

ПИТАЊА ЗА УСМЕНИ ИСПИТ ИЗ ИЗБОРНОГ ПРЕДМЕТА

Назив предмета: Аутоматизација производње и флексибилни производни системи

ПРЕДМЕТНИ НАСТАВНИК : Горан Станојевић

1. Објасните појам система управљања. Која разлика постоји између затвореног и отвореног система управљања?
2. Објасните шта се подразумева под аутоматским регулисањем. Наведите бар један пример.
3. Шта је програм?
4. Који су основни циљеви аутоматизације?
5. Које су главне карактеристике обрадних центара?
6. Шта су кодирани алати?
7. Које су основне карактеристике специјалних машина алатки?
8. Наведите основне модуле специјалних машина алатки.
9. Објасните основне разлике између специјалних машина алатки и трансфер линија.
10. Наведите основне правце у грађи трансфер линија.
11. Које врсте транспорта се примењују код трансфер линија?
12. Шта је адаптивно управљање и која му је основна намена?
13. Која је основна разлика између NC и CNC машина?
14. Која се све управљања могу остварити на НУ машинама?
15. Наведите и укратко објасните основне карактеристике три врсте носача података.
16. Шта су претварачи и која је њихова основна функција?
17. Објасните принцип рада асинхроног мотора.
18. Које су врсте асинхроних мотора?
19. Објасните карактеристике асинхроног мотора.
20. Објасните принцип рада једносмерног мотора.

21. Објасните регулисање брзине мотора једносмерне струје.
22. Наведите основне карактеристике револверских глава и магацина алата.
23. Објасните улогу палетног система у флексибилној аутоматизацији.
24. Која је улога система за подмазивање?
25. Шта су потенциометри и која је њихова основна улога у процесу мерења?
26. Објасните енкодере.
27. Како се дели транспортни систем?
28. Примена рачунара у управљању производним системима
29. Врсте управљања
30. Нумеричко управљање
31. CNC управљање
32. Адаптивно управљање
33. Флексибилни технолошки систем-основни појмови и дефиниција
34. Флексибилни технолошки систем-структура
35. Структура CAD система
36. Подсистеми CAM
37. Транспортни системи у FTS-у
38. Област примене и развој робота
39. Основне кинематске структуре индустријских робота
40. Структура робота
41. Завршни уређаји робота
42. Врсте система управљања роботима
43. Секвенционо управљање манипулатором
44. Управљање помоћу сервосистема
45. Дигитална реализација управљања

46. Прецизност кретања робота
47. Сензори и сензорски системи-појам, опдела, улога
48. Сензори додира
49. Сензори силе
50. Сензори близине
51. Сензори растојања
52. Програмирање индустријских робота
53. Језици за програмирање индустријских робота