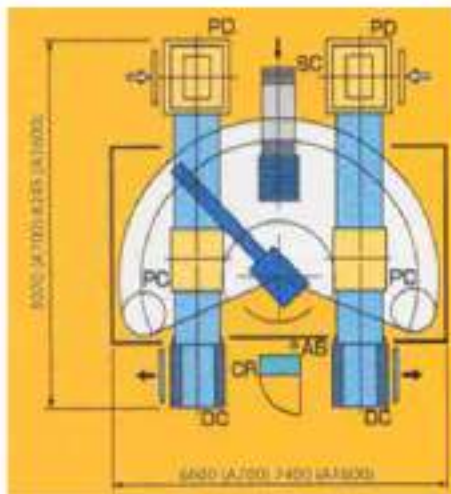
Question 1

Not yet answered

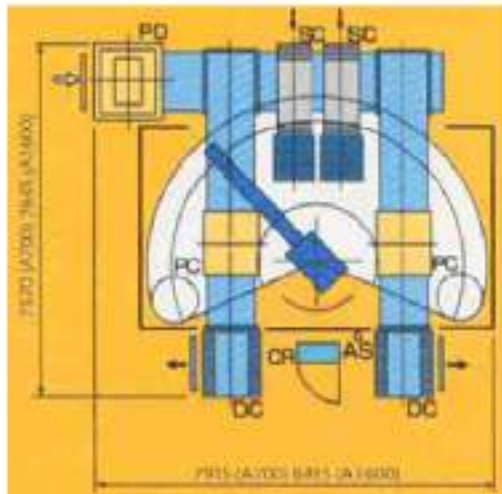
Marked out of 1.00

Cu referire la numarul de ordine de sub fiecare figura de mai jos precizati:

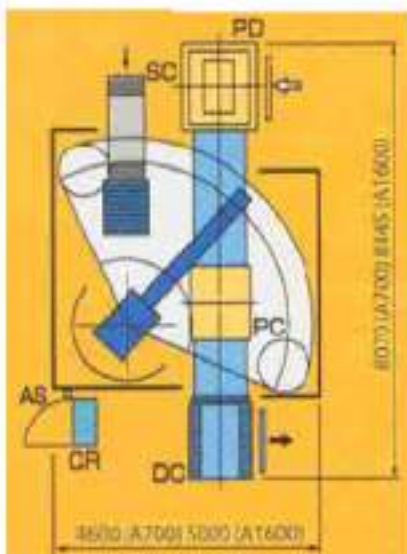
- care dintre celulele robotizate de paletizare pot fi caracterizate in exploatare ca avand 1 intrare si 1 iesire
- care dintre celulele robotizate de paletizare pot fi caracterizate in exploatare ca avand 1 intrare si 2 iesiri
- care dintre celulele robotizate de paletizare pot fi caracterizate in exploatare ca avand 2 intrari si 1 iesire
- care dintre celulele robotizate de paletizare pot fi caracterizate in exploatare ca avand 2 intrari si 2 iesiri
- pentru care celule de paletizare toate conveioarele de paleti au aceleasi dimensiuni
- in care dintre celulele de paletizare se utilizeaza conveioare cu dimensiuni diferite
- in care dintre celulele de paletizare se realizeaza stive doar cu un singur tip de produse
- in care dintre celulele de paletizare se realizeaza doua tipuri de stive, fiecare cu cate un singur tip de produse



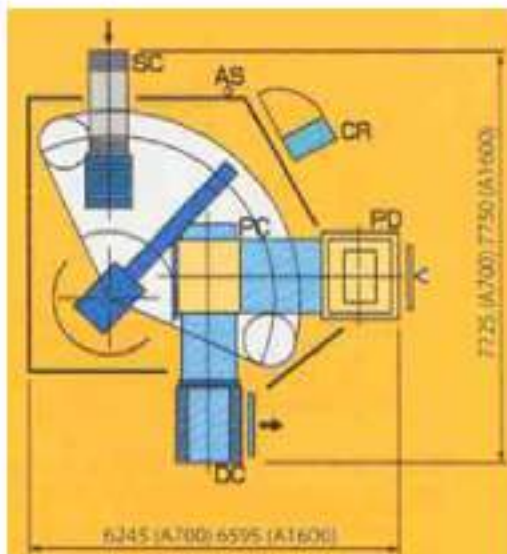
1



2



3



4

Fig 1: d, g, e
Fig 2: d, e, f, h
Fig 3: a, g
Fig 4: a, f, g

- ☐ a: 1
☐ a: 2
☐ a: 3

- ☐ a: 4
- ☐ b: 1
- ☐ b: 2
- ☐ b: 3
- ☐ b: 4
- ☐ c: 1
- ☐ c: 2
- ☐ c: 3
- ☐ c: 4
- ☐ d: 1
- ☐ d: 2
- ☐ d: 3
- ☐ d: 4
- ☐ e: 1
- ☐ e: 2
- ☐ e: 3
- ☐ e: 4
- ☐ f: 1
- ☐ f: 2
- ☐ f: 3
- ☐ f: 4
- ☐ g: 1
- ☐ g: 2
- ☐ g: 3
- ☐ g: 4
- ☐ h: 1
- ☐ h: 2
- ☐ h: 3
- ☐ h: 4

[◀ PROBA 1 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question **12**

Not yet answered

Marked out of 0.50

Pentru sistemele de prehensiune din figurile de mai jos, tinand cont de numarul alocat in stanga fiecărei imagini, precizati:
a. care dintre sisteme poate exercita actiuni de strangere a unor obiecte pe principiul "clamp style"



1



2



3



4

1,4,9



5



6



7



8



9

Select one or more:

- ☐ a: 9
- ☐ a: 1
- ☐ a: 7
- ☐ a: 6

- ☐ a: 4
- ☐ a: 8
- ☐ a: 5
- ☐ a: 3
- ☐ a: 2

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question **11**

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru aplicatia de paletizare prezentata in figurile de mai jos precizati:

a. Care este cinematica de baza a RI SCARA integrat in aplicatie:

a1. R1R2T3

a2. R1T2R3

T1R2R3

a3 T1R2R3

b. Cate intrari si cate iesiri are celula de paletizare:

b1 1 intrare si 1 iesire

b2 1 intrare si 2 iesiri

B.b4

b3. 2 intrari si 1 iesire

b4. 2 intrari si 2 iesiri

c. Cate tipuri de obiecte generice poate manipula efectorul RI

c1. 1 obiect

c2. 2 obiecte

c.c3

c3. 3 obiecte

c4. 4 obiecte

d. Care este principiul functional de generare a fortelor de strangere pentru toate categoriile de obiecte manipulate de RI

d1. clamp style

d2. fork style

d.d1

d3. vacuum style

e. Care este numarul maxim de obiecte din fiecare culoare manipulate de efectorul RI

e1. alb - 1 obiect

e2. alb - 2 obiecte

e3. alb - 3 obiecte

e4. alb - 4 obiecte

Alb: 3 obiecte
maro: 2 obiecte

e5. maron - 1 obiect

e6. maron - 2 obiecte

e7. maron - 3 obiecte

e8. maron - 4 obiecte





- ☐ a: a1
- ☐ a: a2
- ☐ a: a3
- ☐ b: b1
- ☐ b: b2
- ☐ b: b3
- ☒ b: b4
- ☐ c: c1
- ☐ c: c2
- ☐ c: c3
- ☐ c: c4
- ☐ d: d1
- ☐ d: d2
- ☐ d: d3
- ☒ e: e1
- ☐ e: e2
- ☐ e: e3
- ☐ e: e4
- ☐ e: e5
- ☐ e: e6
- ☒ e: e7
- ☐ e: e8

◀ ANUNT IMPORTANT

Question **10**

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru celula de paletizare din figurile de mai jos precizati:

a. Cate intrari si cate iesiri are celula

a1 1 intrare si 1 iesire

a2 1 intrare si 2 iesiri

a3 2 intrari si 1 iesire

a4 2 intrari si 2 iesiri

b. Cate tipuri de obiecte generice poate manipula efectorul RI

b1 1 obiect

b2 2 obiecte

b3 3 obiecte

c. Ce principii de generare a fortelor de strangere a obiectelor manipulate integreaza efectorul RI

c1 clamp style

c2 fork style

c3 vacuum style





- ☐ a: a1
- ☐ a: a2
- ☐ a: a3
- ☐ a: a4
- ☐ b: b1
- ☐ b: b2
- ☐ b: b3
- ☐ c: c1
- ☐ c: c2
- ☐ c: c3

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 3 EXAMEN IRISP ▶](#)

[Dashboard](#) / [My courses](#) / [06-FIIR-L-A4-S1-IRSP-LI](#) / [Sesiune \(21 January - 27 January\)](#) / [PROBA 3 EXAMEN IRISP](#)

Time left 0:11:14

Question **9**

Not yet answered

Marked out of 1.00

Cate grade de libertate au RI de tip portal utilizati in aplicatii de injectie mase plastice in matrita:

a. ca numar minim strict necesar de grade de libertate

b. ca numar ideal de grade de libertate pentru o functionare polivalenta

Select one or more:

- ☐ b: 6 grade de libertate
- ☐ a: 4 grade de libertate
- ☐ a: 3 grade de libertate
- ☐ a: 6 grade de libertate
- ☐ b: 4 grade de libertate
- ☐ a: 5 grade de libertate
- ☐ b: 5 grade de libertate
- ☐ b: 3 grade de libertate

a: 4 grade
b: 5 grade

◀ [ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 4 EXAMEN IRISP](#) ▶

Question **8**

Not yet answered

Marked out of 1.00

Cu referire la numarul de ordine aflat in fata fiecărei figuri, precizati:

a: cate ACN sunt necesar a fi comandate pentru RI din fig 1

b: cate ACN sunt necesar a fi comandate pentru RI din fig 2

c: cate ACN sunt necesar a fi comandate pentru RI din fig 3

d: cum este denumit modul de amplasare al RI din fig 1

e: cum este denumit modul de amplasare al RI din fig 2

f: cum este denumit modul de amplasare al RI din fig 3





3

Select one or more:

- ☐ a: 7 grade de libertate
- ☒ a: 6 grade de libertate
- ☐ a: 8 grade de libertate
- ☐ b: 7 grade de libertate
- ☐ b: 6 grade de libertate
- ☐ b: 8 grade de libertate
- ☐ c: 7 grade de libertate
- ☐ c: 6 grade de libertate
- ☐ c: 8 grade de libertate
- ☐ d: RI amplasat pe partea laterala a unei ACN de translatie suspendata pe stalpi
- ☐ d: RI cu cinematica hibrida
- ☐ d: RI brat articulat cu deplasare pe 2 ACN de translatie suspendate pe stalpi
- ☐ e: RI atasat pe masina de injectie
- ☐ e: RI suspendat pe suport de suprainaltare
- ☐ e: RI suspendat de un echipament tehnologic
- ☐ f: RI amplasat suspendat pe 2 ACN de translatie
- ☐ f: RI amplasat suspendat pe 1 ACN sustinuta pe stalpi
- ☐ f: RI montat in pozitie rasturnata

[◀ ANUNT IMPORTANT](#)

Jump to...

[PROBA 4 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 7

Not yet answered

Marked out of 1.00

Utilizand numerele de referinta din fata fiecărei figuri, precizati care sunt principiile de concepie ce stau la baza realizarii aplicatiilor robotizate de injectie mase plastice in matrita din figurile de mai jos



1



2



3

Select one or more:

- ☐ 1 - amplasarea conveiorului de colectare a produselor in fata masinii
- ☐ 1 - amplasarea conveiorului de colectare a produselor in spatele masinii
- ☐ 1 - amplasarea RI cu axa X perpendiculara pe directia axei longitudinale a masinii de injectie
- ☐ 2 - amplasarea RI cu axa X perpendiculara pe directia axei longitudinale a masinii de injectie
- ☐ 1 - amplasarea RI cu axa X paralela cu directia axei longitudinale a masinii de injectie
- ☐ 2 - amplasarea conveiorului de colectare a produselor in prelungirea masinii
- ☐ 1 - amplasarea RI cu axa X paralela cu directia axei longitudinale a masinii de injectie
- ☐ 2 - amplasarea RI cu axa X paralela cu directia axei longitudinale a masinii de injectie
- ☐ 3 - amplasarea RI cu axa X perpendiculara pe directia axei longitudinale a masinii de injectie

mai era si 3: amplasarea conveiorului de colectare a produselor in spatele masinii

Question **6**

Not yet answered

Marked out of 1.00

1. Avand in vedere robotul prezentat in figura de mai jos precizati:

a. care este arhitectura generala de RI

b: cate grade de libertate are in total RI

c: cate din gradele de libertate ale RI sunt de tip translatie

d: cate din gradele de libertate ale RI sunt de tip rotatie

2. Ce tip de sistem de orientare are RI din figura:

e: doar cu o ACN de tip roll

f: doar cu o ACN de tip pitch

g: doar cu o ACN tip yaw

h: cu doua ACN tip roll - pitch

i: cu doua ACN de tip pitch - yaw

j: cu doua ACN de tip roll-yaw

k: cu 3 ACN de tip roll - pitch - roll

m: cu trei ACN de tip roll - pitch - yaw:



Select one or more:

- ☒ 1a: portal dublu cu structura portanta deschisa
- ☐ 1a: portal dublu cu structura portanta inchisa
- ☐ 1a: robot cu cinematica hibrida
- ☐ 1a: robot portal simplu
- ☐ 1b: 2 grade de libertate
- ☐ 1b: 3 grade de libertate

- ☐ 1b: 4 grade de libertate
- ☒ 1b: 5 grade de libertate
- ☒ 1c: 3 grade de libertate
- ☐ 1c: 2 grade de libertate
- ☐ 1c: 1 grad de libertate
- ☐ 1d: 1 grad de libertate
- ☒ 1d: 2 grade de libertate
- ☐ 1d: 3 grade de libertate
- ☐ 2e: doar cu o ACN de tip roll
- ☐ 2f: doar cu o ACN de tip pitch
- ☐ 2g: doar cu o ACN de tip yaw
- ☒ 2h: cu doua ACN tip roll - pitch
- ☐ 2i: cu doua ACN de tip pitch - yaw
- ☐ 2j: cu doua ACN de tip roll-yaw
- ☐ 2k: cu 3 ACN de tip roll - pitch - roll
- ☐ 2k: cu 3 ACN de tip roll - pitch - yaw

[◀ PROBA 2 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 4 EXAMEN IRISP ▶](#)

[Dashboard](#) / [My courses](#) / [06-FIIR-L-A4-S1-IRSP-LI](#) / [Sesiune \(21 January - 27 January\)](#) / [PROBA 3 EXAMEN IRISP](#)

Time left 0:17:18

Question **5**

Not yet answered

Marked out of 1.00

Care sunt arhitecturile de RI utilizati uzual in aplicatiile robotizate de injectie mase plastice in matrita:

Select one or more:

- ☐ RI de tip DELTA
- ☐ RI de tip coloana
- ☐ RI de tip brat articulat
- ☐ RI portal dublu cu grinda dublu sprijinita
- ☐ RI cu cinemática hibrida
- ☐ RI de tip SCARA
- ☐ RI de tip HEXAPOD
- ☐ RI portal dublu cu grinda in consola
- ☐ RI de tip turela
- ☐ RI de tip pistol
- ☐ RI portal simplu

[◀ PROBA 2 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

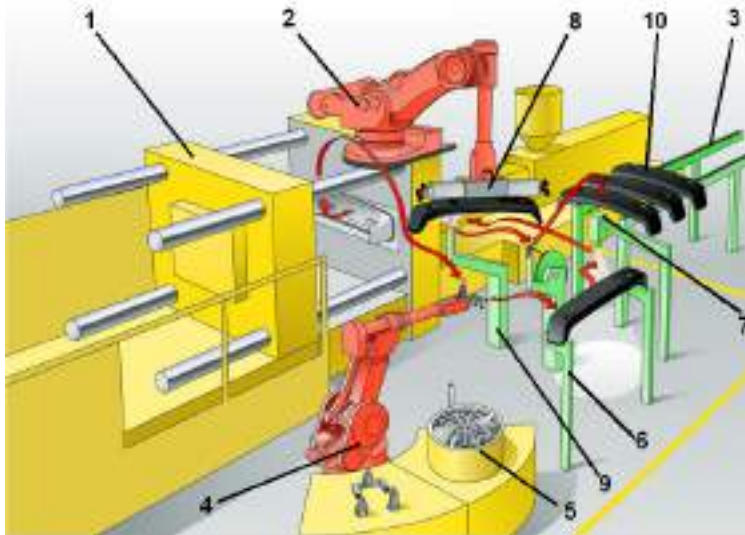
[PROBA 4 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 4

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru sistemul de fabricatie robotizata prezentat in figura de mai jos precizati denumirea subsistemelor componente in acord cu numerotarea acestora din figura.



Select one or more:

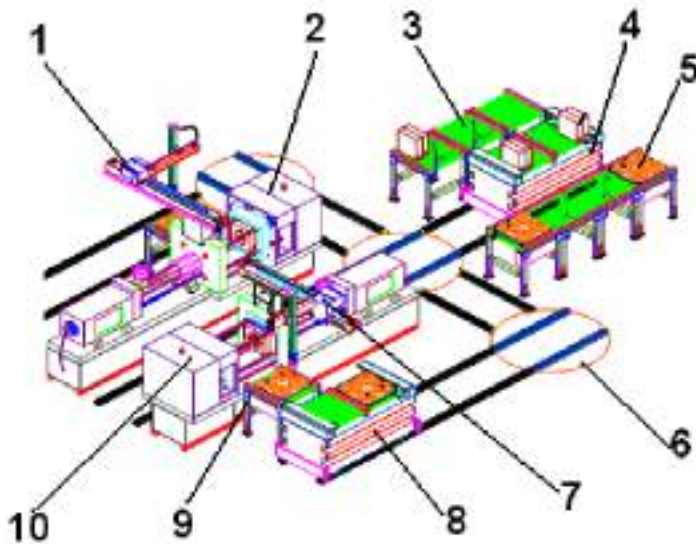
- ☐ 3 - stocator de repere finite debavurate si cu accesorii metalice inserate
- ☐ 2 - RI auxiliar de tip brat articulata
- ☐ 6 - suport piese pentru vopsit
- ☐ 7 - camera video de verificare localizare corecta marcaj de pe piesa
- ☐ 2 - RI principal de tip brat articulata
- ☐ 8 - efectorul RI principal cu un reper prins imprecis
- ☐ 1 - masina de injectie mase plastice in matrita
- ☐ 9 - suport de uscare a reperelor proaspat vopsite
- ☐ 6 - suport de sustinere a reperelor manipulate cu efectorul RI principal
- ☐ 3 - conveyor cu lant pentru evacuare repere finite din sistem
- ☐ 10 - repere rebutate evacuate din sistem
- ☐ 4 - RI auxiliar de tip brat articulata
- ☐ 5 - sistem de colectare a adaosurilor tehnologice indepartate de pe piese
- ☐ 5 - buncar vibrator cu accesorii metalice
- ☐ 7 - sistem de pulverizare a vopselei de estetizare a piselor finite
- ☐ 1 - masina de turnat sub presiune
- ☐ 8 - reper extras de pe masina
- ☐ 9 - suport de sustinere reper precis centrat in momentul inserarii accesoriiilor metalice
- ☐ 2 - RI principal de tip brat articulata
- ☐ 10 - reper cu adaosuri tehnologice indepartate si cu accesorii metalice inserate

Question 3

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru sistemul de fabricatie robotizata prezentat in figura de mai jos precizati denumirea subsistemelor componente in acord cu numerotarea acestora din figura.



Select one or more:

- ☐ 9 - conveyor de palete cu piese realizate in sistem
- ☐ 2 - utilaj tehnologic de tip masina de turnat sub presiune
- ☐ 7 - RI de tip portal dublu
- ☐ 5 - conveyor de palete cu piese fabricate in sistem
- ☐ 10 - masina de injectie mase plastice in matrita
- ☐ 2 - masina de injectie mase plastice in matrita
- ☐ 8 - robocar pentru transport si manipulare automatizata a paletelor port-piese
- ☐ 4 - robocar pentru transport si schimbare automatizata a matritelor
- ☐ 9 - buffer intermediar pentru stocare temporara a pieselor fabricate pe o masina
- ☐ 10 - utilaj tehnologic de tip masina de turnat sub presiune
- ☐ 1 - sistem de alimentare automata cu granule a masinii de injectie
- ☐ 6 - platforma turnanta pentru redirectionarea robocarelor
- ☐ 8 - robocar pentru transport si schimbare automatizata a matritelor
- ☐ 8 - robocar cu ghidare pe sine
- ☐ 5 - magazie cu posturi de stocare a paletelor goale si cu piese realizate in sistem
- ☐ 6 - masa rotativa pentru reorientarea pieselor
- ☐ 1 - RI de tip portal dublu
- ☐ 3 - conveyor de palete cu matrite de schimb
- ☐ 4 - robocar pentru transportul si manipularea paletelor port - piese
- ☐ 4 - robocar cu ghidare pe sine
- ☐ 3 - posturi de stocare matrite de schimb

Question 2

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru aplicatiile robotizate din figurile de mai jos, in coreare cu numarul din fata fiecărei figuri precizati:

Pentru fig.1

- a. care este rolul robotului din partea dreapta - jos a imaginii?
- b. cei doi roboti opereaza in regim de "RI colaborativi" sau de "RI cooperanti"?

Pentru fig.2

- c. pe ce arhitectura de RI este echipat efectorul si cum este permis accesul acestuia in spatiul de lucru al masinii
- d. care este rolul functional al efectorului

1



2



Select one or more:

- ☐ 1a: debavureaza repere obtinute prin injectie
- ☐ 2c: efectorul este montat pe un RI brat articulat cu acces "pe sus" in zona de lucru a masinii
- ☐ 1b: robotii opereaza in regim de roboti cooperanti
- ☐ 2d: taiere adaosuri tehnologice ramase pe piesa dupa injectie
- ☐ 1a: separa reperele prin taierea retelei de umplere a cuiburilor din matrita
- ☐ 1b: robotii opereaza in regim de roboti colaborativi
- ☐ 2d: taierea retelei de umplere a cuiburilor din matrita pentru separarea reperelor obtinute prin injectie
- ☐ 2c: efectorul este montat pe un RI portal cu acces "pe sus" in zona de lucru a masinii
- ☐ 1a: taie adaosurile tehnologice ramase pe piese dupa injectie
- ☐ 2d: inserare elemente de completare din mase plastice in matrita
- ☐ 2d: descarcare repere obtinute prin injectie in matrita

[◀ PROBA 2 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 4 EXAMEN IRISP ▶](#)

Question 1

Not yet answered

Marked out of 1.00

Pentru RI prezentati in figurile de mai jos ca integrati in aplicatii de injectie mase plastice in matrita precizati:

a. Pentru RI din fig 1, fig 2 si fig 3

a1. Cate grade de libertate are RI

a1.1 3 grade de libertate

a1.2 4 grade de libertate

a1.3 5 grade de libertate

a1.4 6 grade de libertate

b. Pentru RI din fig 4 si fig 5

b1. Cate grade de libertate are RI

b1.1 3 grade de libertate

b1.2 4 grade de libertate

b1.3 5 grade de libertate

b1.4 5 grade de libertate

b1.5 7 grade de libertate

b1.6 8 grade de libertate

c Pentru RI din fig 4 si fig 5 care este solutia de amplasare a RI in cadru aplicatiei:

c1. fixat la sol

c2. atasat pe masina de injectie

c3. suspendat pe ACN de extindere a spatiului de lucru

d. Pentru RI din fig 6 si fig 7

d1. Cate grade de libertate are RI

d1.1 3 grade de libertate

d1.2 4 grade de libertate

d1.3 5 grade de libertate

d1.4 6 grade de libertate

d1.5 7 grade de libertate

d1.6 8 grade de libertate

e Pentru RI din fig 6 si fig 7 care este solutia de amplasare a RI in cadru aplicatiei:

e1. fixat la sol

e2. atasat pe masina de injectie

e3. suspendat pe ACN de extindere a spatiului de lucru









- ☐ a1: a1.1
- ☐ a1: a1.2
- ☐ a1: a1.3
- ☐ a1: a1.4
- ☐ b1: 1.1
- ☐ b1: 1.2
- ☐ b1: 1.3
- ☐ b1: 1.4
- ☐ b1: 1.5
- ☐ b1: 1.6
- ☐ c: c1
- ☐ c: c2
- ☐ c: c3
- ☐ d1: 1.1

- ☐ d1: 1.2
- ☐ d1: 1.3
- ☐ d1: 1.4
- ☐ d1: 1.5
- ☐ d1: 1.6
- ☐ e: e1
- ☐ e: e2
- ☐ e: e3

[◀ PROBA 2 EXAMEN IRISP](#)

Jump to...

[PROBA 4 EXAMEN IRISP ▶](#)