

## TEST 2 Partea 1

### Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate 250 mm

Question 1

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

**Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate, reperele cu suprafete de revolutie, de tip arbore, cu lungimea de 250 mm:**

- a. individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de rotatie
- b. individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de translatie
- c. individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie
- d. individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de translatie
- e. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi unul langa altul si axe reperelor coaxiale
- f. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi unul langa altul si axe reperelor coaxiale
- g. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi la 90 grade si axe reperelor perpendiculare
- h. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi la 90 grade si axe reperelor perpendiculare
- i. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi fata in fata si axe reperelor paralele
- j. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi fata in fata si axe reperelor paralele
- k. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi spate in spate si axe reperelor paralele
- n. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie
- p. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de translatie

- a
- b
- c
- d
- e
- f
- g
- h
- i
- j
- k
- m
- n
- p

**Raspunsuri corecte**

Question 2

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

### Cu referire la numarul de ordine din fata fiecarei figuri

**Cu referire la numarul de ordine din fata fiecarei figuri si respectiv variantele posibile de raspuns precizati care este rolul functional al RI in cadrul aplicatiilor robotizate prezentate mai jos.**

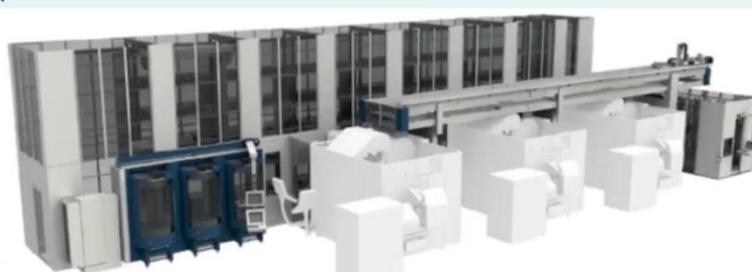
Time left 0:45:23

- a. incarcare / ~~descarcare~~ piese pe MU de tip strung / centru de prelucrare prin strunjire cu CNC
- b. incarcare / descarcare piese pe MU de frezat / centru de prelucrare prin frezare cu CNC
- c. transferul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI fixati la sol
- d. transportul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI deplasabili la sol
- e. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in capetele de lucru ale MUCN cu scule aflate in magazii de scule anexe
- f. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in magazinele centrelor de prelucrare cu scule aflate in magazii de scule anexe
- g. transportul sculelor / portsculelor extrase din capetele de lucru ale MUCN catre magaziile de scule anexe
- h. transportul sculelor / portsculelor extrase din magazinele de scule ale MUCN catre magaziile de scule anexe

1.



2.



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

**Raspunsuri corecte**

**Question 3**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question**In acceptiunea clasica, rolul robotilor industriali in cadrul CFF****In acceptiunea clasica, rolul robotilor industriali in cadrul CFF / LFF / SFF este referit la:**

Time left 0:32:22

**1. In cadrul CFF / LFF / SFF pentru prelucrat repere cu suprafete de revolutie, RI au functii:****a. PREPONDERENT**

a1. de incarcare / descarcare automata semifabricate / piese pe / de pe masini unelte cu CNC si centre de prelucrare (CP)

a2. de schimbarea sculelor / portsculelor din capetele de lucru ale MUCN / CP cu scule / portscule din magazii anexe / auxiliare

**b. COMPLEMENTARE**

b1. de incarcare / descarcare automata semifabricate / piese pe / de pe masini unelte cu CNC si centre de prelucrare (CP)

b2. de schimbarea sculelor / portsculelor din capetele de lucru ale MUCN / CP cu scule / portscule din magazii anexe / auxiliare

**2. In cadrul CFF / LFF / SFF pentru prelucrat repere de tip corp prismatic, RI au functii:****c. PREPONDERENT**

c1. de schimbarea sculelor / portsculelor din capetele de lucru ale MUCN / CP cu scule / portscule din magazii anexe / auxiliare

c2. de incarcare / descarcare automata semifabricate / piese in / de pe masini unelte cu CNC si centre de prelucrare.

**d. COMPLEMENTARE**

d1. de schimbarea sculelor / portsculelor din capetele de lucru ale MUCN / CP cu scule / portscule din magazii anexe / auxiliare

d2. de incarcare / descarcare automata semifabricate / piese in / de pe masini unelte cu CNC si centre de prelucrare.

**Raspunsuri corecte**

- 1a - a1
- 1a - a2
- 1b - b1
- 1b - b2
- 2c - c1
- 2c - c2
- 2d - d1
- 2d - d2

**Question 4**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question**Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate,**

Time left 0:29:55

**Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate, reperele cu suprafete de revolutie, de tip arbore, cu lungimea de 500 mm:**

- a. individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de rotatie
- b. individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de **translatie**
- c. individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie
- d. individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de **translatie**
- e. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi unul langa altul si axe reperelor coaxiale
- f. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de **translatie**, dispusi unul langa altul si axe reperelor coaxiale
- g. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi la 90 grade si axe reperelor perpendiculare
- h. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de **translatie**, dispusi la 90 grade si axe reperelor perpendiculare
- i. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi fata in fata si axe reperelor paralele
- j. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de **translatie**, dispusi fata in fata si axe reperelor paralele
- k. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi spate in spate
- m. cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de **translatie**, dispusi spate in spate si axe reperelor paralele
- n. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi unul langa celalalt

p. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de **translatie** dispusi unul langa celalalt

q. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi fata in fata

r. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de **translatie** dispusi fata in fata

s. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi spate in spate

t. cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de **translatie** dispusi spate in spate

**Raspunsuri corecte**

- a
- b
- c
- d
- e
- f
- g
- h
- i
- j
- k
- m
- n
- p

Question 5

Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Cate ACN au RI integrati in urmatoarele aplicatii de prelucrare prin aschiere a reperelor pe MU CNC.



1

Select one or more:

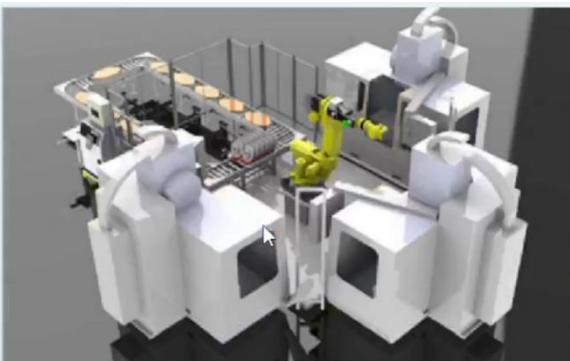
- 1: 6 ACN  
 5: 3 ACN  
 3: 6 ACN  
 1: 7 ACN  
 7: 2 ACN  
 1: 5 ACN  
 6: 4 ACN  
 2: 6 ACN  
 8: 2 ACN  
 6: 3 ACN  
 8: 3 ACN  
 2: 5 ACN  
 8: 4 ACN  
 3: 7 ACN  
 3: 5 ACN  
 4: 5 ACN  
 7: 4 ACN  
 9: 7 ACN  
 5: 6 ACN  
 9: 6 ACN  
 6: 2 ACN  
 5: 2 ACN  
 7: 3 ACN  
 4: 6 ACN  
 4: 7 ACN  
 2: 7 ACN  
 9: 5 ACN



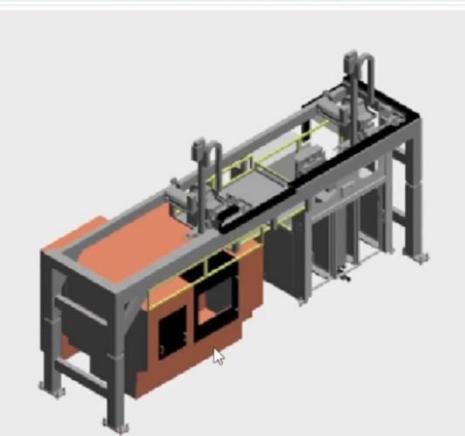
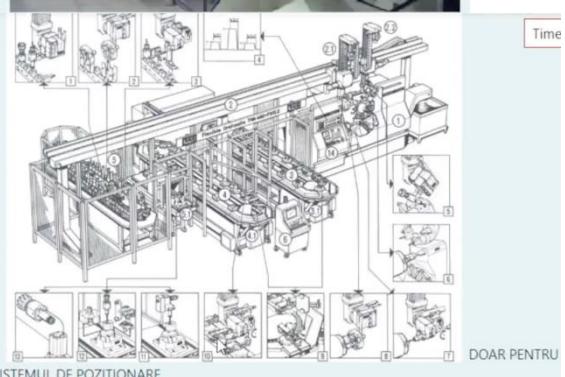
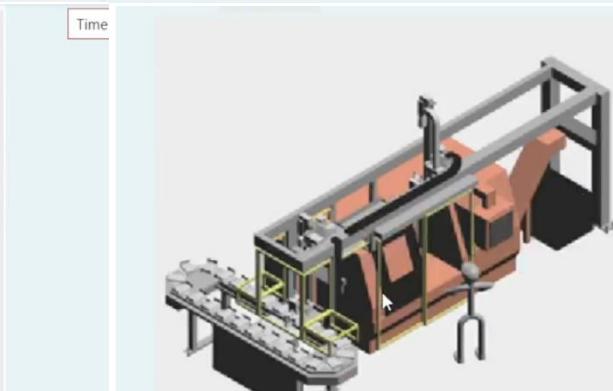
2



3

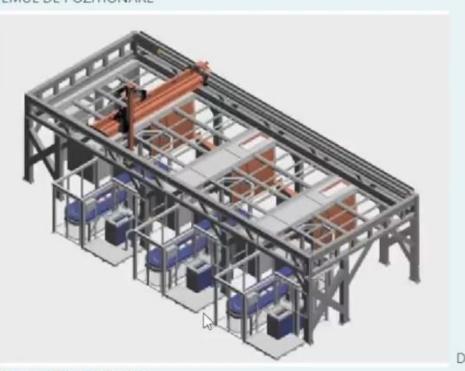
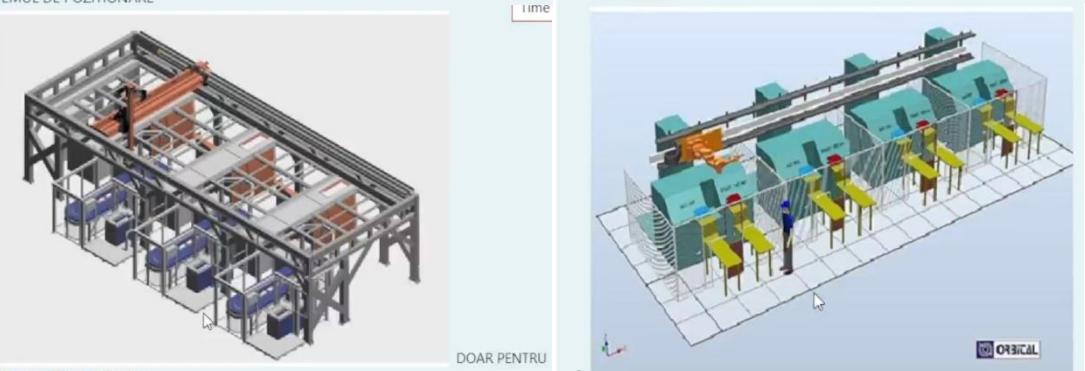


4

6  
SISTEMUL DE POZITIONARE7  
SISTEMUL DE POZITIONARE

Time

DOAR PENTRU

8  
SISTEMUL DE POZITIONARE

DOAR PENTRU



9

ORBITAL

**Question 6**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

- Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate, Cum se pot manipula optimal in sistemele de productie robotizate, reperele cu suprafete de revolutie, de tip arbore, cu lungimea de 1000 mm:**
- individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de rotatie
  - individual, cu un singur efector cu 2 bacuri in miscare de translatie
  - individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie
  - individual, cu un singur efector dublu, cu 2 randuri de bacuri in miscare de translatie
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi unul langa altul si axele reperelor coaxiale
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi unul langa altul si axele reperelor coaxiale
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi la 90 grade si axele reperelor perpendiculare
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi la 90 grade si axele reperelor perpendiculare
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi fata in fata si axele reperelor paralele
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi fata in fata si axele reperelor paralele
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de rotatie, dispusi spate in spate si axele reperelor paralele
  - cate doua repere, cu 2 efectori cu 2 bacuri in miscare de translatie, dispusi spate in spate si axele reperelor paralele
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi unul langa celalalt
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de translatie dispusi unul langa celalalt
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi fata in fata
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de translatie dispusi fata in fata
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de rotatie dispusi spate in spate
  - cate doua repere, cu doi efectori dubli, cu cate 2 randuri de bacuri in miscare de translatie dispusi spate in spate

Time left 0:17:30

**Cu referire la notatiile facute in figura de mai jos**

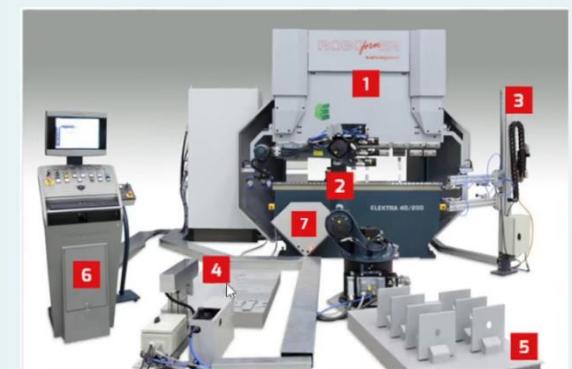
Time left 0:17:21

**Question 7**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Cu referire la notatiile facute in figura de mai jos precizati:

- Care este numarul de ordine pentru urmatoarele componente din aplicatie
  - sistem de stocare repere finite
  - masina de deformat plastic prin indoire
  - sistem de aliniere a semifabricatului
  - robotul industrial integrat in aplicatie
  - sistem de schimbare a modului de apucare a semifabricatului
  - sistem de stocare a semifabricatelor
- B. Care dintre elementele componente ale aplicatiei este fundamental pentru asigurarea realizarii corecte a operatiilor de indoire a reperelor
- C. Care dintre elementele componente ale aplicatiei este necesar doar in anumite situatii pentru prelucrarea completa a reperelor
- D. Care dintre elementele componente ale aplicatiei necesita un sistem auxiliar de asigurare a prelucrarii individuale a reperelor

**Raspunsuri corecte:**

d.

**Raspunsuri corecte:**

3: e

4: f

5: a

7: c

B: 7

C: 3

D: 4

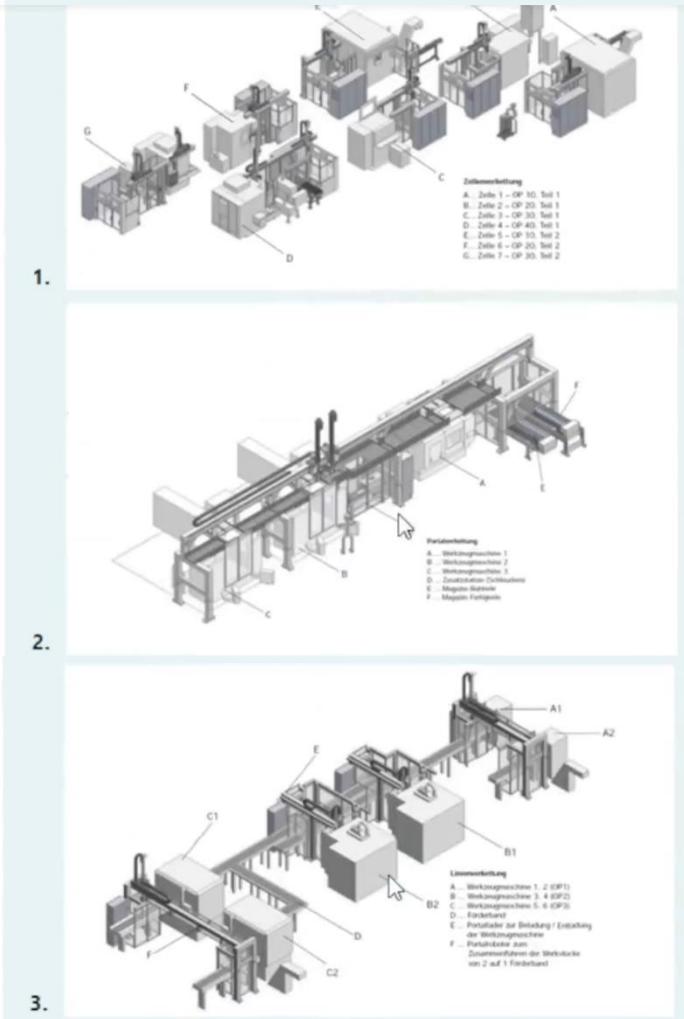
## Question 8

Not yet  
answered  
Marked out of  
0.50  
 Flag question

**Luand in considerare numerele de ordine din fata fiecarei figuri precizati:**

Luand in considerare numerele de ordine din fata fiecarei figuri precizati:

- a. care dintre sistemele de fabricatie robotizata prezentate in cele trei imagini au productivitatea maxima
- b. care dintre sistemele de fabricatie robotizata prezentate in cele trei imagini asigura nivelul maxim de flexibilitate a fabricatiei
- c. in care dintre cele trei sisteme transferul reperelor intre diferite nuclee de fabricatie se face pe principiul transferului automatizat al reperelor prin intermediul paletelor port-piese
- d. in care dintre cele trei sisteme transferul reperelor intre diferite nuclee de fabricatie se face prin intermediul operatorilor umani
- e. in care dintre cele trei sisteme transferul reperelor intre diferite nuclee de fabricatie se face prin intermediul robotilor industriali

**Raspunsuri corecte:**

- a - 1
- a - 2
- a - 3
- b - 1
- b - 2
- b - 3
- c - 1
- c - 2
- c - 3
- d - 1
- d - 2
- d - 3
- e - 1
- e - 2
- e - 3

**Pentru prelucrarea unui set de repere cu suprafete de revolutie de tip disc**

Time left 0:14:27

## Question 9

Not yet  
answered  
Marked out of  
0.50  
 Flag question

Pentru prelucrarea unui set de repere cu suprafete de revolutie de tip disc care au deja prelucrat un alezaj orientat radial, ce reprezinta:

- a. "orientarea primara"?
- b. "orientarea secundara"?

1. dispunerea matriceala (pe linii si coloana) a reperelor pe o paleta port piesa
2. dispunerea reperelor pe o singura linie sau pe o singura coloana
3. dispunerea reperelor cu axa longitudinala verticala
4. dispunerea reperelor cu axa longitudinala orizontala
5. dispunerea reperelor cu axa alezajului in pozitie orizontala
6. dispunerea reperelor cu axa alezajului in pozitie verticala
7. dispunerea reperelor cu axe alezajelor in aceeasi pozitie unghiulara
8. dispunerea reperelor in perechi cu axe alezajelor in pozitii diametral opuse

**Raspunsuri corecte:**

- a: 1
- a: 2
- a: 3
- a: 4
- a: 5
- a: 6
- a: 7
- a: 8
- b: 1
- b: 2
- b: 3
- b: 4
- b: 5
- b: 6
- b: 7
- b: 8

## Question 10

Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

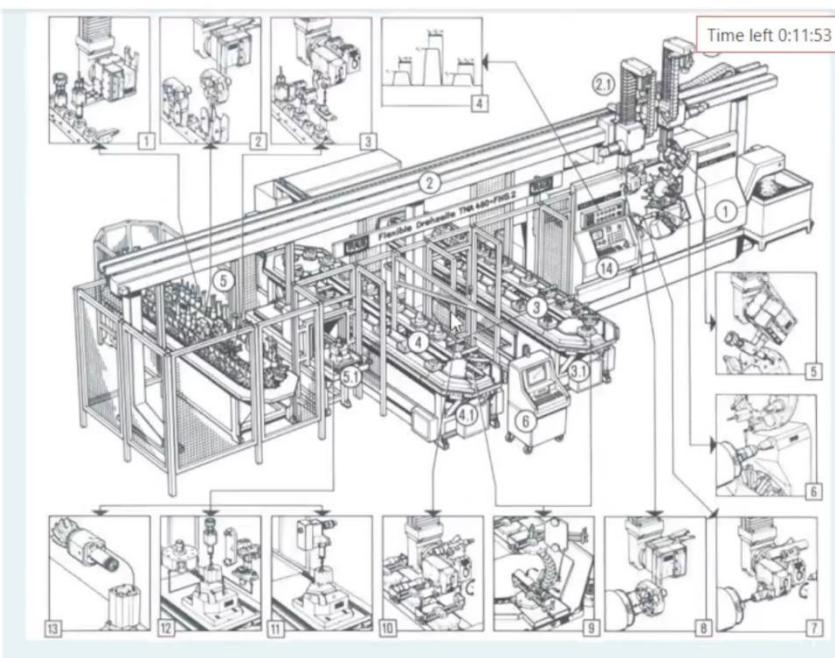
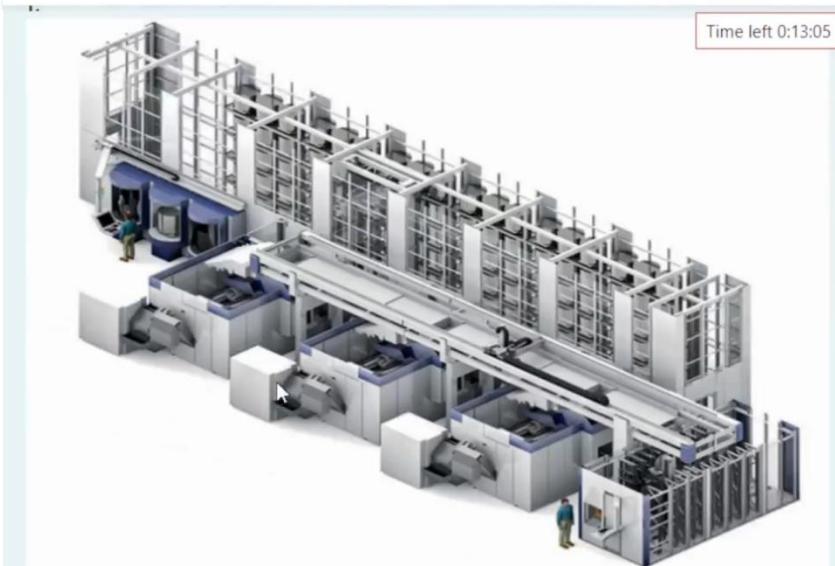
Cu referire la numarul de ordine din fata fiecarei figuri si respectiv variantele posibile de raspuns precizati care este rolul functional al RI in cadrul aplicatiilor robotizate prezентate mai jos.

- a. incarcare / descarcare piese pe MU de tip strung / centru de prelucrare prin strunjire cu CNC
- b. incarcare / descarcare piese pe MU de frezat / centru de prelucrare prin frezare cu CNC
- c. transferul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI fixati la sol
- d. transportul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI deplasabili la sol
- e. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in capetele de lucru ale MUCN cu scule aflate in magazii de scule anexe
- f. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in magazinele centrelor de prelucrare cu scule aflate in magazii de scule anexe
- g. transportul sculelor / portsculelor extrase din capetele de lucru ale MUCN catre magaziile de scule anexe
- h. transportul sculelor / portsculelor extrase din magazinele de scule ale MUCN catre magaziile de scule anexe

Raspunsuri corecte:

1: b

2: g



## Question 11

Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Cu referire la numarul de ordine din fata fiecarei figuri si respectiv variantele posibile precizati care este rolul functional al RI in cadrul aplicatiilor robotizate prezentate mai jos.

Time left 0:11:44

- a. incarcare / descarcare piese pe MU de tip strung / centru de prelucrare prin strunjire cu CNC
- b. incarcare / descarcare piese pe MU de frezat / centru de prelucrare prin frezare cu CNC
- c. transferul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI fixati la sol
- d. transportul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI deplasabili la sol/pe traseu suspendat
- e. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in capetele de lucru ale MUCN cu scule aflate in magazii de scule anexe
- f. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in magazinele centrelor de prelucrare cu scule aflate in magazii de scule anexe
- g. transportul sculelor / portsculelor extrase din capetele de lucru ale MUCN catre magaziile de scule anexe
- h. transportul sculelor / portsculelor extrase din magazinele de scule ale MUCN catre magaziile de scule anexe

1.



Time left 0:11:43

2.



Raspunsuri corecte:

1: b

1: d

2: a

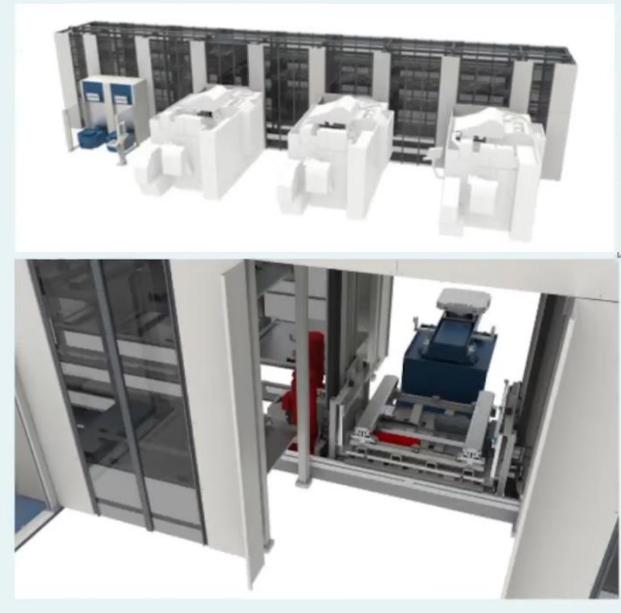
2: b

 1: a 1: b 1: c 1: d 1: e 1: f 1: g 1: h 2: a 2: b

**Question 12**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Care este masa totala maxima (piesa+sistem fixare+paleta) posibil a fi manipulata de catre sistemul de alimentare automata cu semifabricate / piese de tip corp prismatic prezentat in figurile de mai jos:

- a. 100 kg
- b. 300 kg
- c. 500 kg
- d. 750 kg
- e. 1000 kg
- f. 1500 kg
- g. 2000 kg
- h. 2500 kg
- i. 3000 kg

**Raspunsuri corecte:**

- a
- b
- c
- d
- e
- f
- g
- h
- i

**Question 13**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Care este masa totala maxima (piesa+sistem fixare+paleta) posibil a fi manipulata de catre sistemul de alimentare automata cu semifabricate / piese de tip corp prismatic prezentat in figurile de mai jos:

- a. 100 kg
- b. 300 kg
- c. 500 kg
- d. 750 kg
- e. 1000 kg
- f. 1500 kg
- g. 2000 kg
- h. 2500 kg
- i. 3000 kg

**Raspunsuri corecte:**

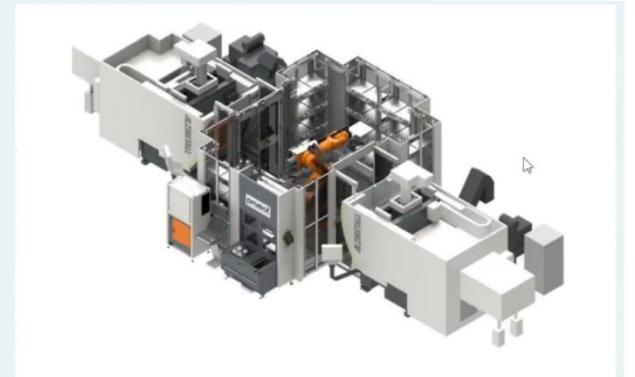
- a
- b
- c
- d
- e
- f
- g
- h
- i

**Question 14**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Cu referire la numarul de ordine din fata fiecarei figuri si respectiv variantele posibile de raspuns precizati care este rolul functional al RI in cadrul aplicatiilor robotizate prezентate mai jos.

- a. incarcare / descarcare piese pe MU de tip strung / centru de prelucrare prin strunjire cu CNC
- b. incarcare / descarcare piese pe MU de frezat / centru de prelucrare prin frezare cu CNC
- c. transferul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI fixati la sol
- d. transportul reperelor intre masini si catre sistemele de stocare semifabricate / piese finite cu RI deplasabili la sol
- e. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in capetele de lucru ale MUCN cu scule aflate in magazii de scule anexe
- f. schimbarea sculelor / portsculelor aflate in magazinele centrelor de prelucrare cu scule aflate in magazii de scule anexe
- g. transportul sculelor / portsculelor extrase din capetele de lucru ale MUCN catre magaziile de scule anexe
- h. transportul sculelor / portsculelor extrase din magazinele de scule ale MUCN catre magaziile de scule anexe

1.



2.

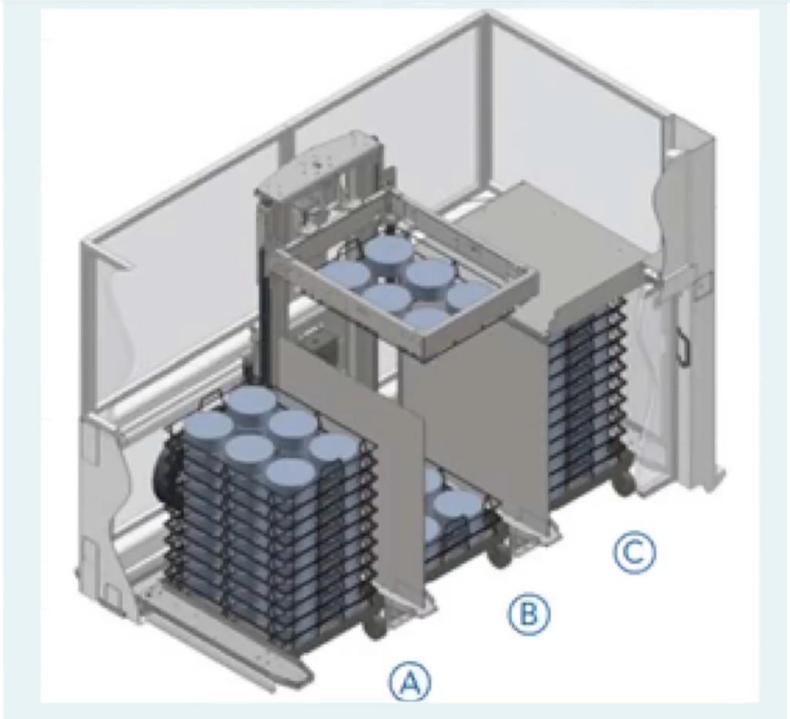
**Raspunsuri corecte:**

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

**Question 15**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Cum trebuie orientat sistemul de stocare semifabricate / piese prelucrate din imaginea de mai jos in raport cu:

1. axele X, si Z ale unui RI de tip portal simplu
  - a. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese paralela cu axa X a RI portal simplu
  - b. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese perpendiculara pe axa X a RI portal simplu
2. axele X, Y si Z ale unui RI de tip portal dublu
  - c. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese paralela cu axa X a RI portal dublu
  - d. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese perpendiculara pe axa X a RI portal dublu
  - e. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese paralela cu axa Y a RI portal dublu
  - f. cu axa de translatare pe orizontala a paletelor port piese perpendiculara pe axa Y a RI portal dublu

**Raspunsuri corecte:**

- 1 - a
- 1 - b
- 2 - c
- 2 - d
- 2 - e
- 2 - f

**Question 16**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

- In concordanță cu notatiile din figurile de mai jos precizați
- care este numarul de ordine al sistemelor de aliniere a reperelor
    - in figura 1
    - in figura 2
  - care este numarul de ordine al sistemului de stocare a efectoșilor cu care se poate echipa RI
    - in figura 1
    - in figura 2
  - care este numarul de ordine a magaziei cu poanoane de schimb pentru masina de deformat plastic prin indoire
    - in figura 1
    - in figura 2
  - care este numarul de ordine al sistemului de depozitare a reperelor semifabricat
    - in figura 1
    - in figura 2
  - ce rol funcțional au sistemele numerotate cu cifra 3 în figura 1
    - asigura centrarea semifabricatelor
    - permite stocarea unui anumit număr de semifabricate conform cu înaltimea acestora
    - permite separarea semifabricatelor
    - confirma preluarea fiecarui semifabricat de către robot

1.



2.

**Question 17**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Cu referire la numerele de ordine din fata fiecărei figuri precizați

- care dintre RI prezentați mai jos NU pot fi utilizati la capat de linie de prelucrare prin deformare plastică prin ambutisare pentru încarcarea / descarcarea preselor
- care RI au echipari tehnologice care permit amplasarea acestora la capat de linie pentru încarcarea / descarcarea preselor de ambutisat (front loading / end unloading)
- care RI au echipari tehnologice care permit amplasarea lor între două prese în vederea realizării transferului automatizat al semifabricatelor între acestea
- care RI au echipari tehnologice care pe lângă faptul că permit amplasarea RI între două prese în vederea realizării transferului automatizat al semifabricatelor între acestea, permit suplimentar și

**Raspunsuri corecte:**

a1: 1

a2: 3

b1: 2

b2: 4

c1: 4

c2: 1

d1: 3

d2: 2

e: e2

**Raspunsuri corecte:**

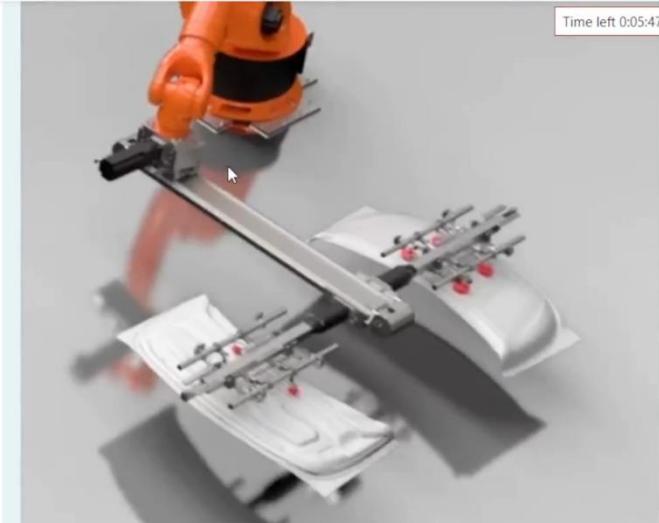
A: 3

B: 3

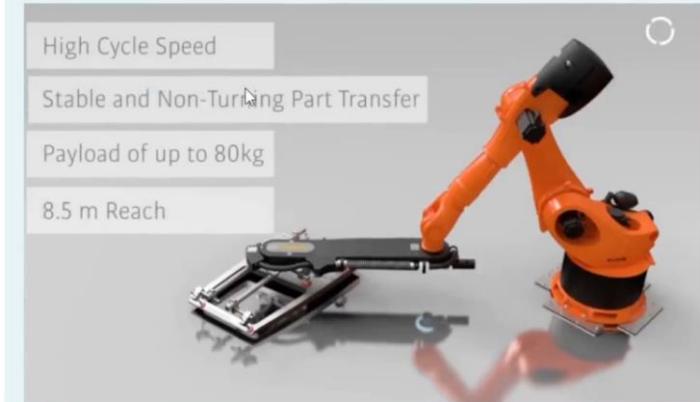
C: 2

C: 4

D: 2



4.



5.



Question 18

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Cate centre de prelucrare si de ce tip pot fi asociate cu modulul de alimentare automata cu semifabricate piese din figura de mai jos:

1. un singur centru de prelucrare prin strunjire
2. un singur centru de prelucrare prin frezare
3. doua centre de prelucrare prin strunjire
4. doua centre de prelucrare prin frezare
5. un centru de prelucrare prin strunjire si un centru de prelucrare prin frezare
6. trei centre de prelucrare prin strunjire
7. trei centre de prelucrare prin frezare



Time left 0:05:35

Raspunsuri corecte:

4

Question 19

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru prelucrarea unui set de repere cu suprafete de revolutie de tip arbori care au deja prelucrat la un capat un canal de pana, ce reprezinta:

- a. "orientarea primara"?
- b. "orientarea secundara"?

1. dispunerea matriceala (pe linii si coloana) a reperelor pe o paleta port piesa
2. dispunerea repereelor pe o singura linie sau o singura coloana
3. dispunerea repereelor cu axa longitudinala verticala
4. dispunerea repereelor cu axa longitudinala orizontala
5. dispunerea in perechi a repereelor avand canalele de pana la capetele opuse
6. dispunerea repereelor cu capatul care canalul de pana spre stanga
7. dispunerea repereelor cu capatul care canalul de pana spre dreapta
8. dispunerea repereelor cu canalul de pana in acelasi plan radial piesei (de exemplu: in sus)
9. dispunerea repereelor cu capatul care canalul de pana spre stanga si canalul de pana in acelasi plan radial piesei
10. dispunerea repereelor cu capatul care canalul de pana spre dreapta si canalul de pana in acelasi plan radial piesei

Raspunsuri corecte:

B: 8?

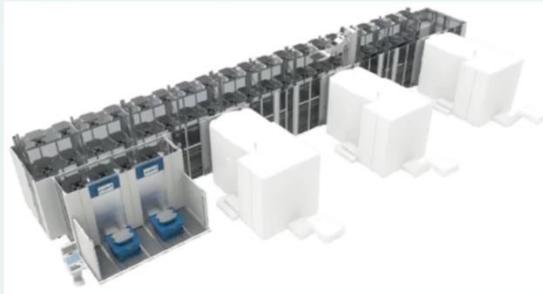
B: 9 ?

B: 10 ?

**Question 20**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Care este masa totala maxima (piesa+sistem fixare+paleta) posibila de fi manipulata de catre sistemul de alimentare automata cu semifabricate / piese de tip corp prismatic prezentat in figurile de mai jos:

- a. 100 kg
- b. 300 kg
- c. 500 kg
- d. 750 kg
- e. 1000 kg
- f. 1500 kg
- g. 2000 kg
- h. 2500 kg
- i. 3000 kg

**Raspunsuri corecte:****f****TEST 2 Partea 2****Question 1**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50 Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

a. dupa modalitatea de manipulare a reperelor semifabricat / prelucrate, acestea se incadreaza in categoria:

- a1 arborilor scurti ( $L < 300$  mm)
- a2 arborilor cu lungime medie ( $300\text{mm} < L < 600\text{mm}$ )
- a3 arborilor longi ( $600\text{mm} < L < 800\text{mm}$ )
- b. robotul are
- b1 efectoar cu bacuri in miscare de rotatie
- b2 efectoar cu bacuri in miscare de translatie
- b3 doi efectoari, pentru manipulare a doua repere simultan

b4 un efectoar dublu pentru manipularea unui aceluiasi obiect

c. in fig. 2 se realizeaza



c1 preluarea unui reper din stocator

c2 depunerea unui obiect in stocator

d. in fig. 3 se realizeaza

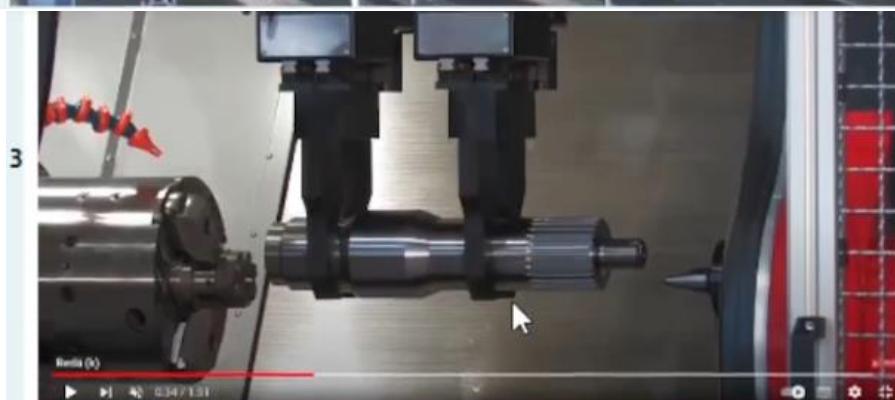
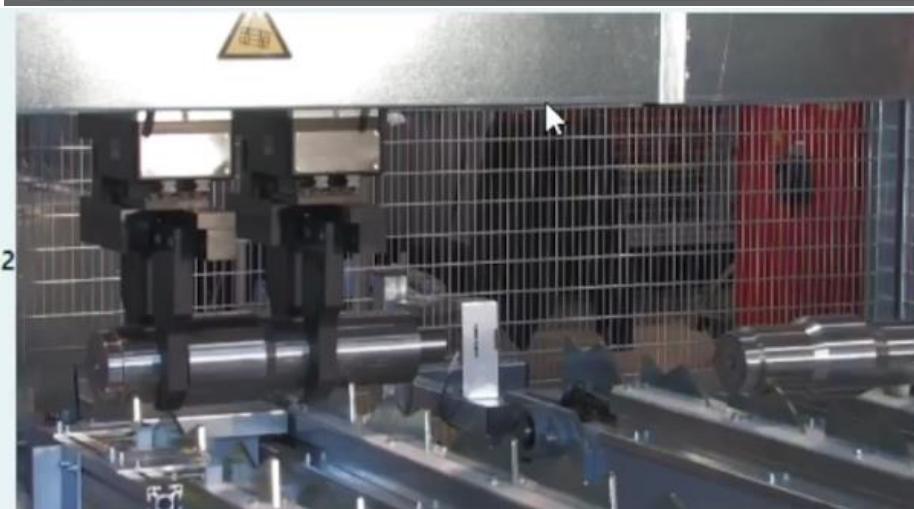
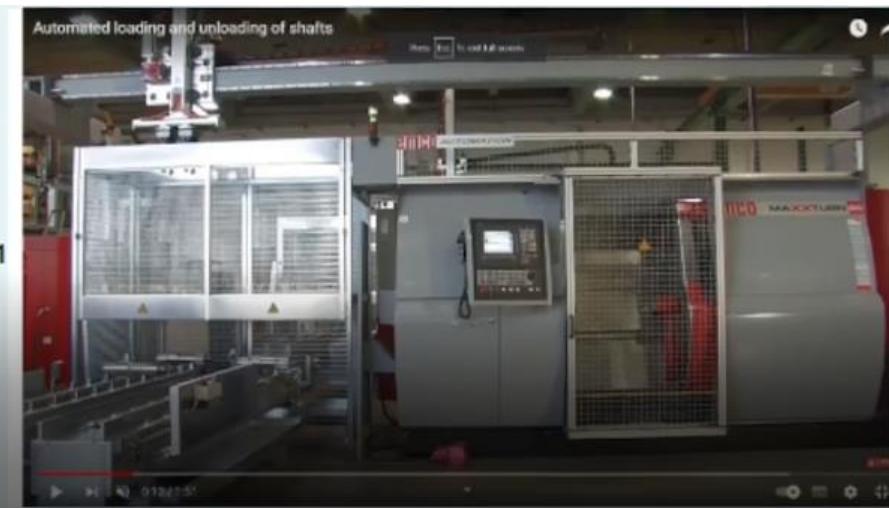
d1 incarcarea unui reper pe MUCN

d2 descarcarea unui reper de pe MUCN

e. in fig. 4 se realizeaza

e1 preluarea unui reper din stocator

e2 depunerea unui reper in stocator



a: a1

a: a2

a: a3

b: b1

b: b2

b: b3

b: b4

c: c1

c: c2

d: d1

d: d2

e: e1

e: e2

**Question 2**

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celulele robotizate prezentate in figurile de mai jos precizati

a. RI din fig 1 este echipat cu

a1 un efector

a2 doi efectori

a3 efectorul(ii) au 2 bacuri in miscare de rotatie

a4 efectorul(ii) au 2 bacuri in miscare de translatie

a5 efectorul(iii) au 3 bacuri in miscare de rotatie

a6 efectorul(ii) au 3 bacuri in miscare de translatie

b. in fig. 1, ce reprezinta sistemul aflat intre RI si masina

b1 o magazie de efectori cu un efector de schimb pentru RI

b2 un post de stocare temporara (de tip buffer)

b3 un post de intoarcere a repelor

c. in fig 2:

c1 RI manipuleaza cate un singur reper

c2 RI manipuleaza cate doua repere

c3 prinderea reperului in efectorul RI se face cu un efector cu un singur rand de bacuri

c4 prinderea reperului in efectorul RI se face cu un efector dublu cu doua randuri de bacuri

c5 schimbarea pozitiei repelor de incarcat / descarcat pe / de pe MUCN se face in spatiul de

c6 schimbarea pozitiei repelor de incarcat / descarcat pe / de pe MUCN se face in afara spatiului de lucru al masinii

c7 reperele sunt din categoria arborilor scurti

c8 reperele sunt din categoria arborilor de lungime medie

c9 reperele sunt din categoria arborilor longi

d. RI din fig.3

d1 este echipat cu un efector simplu

d2 este echipat cu un efector dublu

d3 este echipat cu un efector cu 2 bacuri in miscare de rotatie

d4 este echipat cu un efector cu 2 bacuri in miscare de translatie

d5 este echipat cu un efector cu 3 bacuri in miscare de rotatie

d6 este echipat cu un efector cu 3 bacuri in miscare de translatie

d7 schimbarea pozitiei repelor de incarcat / descarcat pe / de pe MUCN se face in afara spatiului de lucru al masinii

e. RI din fig.4

e1 este echipat cu un efecto simplu

e2 este echipat cu un efecto dublu

e3 este echipat cu un efecto cu 2 bacuri in miscare de rotatie

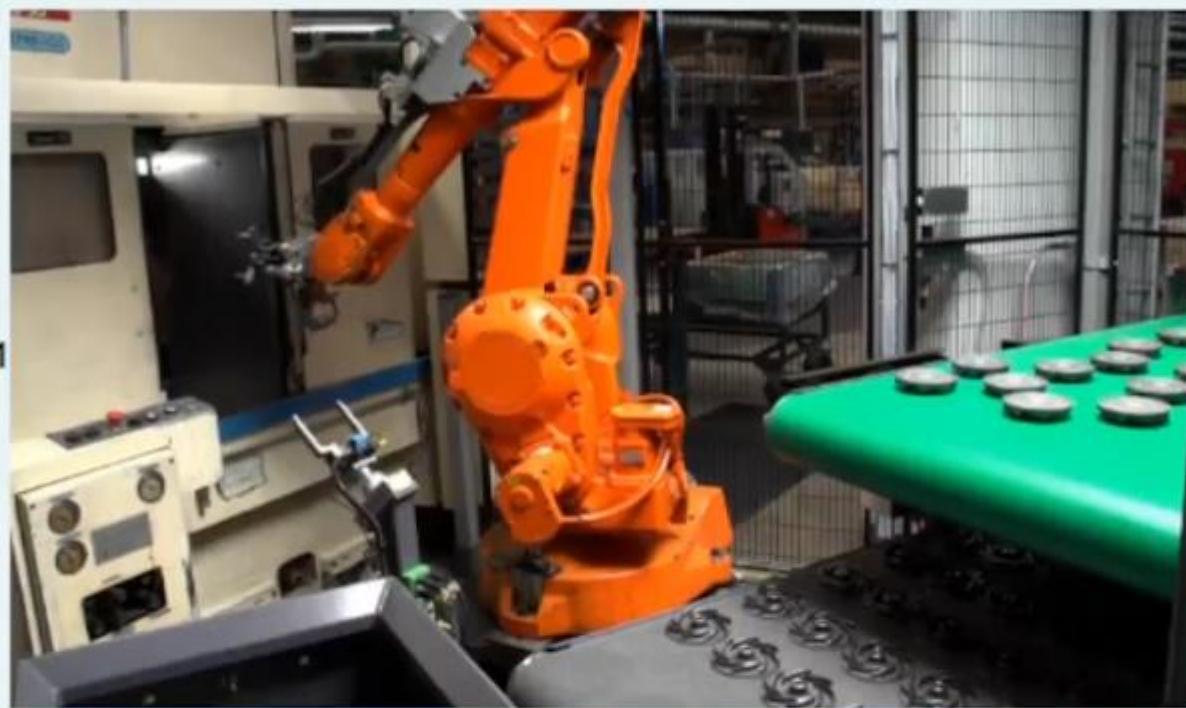
e4 este echipat cu un efecto cu 2 bacuri in miscare de translatie

e5 este echipat cu un efecto cu 3 bacuri in miscare de rotatie

e6 este echipat cu un efecto cu 3 bacuri in miscare de translatie

e7 schimbarea pozitiei reperelor de incarcat / descarat pe / de pe MUCN se face in afara spatiului de lucru al masinii

e8 schimbarea pozitiei reperelor de incarcat / descarat pe / de pe MUCN se face in spatiul de lucru al masinii



1



2



a: a1

a: a2

a: a3

a: a4

a: a5

a: a6

b: b1

b: b2

b: b3

c: c1

c: c2

c: c3

c: c4

c: c5

c: c6

c: c7

c: c8

c: c9

d: d1

d: d2

d: d3

d: d4

d: d5

d: d6

d: d7

d: d8

e: e1

e: e2

e: e3

e: e4

e: e5

e: e6

e: e7

e: e8

Question 3

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Time left 1:02:57

Pentru echiparea tehnologica si ansamblurile suplimentare aferente RI prezentati in figura mai jos precizati:

a. pentru RI prezentati in fig. 1 cu ce ansambluri suplimentare si ce tip de efectori sunt prevazuti acestia

a1 RI din stanga: un efecto vacuumatic simplu simplu

a2 RI din stanga: un efecto vacuumatic simplu dublu

a3 RI din dreapta: un efecto vacuumatic simplu simplu

a4 RI din dreapta: un efecto vacuumatic simplu dublu

a5 RI din stanga: o axa 7 CN de translatie

a6 RI din stanga: o axa 7 CN de rotatie

a7 RI din dreapta: o axa 7 CN de translatie

a8 RI din dreapta: o axa 7 CN de rotatie

b. cate grade de mobilitate are fiecare efecto montat pe RI din dreapta in fig. 1 si fig. 2.

b1 1 grad de mobilitate

b2 2 grade de mobilitate

b3 3 grade de mobilitate

b4 4 grade de mobilitate

c. ce echipare suplimentara fata de efecto are RI din fig. 2

c1 o axa 7 CN de translatie

c2 o axa 7 CN de rotatie

07.12

d. ce echipare suplimentara fata de efecto are RI din fig. 3

d1 o axa 7 CN de translatie

d2 o axa 7 CN de rotatie

e. sistemul prezentat in fig. 4 poate fi folosit

e1 pentru incarcare frontală a primei prese

e2 pentru descarcare frontală a ultimei prese

e3 pentru transferul semifabricatelor intre doua prese



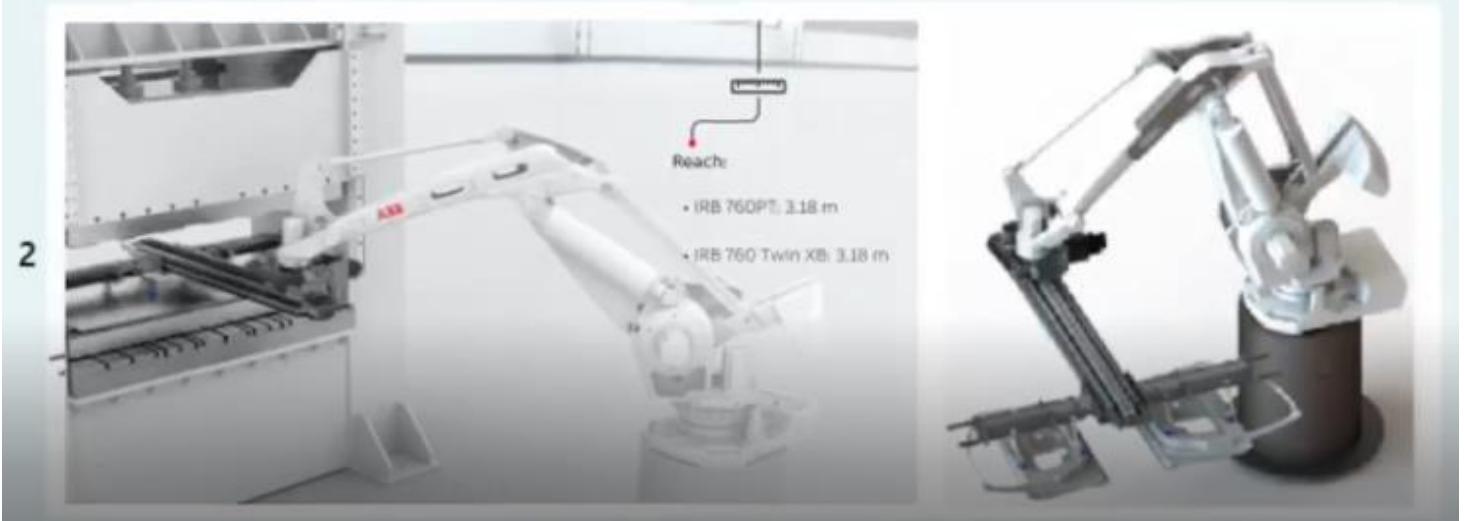
f. cate grade de mobilitate are efecto cu care este echipat sistemul prezentat in fig 4

f1 1 grad de mobilitate

f2 2 grade de mobilitate

f3 3 grade de mobilitate

f4 4 grade de mobilitate





<input type="checkbox"/> a: a5
<input checked="" type="checkbox"/> a: a6
<input checked="" type="checkbox"/> a: a7
<input type="checkbox"/> a: a8
<input type="checkbox"/> b: b1
<input checked="" type="checkbox"/> b: b2
<input type="checkbox"/> b: b3
<input type="checkbox"/> b: b4
<input checked="" type="checkbox"/> c: c1
<input type="checkbox"/> c: c2
<input type="checkbox"/> d: d1
<input checked="" type="checkbox"/> d: d2
<input type="checkbox"/> e: e1
<input type="checkbox"/> e: e2
<input type="checkbox"/> e: e3
<input type="checkbox"/> f: f1
<input type="checkbox"/> f: f2
<input type="checkbox"/> f: f3
<input type="checkbox"/> f: f4

**Question 4**

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

- a. ce tipuri de MUCN sunt integrate in celula
  - a1 centre de prelucrare prin strunjire
  - a2 centre de prelucrare prin frezare
  - a3 centre de prelucrare prin rectificare
- b. cate MUCN sunt integrate in celula robotizata
  - b1 1 MUCN
  - b2 2 MUCN
  - b3 3 MUCN
- c. RI integrat in celula opereaza echipat
  - c1 mereu cu acelasi efector
  - c2 cu mai multi efectori alternativi
- d. RI manipuleaza in cadrul celulei
  - d1 palete port piese
  - d2 repere individuale
- e. care este numarul maxim de rastele integrabile in configuratia celulei, pentru depozitarea reperelor si

e. care este numarul maxim de rastele integrabile in configuratia celulei, pentru depozitarea reperelor si dispozitivelor de lucru

e1 1 rastel

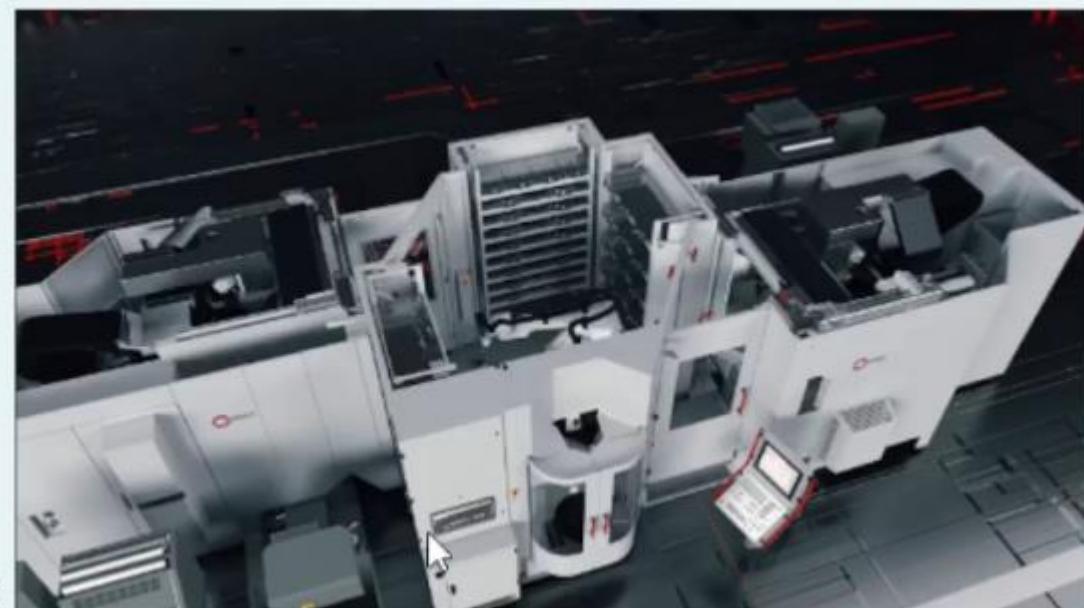
e2 2 rastele 

e3 3 rastele

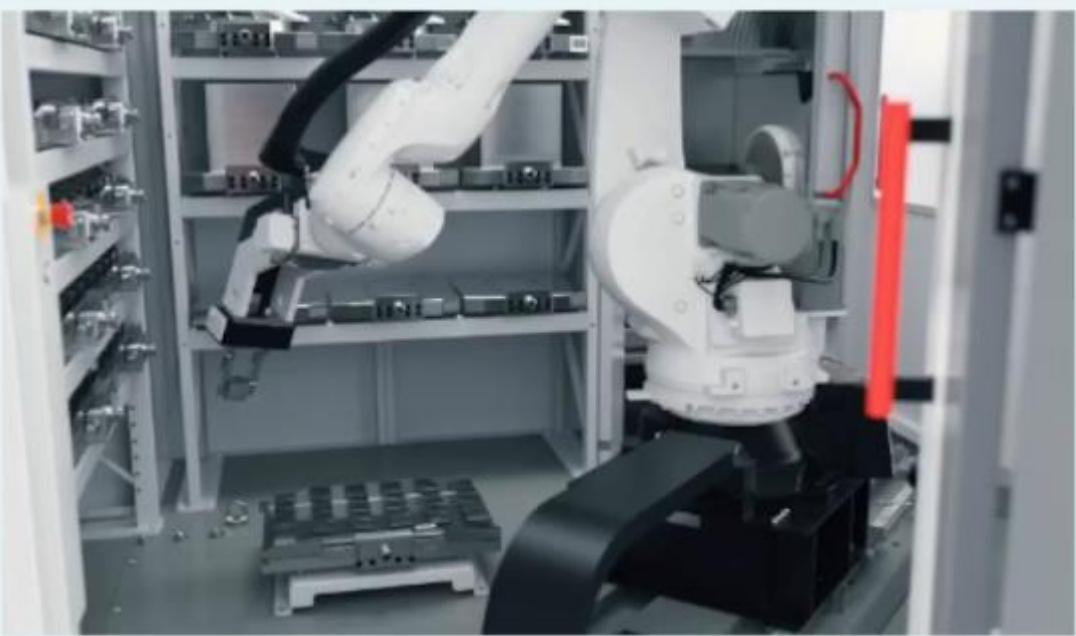
e4 4 rastele



1



2



- a: a1
- a: a2
- a: a3
- b: b1
- b: b2
- b: b3
- c: c1
- c: c2
- d: d1
- d: d2
- e: e1
- e: e2
- e: e3
- e: e4



5

**Question 5**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Pentru sistemele de stocare semifabricate - piese prezentate in imaginile de mai jos Time left 0:48:22

a. ce tip de repere sunt stocate in sistemul de stocare prezentat in imaginile 1 si 2

a1 de tip arbore scurt



a2 de tip disc

a3 de tip bucsa

a4 de tip flansa

b. care este numarul maxim de repere care se pot stoca pe o paleta / post de stocare

b1 1

b2 2

b3 3

b4 4

b5 5

c. in cazul manipularii reperelor de catre un RI de tip portal simplu cum trebuie sa fie dispuse posturile din care se preiau semifabricatele / in care se depun piesele finite:

c1 ca posturi succesive, localizate pe o aceeasi parte a sistemului de transport al paletelor

c2 ca posturi dispuse fata in fata, localizate de o parte si de alta a sistemului de transport al paletelor

d. ce operatie realizeaza operatorul uman in imaginea din fig. 2

d1 monteaza un suport port-piese

d2 regleaza pozitia unghiulara a tijelor suport

Time left 0:48:21

d3 regleaza diametrul de centrare a semifabricatelor / pieselor

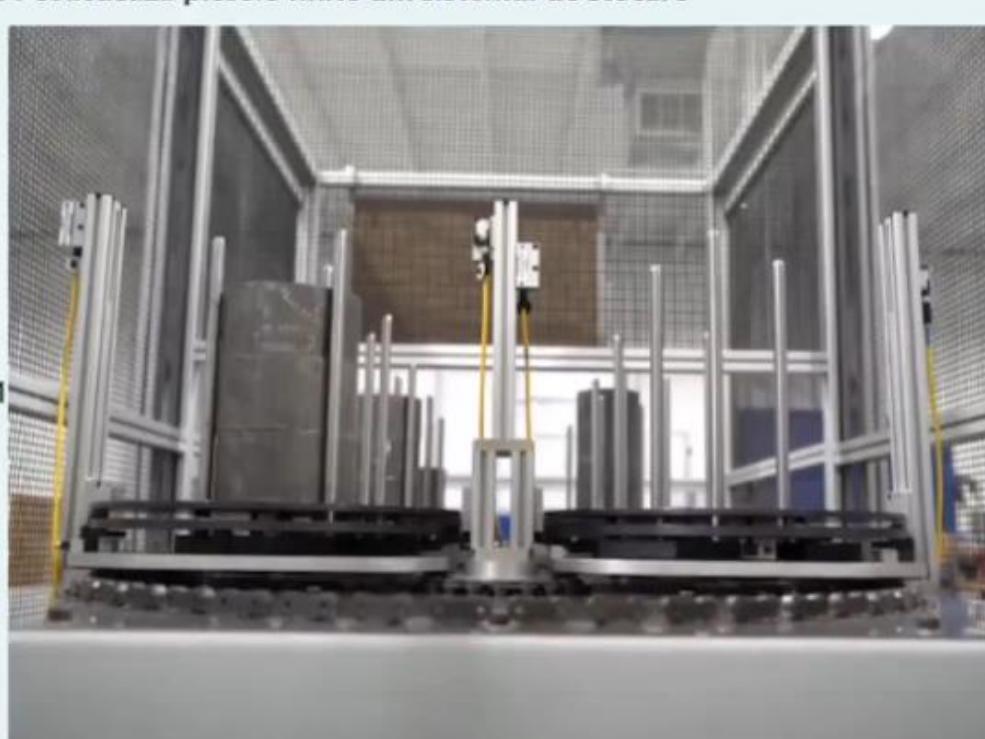
e. ce operatie realizeaza RI din fig. 3 in asociere cu sistemele prezentate in aceasta figura:

e1 alimenteaza sistemul de stocare cu semifabricate

e2 incarca un post de stocare cu piese finite descarcate de pe o MUCN

e3 intoarce piesele prelucrate la un capat pentru a fi prelucrate si la cel de al doilea capat

e4 evacueaza piesele finite din sistemul de stocare





1+2: a1

1+2: a2

1+2: a3

1+2: a4

b: b1

b: b2

b: b3

b: b4

b: b5

c: c1

c: c2

d: d1

d: d2

d: d3

e: e1

e: e2

e: e3

e: e4

Question 6

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

a. cate centre de prelucrare (CP) sunt incluse in celula

**a1 1 CP**

**a2 2 CP**

**a3 3 CP**

b. pe cate laturi ale zonei de stocare a reperelor si dispozitivelor de lucru se pot dispune rastele de stocare a acestora

**b1 1 latura**

**b2 2 laturi**

**b3 3 laturi**

c. RI manipuleaza obiectele in celula utilizand:

**c1 acelasi efector**

**c2 mai multi efectori**

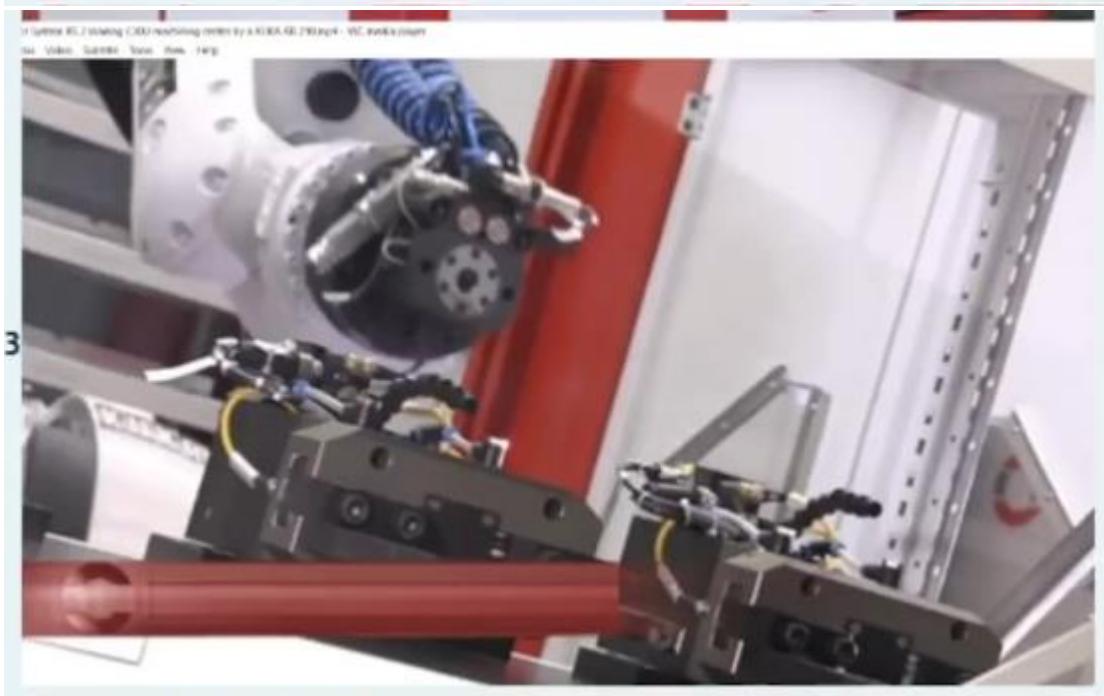
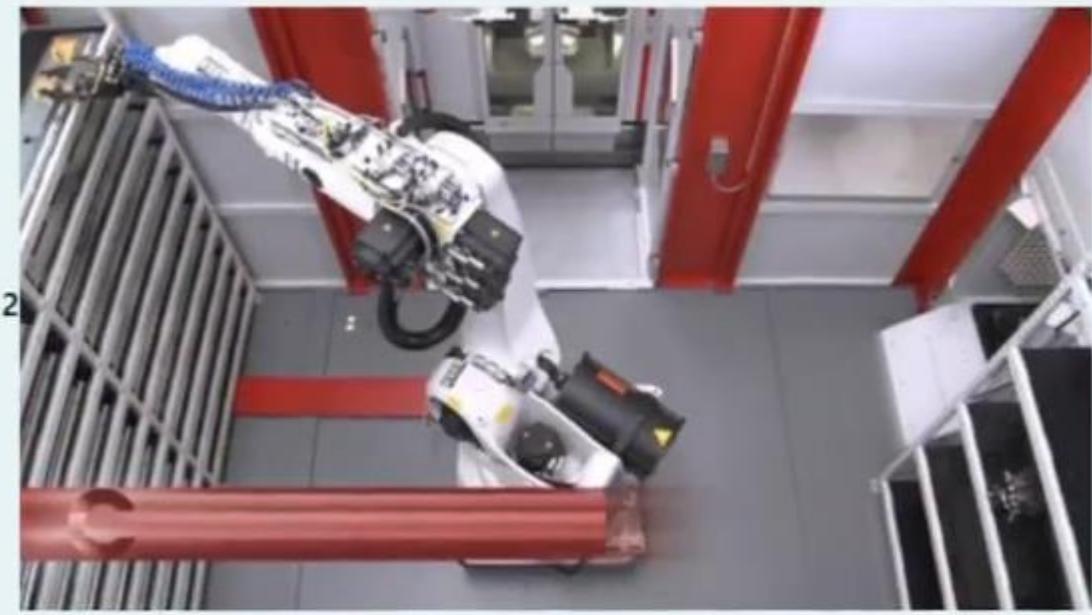
d. RI manipuleaza in cadrul celulei robotizate

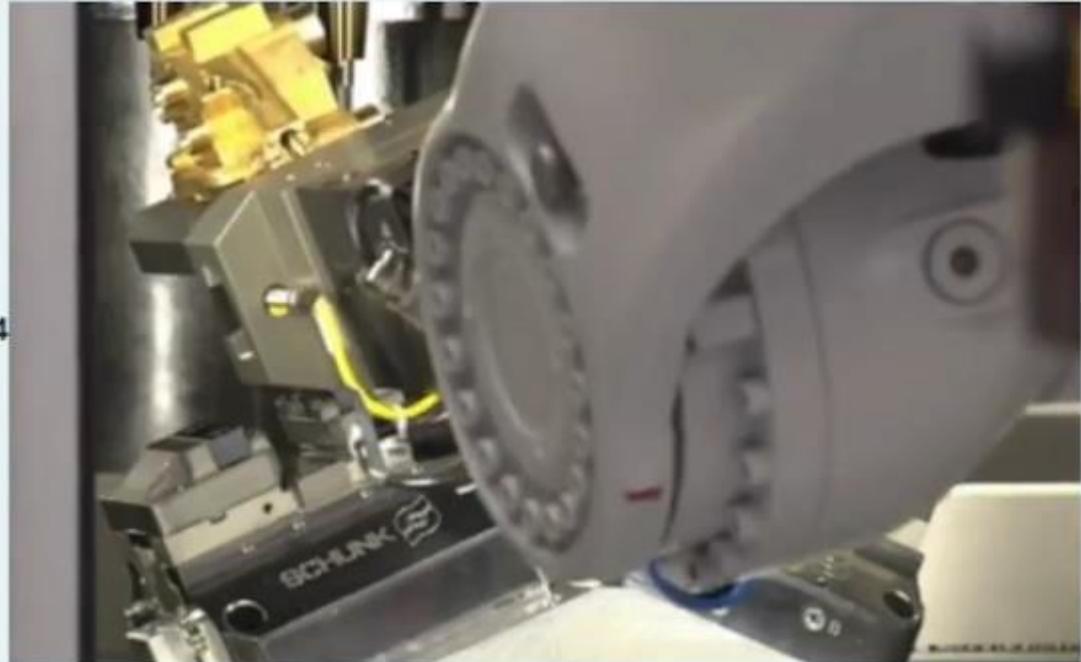
**d1 repere semifabricat**

**d2 repere de tip piese finite**

**d3 palete port-piese cu repere semifabricat si piese finite**

**d4 dispozitive de lucru**





a: a1

a: a2

a: a3

b: b1

b: b2

b: b3

c: c1

c: c2

d: d1

d: d2

d: d3

d: d4

Question 7

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

a. ce tip de MUCN executa prelucrarea reperelor

a1 o presa de indoit

a2 o presa de stantat si perforat

**a3 o masina de taiere cu laser**

a4 o presa de ambutisat

b. ce operatii se realizeaza in celula in fig. 1

b1 se incarca semifabricate pe MUCN

**b2 se descarca piese finite de pe MUCN**

b3 se curata masa masinii de resturile de material

b4 se descarca adaosurile tehnologice ramase pe masa MUCN

c. ce operatii se realizeaza in celula in fig. 2

c1 se incarca semifabricate pe MUCN

c2 se descarca piese finite de pe MUCN

c3 se curata masa masinii de resturile de material

**c4 se descarca adaosurile tehnologice ramase pe masa MUCN**

d. ce operatie se realizeaza in celula in fig. 3

**d1 se incarca semifabricate pe MUCN**

d2 se descarca piese finite de pe MUCN

**d3 se curata masa masinii de resturile de material**

d4 se descarca adaosurile tehnologice ramase pe masa MUCN

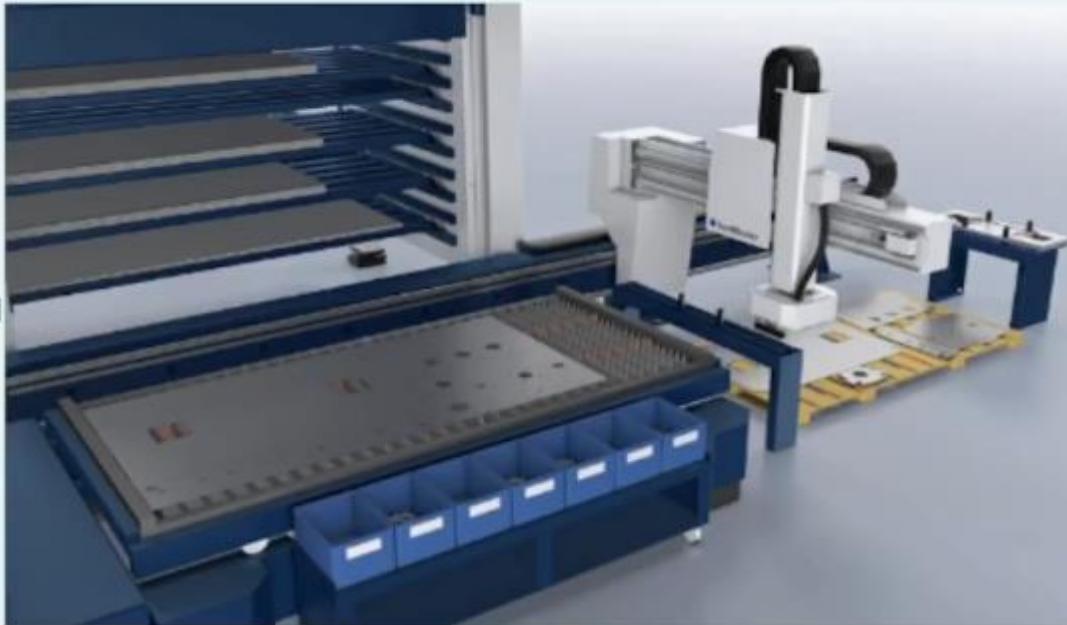
e. ce operatii realizeaza in celula in fig. 4

**e1 se incarca semifabricate pe MUCN**

e2 se descarca piese finite de pe MUCN

e3 se curata masa masinii de resturile de material

e4 se descarca adaosurile tehnologice ramase pe masa MUCN



4



- a: a1
- a: a2
- a: a3
- a: a4
- b: b1
- b: b2
- b: b3
- b: b4
- c: c1 ↳
- c: c2
- c: c3 ↳
- c: c4 ↳
- d: d1 ↳
- d: d2 ↳
- d: d3 ↳
- d: d4 ↳
- e: e1 ↳
- e: e2 ↳
- e: e3 ↳
- e: e4 ↳

Question 8

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru aplicatia robotizata de deformare plastica la rece prezentata in figurile de mai jos precizati a. cum se numeste echipamentul tehnologic integrat in celula (MU pentru deformare plastica la rece)

a1 presa de stantat si perforat

**a2 presa de indoit**

a3 presa de ambutisat

b. ce component esential pentru desfasurarea activitatilor de productie se afla integrat pe masina

b1 un mazin de efectori pentru RI

b2 un magazin de poansoane pentru masina

**b3 un sistem de aliniere si recentrare a reperelor in efectorul RI**

c. ce operatie se realizeaza in imaginea din figura 3

**c1 o operatie de deformare plastica a reperului**

c2 o operatie de schimbare a efectorului RI

c3 o operatie de schimbare a prinderii reperului de catre RI

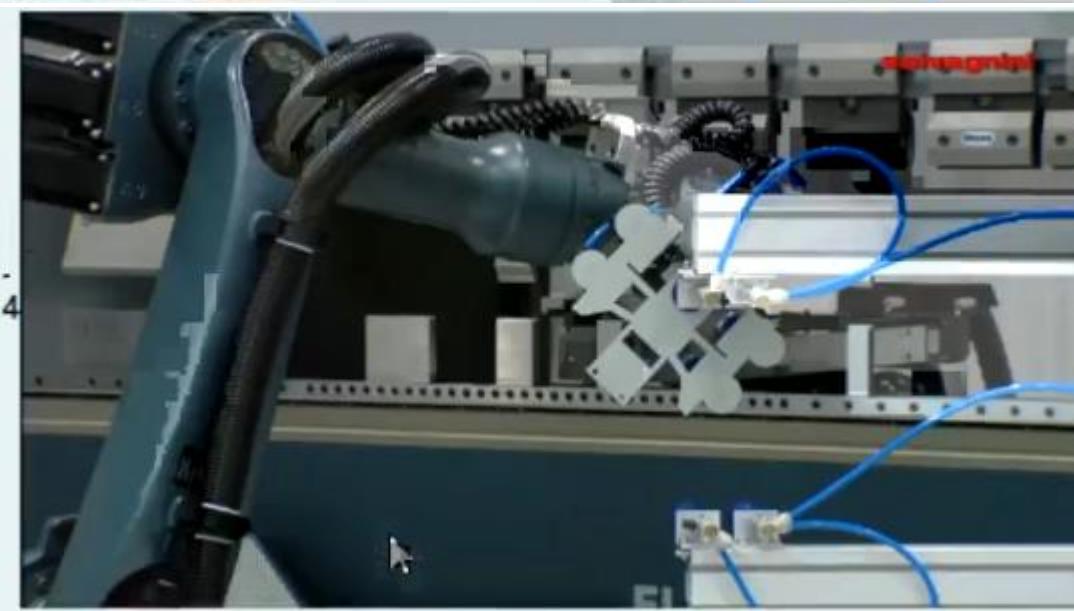
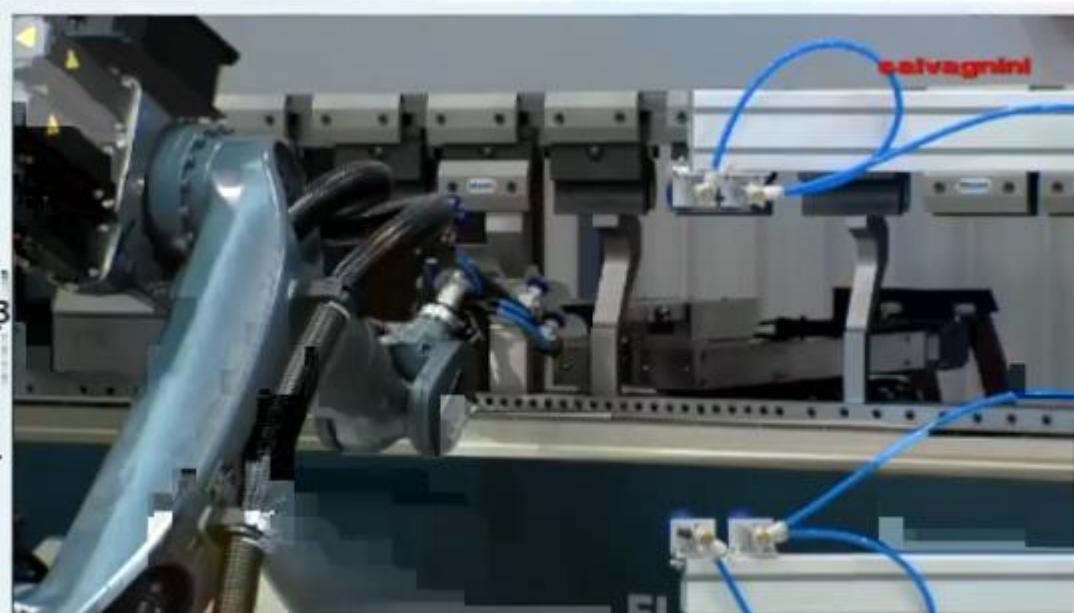
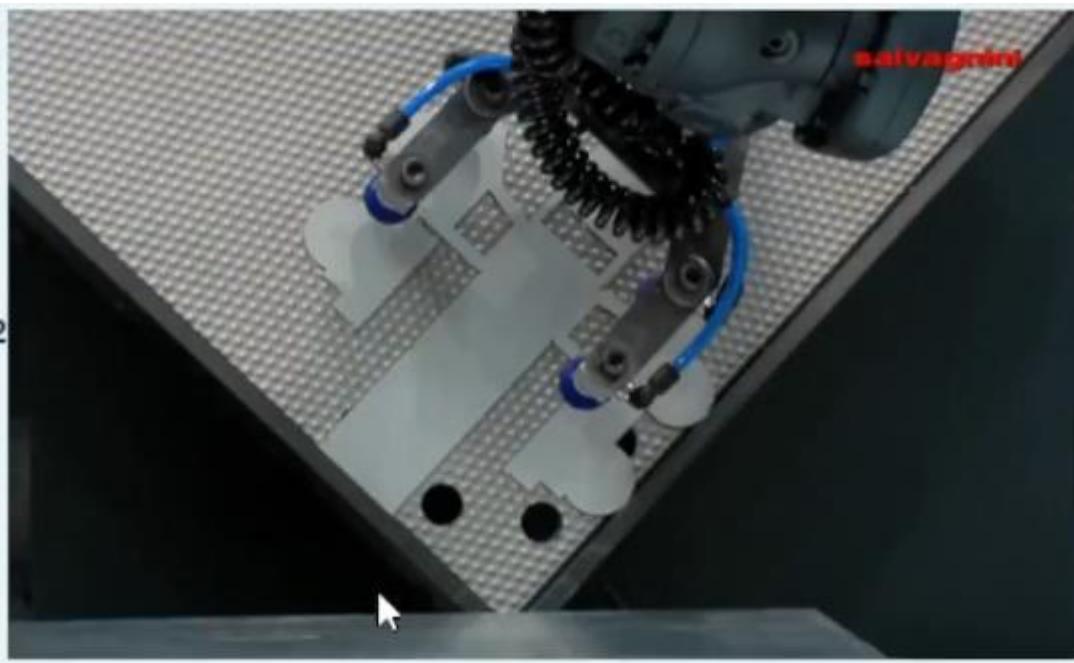
d. in cadrul procesului de realizare completa a piesei executate in celula robotizata

**d1 reperul este mentinut permanent in efectorul RI pe tot parcursul tuturor operatiilor de deformare plastica**

d2 reperul este mentinut in efectorul RI doar in anumite operatii, in altele este lasat sa de

**d2 reperul este mentinut in efectorul RI doar in anumite operatii, in altele este lasat sa de  
deformeze liber**





- a: a1
- a: a2
- a: a3
- b: b1
- b: b2
- b: b3
- c: c1
- c: c2
- c: c3
- d: d1
- d: d2



Question 9

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Cei patru efectorii prezentati in imaginile de mai jos pot fi utilizati pentru (selectati dintre optiuni doar cate o singura posibilitate de utilizare):

- a. efectorul din fig 1
  - a1 manipularea simultana a doi arbori scurti
  - a2 manipularea unui singur reper de tip arbore de lungime medie**
  - a3 manipularea unui singur reper de tip arbore lung
  - a4 manipularea unui reper de tip corp prismatic
  - a5 manipularea simultana a doua repere de tip disc, bucsa, flansa
- b. efectorul din fig 2
  - b1 manipularea unui reper de tip arbore scurt**
  - b2 manipularea unui reper de tip arbore de lungime medie
  - b3 manipularea unui reper de tip arbore lung**
  - b4 manipulare unui reper de tip corp prismatic**
  - b5 manipularea unui reper de tip disc, bucsa, flansa
- c. efectorul din fig 3

c1 manipularea a doua repere de tip arbori scurti

c2 manipularea a doua repere de tip arbori de lungime medie

c3 manipularea a doua repere de tip arbori lungi

c4 manipularea a doua repere de tip corp prismatic

c5 manipularea a doua repere de tip disc, bucsa, flansa

d. efectorul din fig 4

d1 manipularea a doua repere de tip arbori scurti

d2 manipularea a doua repere de tip arbori de lungime medie

d3 manipularea a doua repere de tip arbori lungi

d4 manipularea a doua repere de tip corp prismatic

d5 manipularea a doua repere de tip disc, bucsa, flansa

1



2



3





- a: a1
  - a: a2
  - a: a3
  - a: a4
  - a: a5
  - b: b1
  - b: b2
  - b: b3
  - b: b4
  - b: b5
  - c: c1
  - c: c2
  - c: c3
  - c: c4
  - c: c5
  - d: d1
  - d: d2
- d: d3
  - d: d4
  - d: d5

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru aplicatiile robotizate prezentate in figurile de mai jos precizati:

1. ce categorii de repere sunt manipulate cu ajutorul efectoilor prezentati in figurile de mai jos

a1 fig 1 - arbori scurti

a2 fig 1 - arbori cu lungime medie

a3 fig 1 - arbori lunghi

a4 fig 1 - disc, bucsa

b1 fig 2 - arbori scurti

b2 fig 2 - arbori cu lungime medie

b3 fig 2 - arbori lunghi



b4 fig 2 - disc, bucsa

c1 fig 3 - arbori scurti

c2 fig 3 - arbori cu lungime medie

c3 fig 3 - arbori lunghi

c4 fig 3 - disc, bucsa

d1 fig 4 - arbori scurti

d2 fig 4 - arbori cu lungime medie

d3 fig 4 - arbori lunghi

d4 fig 4 - disc, bucsa

e1 fig 5 - arbori scurti

e2 fig 5 - arbori cu lungime medie

e3 fig 5 - arbori lunghi

e4 fig 5 - disc, bucsa

2. pentru care din aplicatii se poate realiza schimbarea pozitiei reperelor semifabricat cea a reperelor de tip piesa finita in spatiul de lucru al masinii

f1 fig 1

f1 fig 1

f2 fig 2

f3 fig 3

f4 fig 4

f5 fig 5

3. in cazul carei figurii obiectele manipulate sunt din categoria arborilor cu lungime medie

g1 fig 1

g2 fig 2

g3 fig 3

g4 fig 4

g4 fig 4

g5 fig 5

4. in cazul carei figură obiectele manipulate sunt din categoria arborilor cu lungime mare

h1 fig 1

h2 fig 2

h3 fig 3

h4 fig 4

h5 fig 5

I



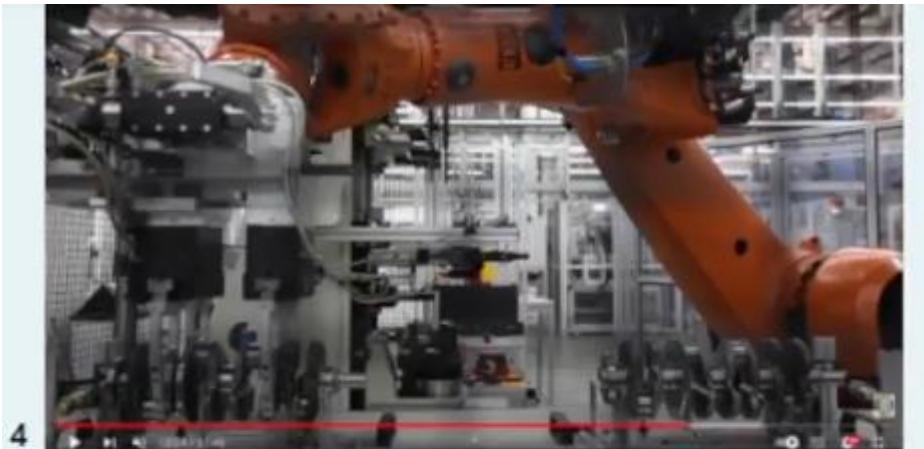
1



2



3



4



5

1: a1

1: a2

1: a3

1: a4

1: b1

1: b2

1: b3

1: b4

1: c1

1: c2

1: c3

1: c4

1: d1

1: d2

1: d3

1: d4

1: e1

2: f3

2: f4

2: f5

3: g1

3: g2

3: g3

3: g4

3: g5

4: h1

4: h2

4: h3

4: h4

2: f1

2: f2

4: h5

Question 11

Answer saved

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula de deformare plastica la rece prezentata in figurile de mai jos precizati:

a. ce reprezinta elementele numerotate din fig. 1

a1 1 = un sistem de depozitare semifabricate

a2 1 = un sistem de intoarcere a reperelor manipulate de RI

a3 1 = un sistem de aliniere a reperelor

a4 2 = un sistem de stocare a semifabricatelor

a5 2 = un sistem de stocare a reperelor finite

a6 2 = un sistem de separare a semifabricatelor

a7 3 = o magazie de efectori pentru manipularea reperelor de catre RI

a8 3 = o magazie de efectori pentru manipularea sculelor de catre RI

a8 3 = o magazie de efectori pentru manipularea sculelor de catre RI

a9 3 = un sistem de intoarcere a sculelor manipulate de RI

a10 4 = un sistem de schimbare automata a sculelor montate pe masina

a11 4 = un sistem de stocare a sculelor pentru MUCN

a12 4 = un sistem de intoarcere cu 180 grade a sculelor de montat sus / jos pe MUCN

a13 5 = un sistem de schimbare automata a sculelor montate pe masina

a14 5 = un sistem de limitare a nivelului de introducere a semifabricatului in MUCN

a15 5 = un sistem de intoarcere a reperelor manipulate de RI

b. cu ce tip de efector este echipat RI in fig. 2

b1 un efector pentru manipulat repere semifabricat

b2 un efector pentru prelucrat prin aschiere de tip scula cu antrenare proprie

b3 un efector pentru manipularea sculelor care se monteaza pe MUCN

c. ce reprezinta sistemul prezentat in fig. 3

c1 un sistem de reducere a freclarilor dintre semifabricat si masa MUCN

c2 un sistem de deformare plastica cu role presoare

c3 un sistem de control al grosimii semifabricatelor

d. cum se realizeaza operatiile de deformare plastica a reperelor prezentate in fig. 4 si fig. 5

d1 fig. 4 - cu mentinerea continua a prinderii semifabricatelor in efectorul RI

d2 fig. 4 - prin deformare libera a acestora dupa eliberarea semifabricatelor din prinderea in efector

d3 fig. 5 - cu mentinerea continua a prinderii semifabricatelor in efectorul RI

d4 fig. 5 - prin deformare libera a acestora dupa eliberarea semifabricatelor din prinderea in efector

e. ce reprezinta elementele notate cu 1 si 2 in fig. 6

e1 1 = stalpi de sustinere a constructiei rastelor

e2 1 = un sistem de intoarcere a semifabricatelor

e3 1 = o magazie suplimentara pentru efectorii RI

e4 1 = o magazie suplimentara pentru scule de montat pe MUCN

e5 2 = stalpi de sustinere a constructiei rastelor

e6 2 = un sistem de intorcere a semifabricatelor

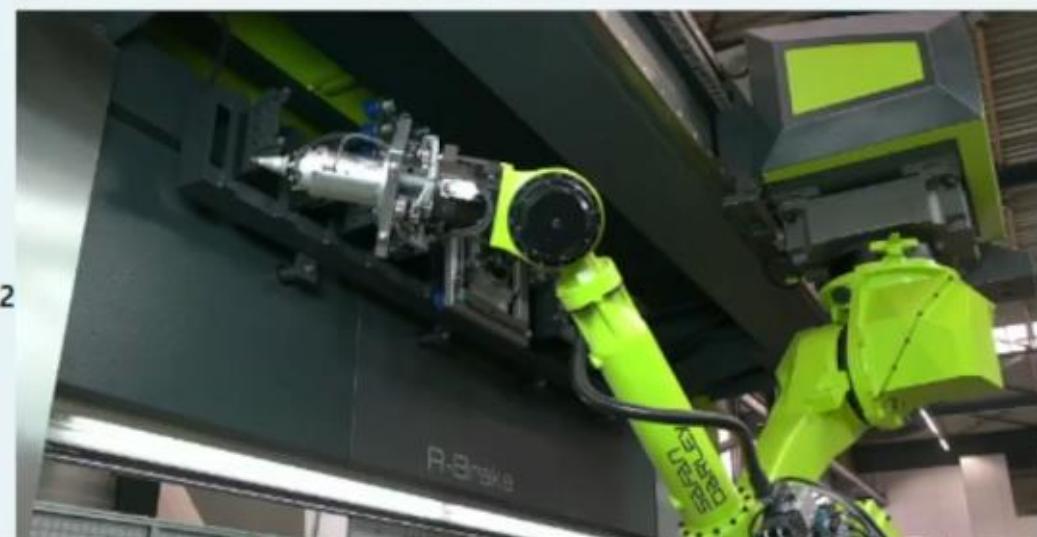
e6 2 = un sistem de intoarcere a semifabricatelor

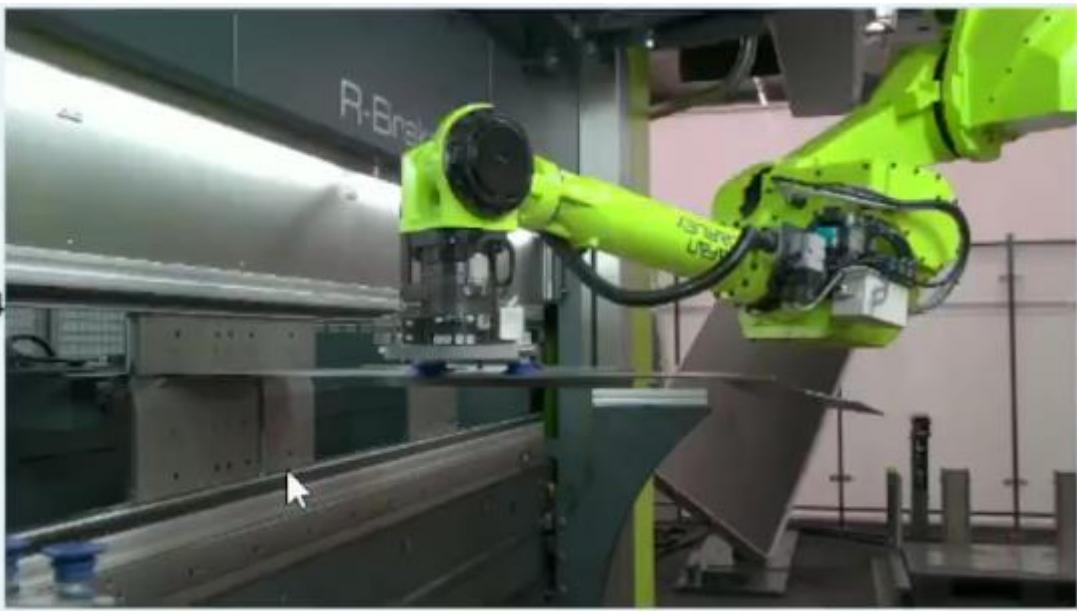
e7 2 = o magazie suplimentara pentru efectorii RI

e8 2 = o magazie suplimentara pentru scule de montat pe MUCN

e8 2 = o magazie suplimentara pentru scule de montat pe MUCN

Time left 0:28:2





- |  |
|--|
| <input type="checkbox"/> a: a1             |
| <input type="checkbox"/> a: a2             |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a3  |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a4  |
| <input type="checkbox"/> a: a5             |
| <input type="checkbox"/> a: a6             |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a7  |
| <input type="checkbox"/> a: a8             |
| <input type="checkbox"/> a: a9             |
| <input type="checkbox"/> a: a10            |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a11 |
| <input type="checkbox"/> a: a12            |
| <input type="checkbox"/> a: a13            |
| <input type="checkbox"/> a: a14            |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a15 |
| <input type="checkbox"/> b: b1             |

- |   |
|---|
| <input type="checkbox"/> b: b1            |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b2 |
| <input type="checkbox"/> b: b3            |
| <input type="checkbox"/> c: c1            |
| <input type="checkbox"/> c: c2            |
| <input checked="" type="checkbox"/> c: c3 |
| <input type="checkbox"/> d: d1            |
| <input type="checkbox"/> d: d2            |
| <input checked="" type="checkbox"/> d: d3 |
| <input type="checkbox"/> d: d4            |
| <input type="checkbox"/> e: e1            |
| <input type="checkbox"/> e: e2            |
| <input checked="" type="checkbox"/> e: e3 |

- |   |
|---|
| <input type="checkbox"/> e: e4            |
| <input type="checkbox"/> e: e5            |
| <input type="checkbox"/> e: e6            |
| <input type="checkbox"/> e: e7            |
| <input checked="" type="checkbox"/> e: e8 |

### Question 12

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula de strunjire robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

a. ce tip de repere sunt stocate in sistemul de stocare prezentat in imaginile 1 si 2

a1 de tip arbore scurt

a2 de tip disc

a3 de tip bucsa

a4 de tip flansa

b. in cazul manipularii reperelor de catre un RI de tip portal simplu cum trebuie sa fie dispuse posturile din care se preiau semifabricatele / in care se depun piesele finite:

b1 ca posturi succesive, localizate pe o aceeasi parte a sistemului de transport al paletelor

b2 ca posturi dispuse fata in fata, localizate de o parte si de alta a sistemului de transport al paletelor

c. ce operatie realizeaza RI in imaginea din fig. 3

c1 preia un semifabricat din stocator

c2 depune un semifabricat in stocator

c3 preia o piesa finita din stocator

c4 depune o piesa finita in stocator



d. ce operatie realizeaza RI in imaginea din fig. 4

d1 incarca un semifabricat in arborele principal al MUCN

d2 descarca un semifabricat din arborele principal al MUCN

d3 incarca o piesa finita in arborele principal al MUCN

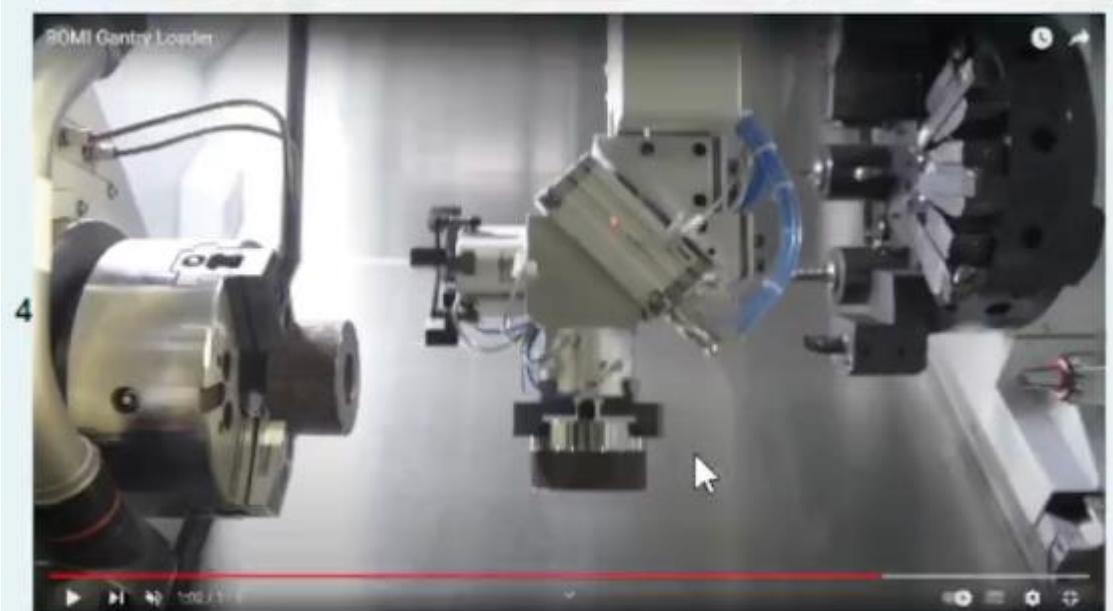
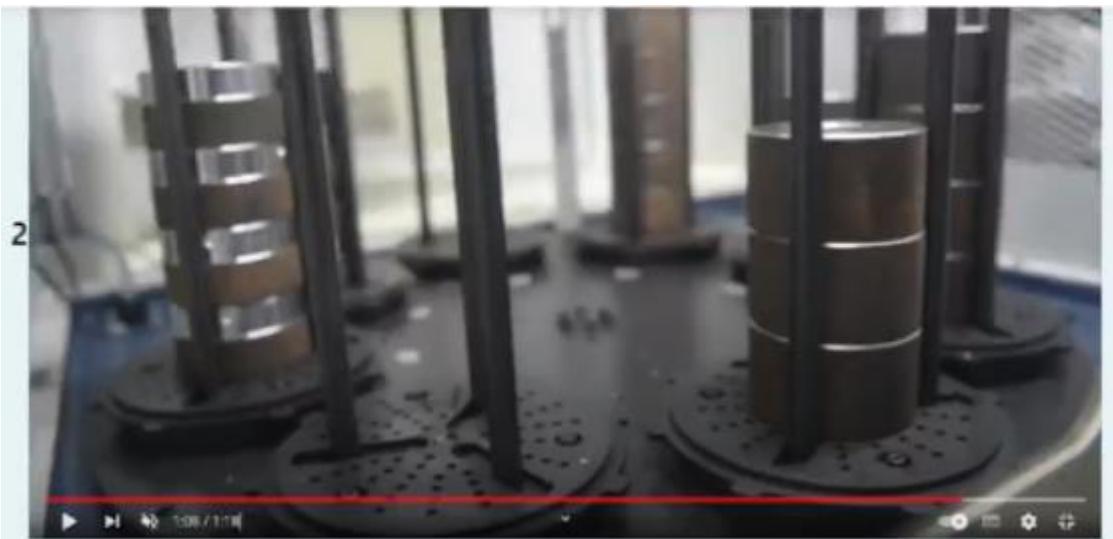
d4 descarca o piesa finita din arborele principal al MUCN

e. unde se realizeaza inversarea pozitiei celor doi efectori care au incarcati unul un semifabricat si cel de al doilea o piesa finita:

e1 in spatiul de lucru al MUCN

e2 in afara spatiului de lucru al MUCN





- a: a1
- a: a2
- a: a3
- a: a4
- b: b1
- b: b2
- c: c1
- c: c2
- c: c3
- c: c4
- d: d1
- d: d2
- d: d3

- d: d4
- e: e1
- e: e2

**Question 13**

Not yet  
answered

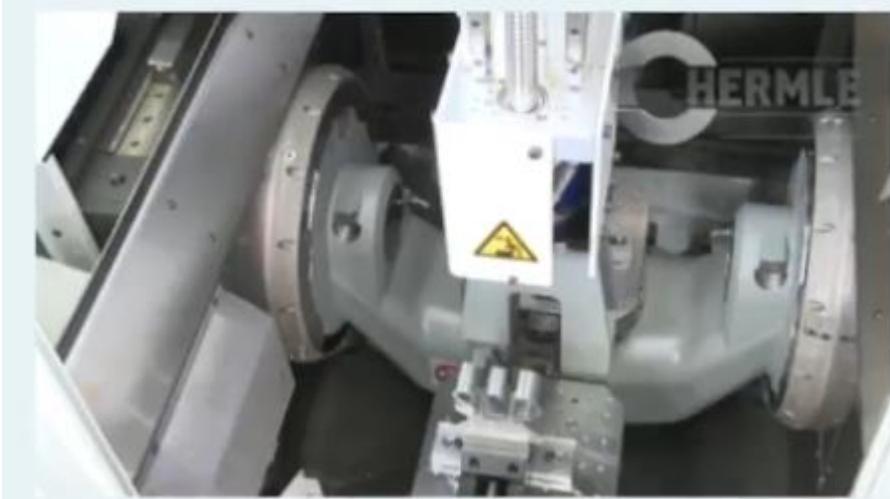
Marked out of  
0.50

 Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in figurile de mai jos, ce integreaza o MUCN de frezat cu 5 ACN, precizati:

- a. ca tip de RI este integrat in aplicatia robotizata
  - a1 brat articulat
  - a2 portal simplu
  - a3 portal dublu
- b. ce obiecte manipuleaza RI
  - b1 obiecte semifabricat
  - b2 piese finite
  - b3 palete port-piese cu sistme de prindere a obiectelor semifabricat / prelucrate
- c. cum sunt stocate obiectele manipulate de RI
  - c1 pe un conveior de palete port-piese
  - c2 intr-un rastel de palete port-piese
  - c3 pe o masa rotativa cu locasuri de depunere a paletelor port-piese
- d. unde se face schimbarea pozitiei obiectelor semifabricat si de tip piesa finita manipulate de RI
  - d1 in afara spatiului de lucru al MUCN
  - d2 in spatiul de lucru al MUCN





- a: a1
- a: a2
- a: a3
- b: b1
- b: b2
- b: b3
- c: c1
- c: c2
- c: c3
- d: d1
- d: d2

Question 14

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Avand in vedere specificul conceptiei celulei robotizate pentru prelucrat arbori cotiti si al efectorilor cu care se manipuleaza reperele prezентate in figurile de mai jos precizati:

a. in ce categorie se incadreaza piesele manipulate:

a1 arbori scurti



a2 arbori de lungime medie

a3 arbori longi

b. care este solutia de echipare tehnologica a RI utilizat pentru manipularea reperelor

b1 un RI cu o culisa echipat cu un efector dublu, cu rotire de schimbare a reperelor in spatiul de lucru al masinii

b2 un RI cu o culisa echipat cu un efector dublu, cu rotire de schimbare a reperelor in afara spatiului de lucru al masinii

b3 un RI cu doua culise, fiecare echipata cu cate un efector simplu

b4 un RI cu doua culise, fiecare echipata cu cate un efector dublu

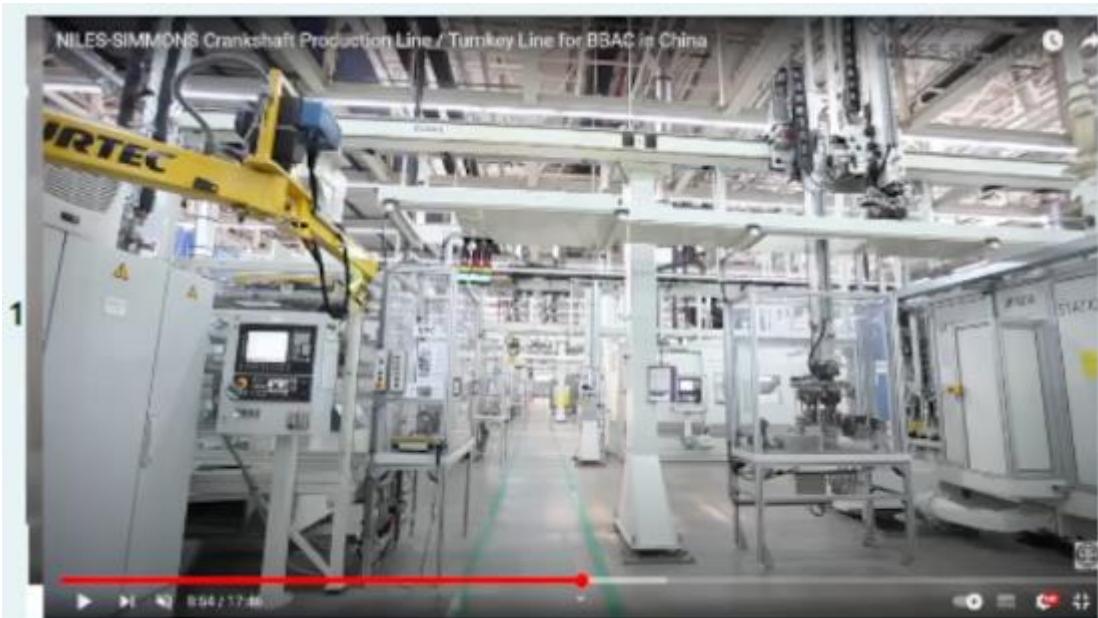
c. ce operatii se realizeaza in sevenetele functionale prezентate in fig.3 si fig.4

c1 fig 3-incarcarea unui reper semifabricat pe MUCN pentru prelucrare

c2 fig 3-incarcarea unui reper prelucrat pe un stand de control

c3 fig 4-incarcarea unui reper semifabricat pe MUCN pentru prelucrare

c4 fig 4-incarcarea unui reper prelucrat pe un stand de control





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



Question 15

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru linia robotizata de deformare plastica la rece prezentata in imaginile de mai jos precizati:

- a. ce tipuri de masini unelte pentru deformare plastica include linia robotizata
- a1 prese de indoit
  - a2 prese de stantat si perforat
  - a3 prese de ambutisat
- b. cate grade de libertate si de ce tip au RI integrati in linia de fabricatie robotizata
- b1 3 grade de libertate = 1 T + 2 R
  - b2 3 grade de libertate = 2 T + 1 R
  - b3 4 grade de libertate = 1 T + 3 R
  - b4 4 grade de libertate = 2 T + 2 R
- c. in ce imagini RI este amplasat pentru "incarcare frontală a primei prese"
- c1 fig. 1
  - c2 fig. 2
  - c3 fig. 3
  - c4 fig. 4
- d. in ce imagine RI este amplasat pentru "descarcare frontală a ultimei prese"
- d1 fig. 1
  - d2 fig. 2

d2 fig. 2

d3 fig. 3

d4 fig. 4

e. in ce imagine RI este amplasat pentru "transferul semifabricatelor intre prese"

e1 fig. 1

e2 fig. 2

e3 fig. 3

e4 fig. 4





a: a1

a: a1

a: a2

a: a3

b: b1

b: b2

b: b3

b: b4

c: c1

c: c2

c: c3

c: c4

d: d1

e: e1

d: d2

e: e2

d: d3

e: e3

d: d4

e: e4

**Question 16**

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula robotizata din figurile de mai jos precizati:

- a. celula este destinata prelucrarii reperelor de tip
  - a1 arbori scurti
  - a2 arbori cu lungime medie
  - a3 arbori lungi
- b. RI este echipat cu
  - b1 un efector pentru manipularea individuala a reperelor
  - b2 un efector dublu pentru manipularea a 2 repere simultan
  - c pentru manipularea fiecarui reper se utilizeaza
  - c1 un efector simplu cu un singur rand de bacuri
  - c2 un efector simplu cu doua randuri de bacuri
  - c3 un efector dublu cu cate un singur rand de bacuri
  - c4 un efector dublu cu cate doua randuri de bacuri**

d1 reperele succesive au aceiasi orientare secundara

Time left 0:09:12

d2 reperele succesive au o orientare secundara inversa

e. pentru situatia prezentata in fig 2 si fig 3 care este orientarea secundara in stocatorul de repere semifabricat / piese finite pentru reperele manipulate de RI

e1 reperele succesive au aceiasi orientare secundara

e2 reperele succesive au o orientare secundara inversa

f. pentru schimbarea reperului semifabricat cu piesa finita, rotatia efectorilor se face

f1 in fig 2 si fig 3, in jurul unei axe perpendiculare pe axa longitudinala a MUCN

f2 in fig 2 si fig 3, in jurul unei axe paralele cu axa longitudinala a MUCN

f3 in fig 4 si fig 5, in jurul unei axe perpendiculare pe axa longitudinala a MUCN

f4 in fig 4 si fig 5, in jurul unei axe paralele cu axa longitudinala a MUCN

g. schimbarea pozitiei reperelor se face

g1 in fig 2 si fig 3, in afara spatiului de lucru al MUCN

g2 in fig 2 si fig 3, in spatiul de lucru al MUCN

g3 in fig 4 si fig 5, in afara spatiului de lucru al MUCN

g4 in fig 4 si fig 5, in spatiul de lucru al MUCN

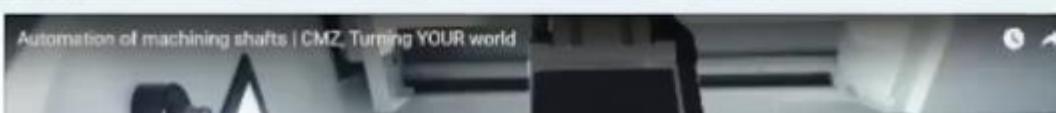
1

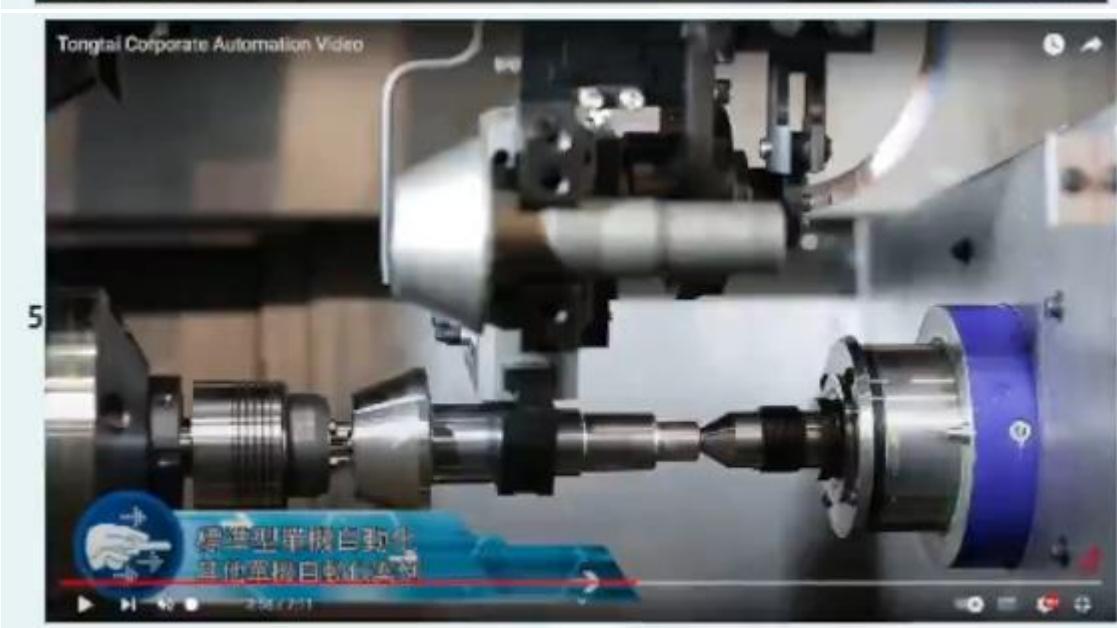
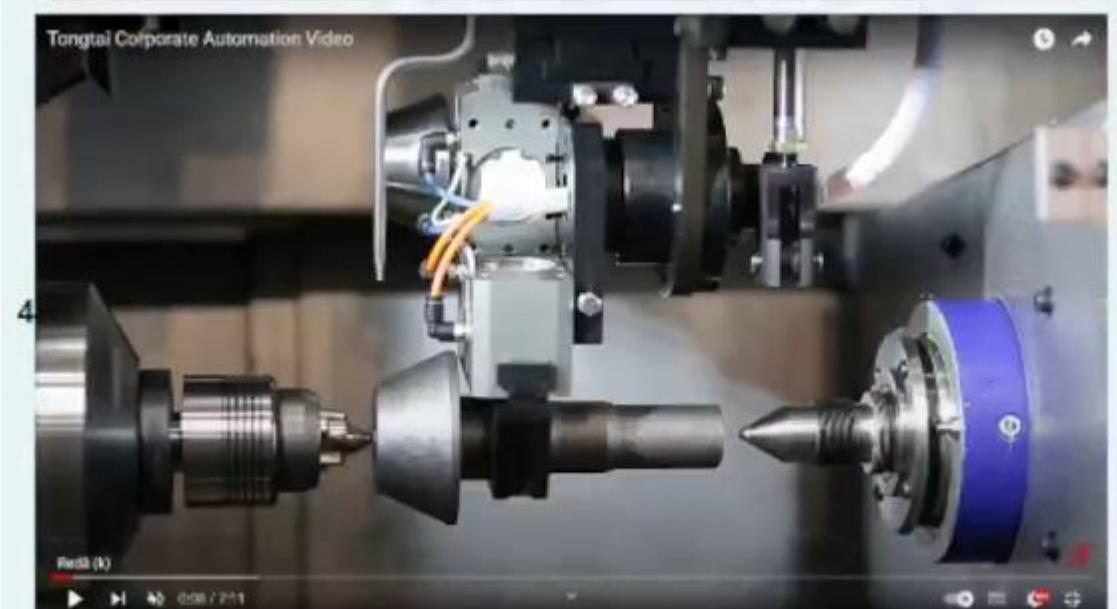


2



Automation of machining shafts | CMZ, Turning YOUR world





5

 a: a1 a: a2 a: a3 b: b1 b: b2 c: c1 c: c2 c: c3 c: c4 d: d1 d: d1 d: d2 e: e1 e: e2 f: f1 f: f2 f: f3 f: f4 g: g1 g: g2 g: g3 g: g4

Question 17

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Cu referire la celula robotizata prezentata in figurile de mai jos precizati:

- a. conform echiparii tehnologice disponibile pentru RI in celula se pot prelucra reperes de tip:  
**a1 arbori scurti**  
**a2 arbori de lungime medie**  
**a3 arbori lunghi**  
**a4 repere de tip disc, bucsa flansa**
- b. pentru manipularea reperelor de tip arbore se utilizeaza  
**b1 doi efectori cu cate un rand de bacuri, care manipuleaza doua reper**  
**b2 un efector dublu cu doua randuri de bacuri, care manipuleaza un singur reper**
- c. pentru manipularea reperelor de tip disc, bucsa, flansa se utilizeaza  
**c1 doi efectori cu bacuri in miscare de translatie**  
**c2 doi efectori cu bacuri in miscare de rotatie**
- d. efectorii RI sunt schimbabili:  
**d1 in mod automat**  
**d2 prin interventia unui operator uman**





- a: a1
- a: a2
- a: a3
- a: a4
- b: b1
- b: b2
- c: c1
- c: c2
- d: d1
- d: d2

**Question 18**Not yet  
answeredMarked out of  
0.50

Flag question

Pentru efectorii prezentati in imaginile de mai jos precizati:

a. care dintre efectorii prezentati NU se recomanda sa fie utilizati in aplicatii robotizate, datorita imposibilitatii de parametrizare precisa a efectorului

a1 fig. 1



a2 fig. 2

a3 fig. 3

a4 fig. 4

a5 fig. 5

a6 fig. 6

a7 fig. 7

a8 fig. 8

a9 fig. 9

a10 fig. 10

b. avand in vedere orientarea primara a obiectelor posibil a fi manipulate si configurarea bacurilor efectorilor, care dintre efectori pot fi utilizati in manipularea reperelor de tip arbore in aplicatiile robotizate

b1 fig. 1

b2 fig. 2

b3 fig. 3

b4 fig. 4

b5 fig. 5

b6 fig. 6

b7 fig. 7

b8 fig. 8

b9 fig. 9

b10 fig. 10

c. avand in vedere orientarea primara a obiectelor posibil a fi manipulate si configurarea bacurilor efectorilor care dintre efectori pot fi utilizati in manipularea reperelor de tip disc / bucsa in aplicatiile robotizate

c1 fig. 1

c2 fig. 2

c3 fig. 3

c4 fig. 4

c5 fig. 5



c6 fig. 6

c7 fig. 7

c8 fig. 8

c9 fig. 9

c10 fig. 10







- |   |  |
|---|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a3 |  |
| <input type="checkbox"/> a: a4            |  |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a5 |  |
| <input type="checkbox"/> a: a6            |  |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a7 |  |
| <input type="checkbox"/> a: a8            | <input type="checkbox"/> b: b9             |
| <input type="checkbox"/> a: a9            | <input checked="" type="checkbox"/> b: b10 |
| <input type="checkbox"/> a: a10           | <input checked="" type="checkbox"/> c: c1  |
| <input type="checkbox"/> b: b1            | <input type="checkbox"/> c: c2             |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b2 | <input type="checkbox"/> c: c3             |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b3 | <input type="checkbox"/> c: c4             |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b4 | <input type="checkbox"/> c: c5             |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b5 | <input checked="" type="checkbox"/> c: c6  |
| <input type="checkbox"/> b: b6            | <input checked="" type="checkbox"/> c: c7  |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b7 | <input type="checkbox"/> c: c8             |
| <input checked="" type="checkbox"/> b: b8 | <input type="checkbox"/> c: c9             |
| <input type="checkbox"/> b: b9            | <input type="checkbox"/> c: c10            |

- |   |
|---|
| <input type="checkbox"/> a: a1            |
| <input type="checkbox"/> a: a2            |
| <input checked="" type="checkbox"/> a: a3 |

Question 19

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:

a. ce tip de repere sunt prelucrate in celula

a1 arbori scurti

a2 disc

a3 bucsa

a4 flansa

b. unde se realizeaza schimbarea pozitiei efectorilor care au incarcate un semifabricat si o piesa finita

b1 in spatiul de lucru al masinii

b2 in afara spatiului de lucru al masinii

c. ce reprezinta secventa functionala din imaginea 3

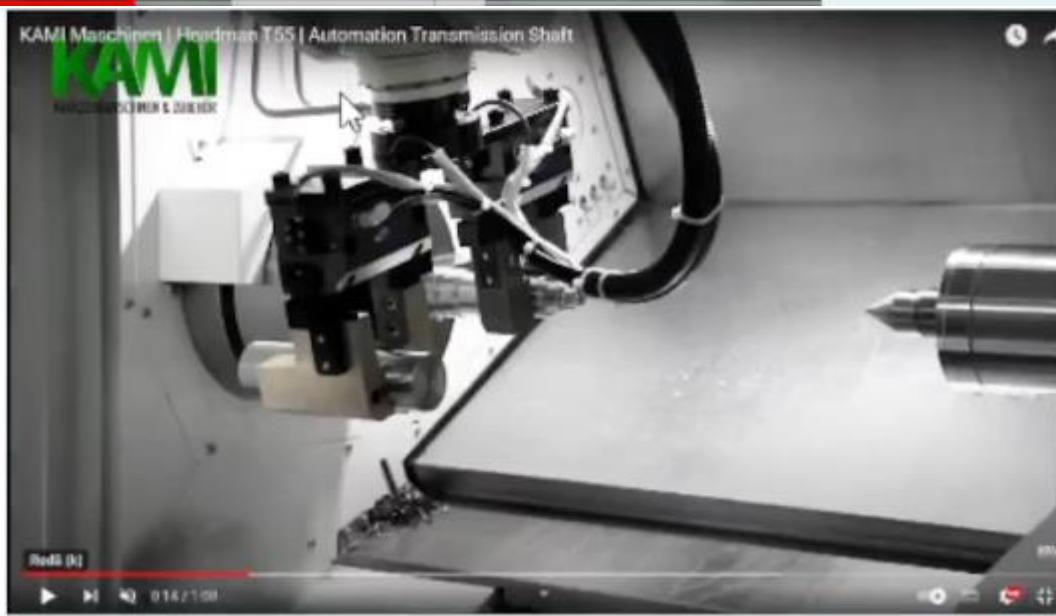
c1 incarcarea unui reper semifabricat intr-un efector

c2 descarcarea unui reper piesa finita dintr-un efector

c3 manipularea pieselor finite de catre robot pentru a obtine orientarea secundara corecta a acestora



1



2



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

Question 20

Not yet  
answered

Marked out of  
0.50

Flag question

- Pentru celula robotizata prezentata in imaginile de mai jos precizati:
- a. cate sisteme de stocare semifabricate / piese finite sunt integrate in celula
  - a1 un singur sistem, comun pentru ambele MUCN
  - a2 doua sisteme, cate unul aferent fiecarei MUCN
  - b. cine realizeaza incarcarea - descarcarea MUCN
  - b1 un acelasi RI de tip portal simplu cu 2 ACN
  - b2 un acelasi RI de tip portal simplu cu 4 ACN
  - b3 doi RI de tip portal simplu cu 2 ACN
  - c. cine realizeaza transferul reperelor intre cele doua MCN
  - c1 un sistem de transport auxiliar
  - c2 un acelasi RI de tip portal simplu cu 2 ACN
  - c3 un acelasi RI de tip portal simplu cu 4 ACN

- c2 un acelasi RI de tip portal simplu cu 2 ACN
- c3 un acelasi RI de tip portal simplu cu 4 ACN
- d. ce reprezinta sistemul a carui constructie si functionalitate este prezentata in fig. 4 si fig. 5
- d1 un sistem de transport auxiliar al reperelor intre MUCN
- d2 un sistem de control dimensional al reperelor prelucrate
- d3 un sistem de intoarcerea pieselor
- e. ce reprezinta sistemul a carui constructie si functionalitate este prezentata in fig. 6
- e1 un sistem de transport auxiliar al reperelor intre MUCN
- e2 un sistem de control dimensional al reperelor prelucrate
- e3 un sistem de intoarcerea pieselor
- f. unde se realizeaza intoarcere celui doi efectori cu piesele manipulate simultan de sistemul din fig.3
- f1 in afara spatiului de lucru al MUCN
- f2 in interiorul spatiului de lucru al MUCN

1

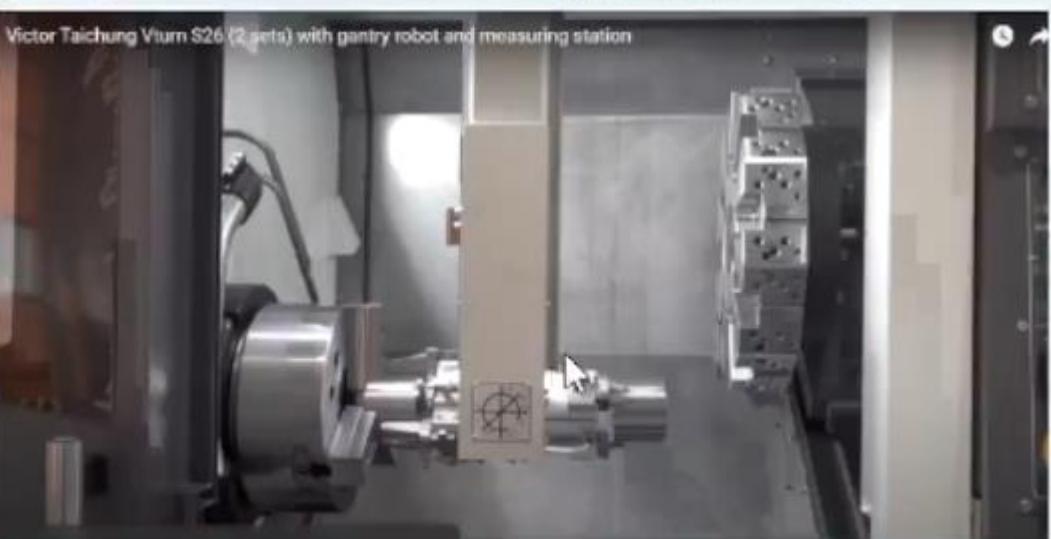


2



Victor Taichung Vturn S26 (2 sets) with gantry robot and measuring station

3



Victor Taichung Vturn S26 (2 sets) with gantry robot and measuring station

4



Victor Taichung Vturn S26 (2 sets) with gantry robot and measuring station

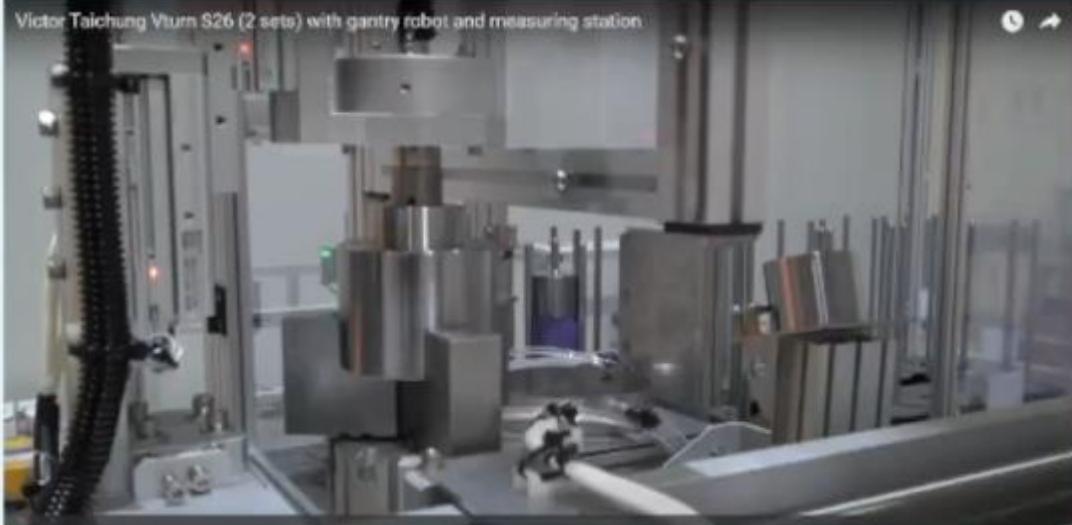
5



Victor Taichung Vturn S26 (2 sets) with gantry robot and measuring station



6



Victor Taichung Vturn S26 (2 sets) with gantry robot and measuring station



7

