

5 klausimas

1.

1.

2.

3.

(3)

2.

(2)

3.

(1)

4.

(4)

5.

(1)



ATSAKYMŲ LAPAS

Kandidato identifikavimo kodas  
(iš Mokinių registro)

Informacija iš vykdymo protokolo:

Grupė, vieta (eilės numeris protokole)

Kandidato parašas  
Pasirašydamas patvirtinu, kad šis atsakymų lapas yra mano ir kad užduotis atlikau savarankiškai (t. y. be pašalinės pagalbos)

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 lai-  
kui bėgant, yra vadinami \_\_\_\_\_. Diskretūs duomenys, kurie yra api-  
brėžiami 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)