

ATSAKYMŲ LAPAS

Kandidato identifikavimo kodas (iš Mokinių registro)	Kandidato parašas Pasirašydamas patvirtinu, kad šis atsakymų lapas yra mano ir kad užduotis atlikau savarankiškai (t. y. be pašalinės pagalbos)
Informacija iš vykdymo protokolo: Grupė , vieta (eilės numeris protokole)	

I dalis

1.		(1)
2.		(1)
3.	Robotinėse ir mechatroninėse sistemose kartais naudojamos ne tik elektros, bet ir pneumatinės pavaros. Viena iš pagrindinių šių pavarų charakteristikų yra slėgis. SI sistemos slėgio matavimo vienetas yra _____. Taip pat naudojami ir kiti slėgio matavimo vienetai, pavyzdžiui, vienas iš jų yra _____.	(2)
4.	1. _____ 2. _____	(1)
5.		(1)
6.		(1)
7.	Pirmiausia vyksta _____ etapas, kurio metu yra supaprastinamas vizualinis komponentų sujungimo planas. Tada eina _____ etapas, jo metu idėjos paverčiamos brėžiniais arba modeliais. Gaminio _____ etape dalys sudedamos tam tikra tvarka. Prieš kurdami galutinį gaminį, inžinieriai paprastai taiko _____ etapą idėjai išbandyti. Galiausiai _____ etapu patikrinama, ar sistema veikia taip, kaip numatyta. Jei reikia, _____ etapu yra nustatomos ir šalinamos sistemos problemos.	(2)

8. (1)
9. (1)
10. (1)
- 11.1. (1)
- 11.2. (1)
12. (1)

II dalis

1 klausimas

1. (3)
1.
2.
3.
2. (2)
3. (1)

2 klausimas

1. (3)
1.
2.
3.
2. (4)

3.

(2)

3 klausimas

1.

(3)

2.

(2)

3.

(1)

4.

(1)

5.

(2)

4 klausimas

1.

(4)

1.
2.
3.
4.

2.

(3)

Apdorojant jutiklių signalus, duomenys būna dviejų tipų. Tolydūs duomenys, kurie kinta laikiui bėgant, yra vadinami _____. Diskretūs duomenys, kurie yra apibūdinami dviem reikšmėmis – nuliu ir vienetu, vadinami _____. Vieno tipo signalams paprastai reikia papildomo konvertavimo į kitą formatą, naudojant _____, kad juos būtų galima apdoroti kompiuterinėse sistemose.

3.

(3)

5 klausimas

1.

1. (3)
2.
3.

2.

(2)

3.

(1)

4.

(4)

5.

(1)