

3.7.

(3)

3.7.		(3)
------	--	-----

4 struktūrinis klausimas

4.1.

(2)

4.1.	Privalumas	(2)
	Trūkumas	

4.2.

(2)

4.2.	Ašis Argumentavimas	(2)
	
	

4.3.

(3)

4.3.	Robotinės rankos griebtuvo prispaudimo jėgą padeda reguliuoti ją matuojantys	(3)
 Tai leidžia užtikrinti, kad robotas	
	detalių ir tiksliai jas iš vienos vietos į kitą.	

4.4.1.

(4)

4.4.1.		(4)
--------	--	-----

4.4.2.

(1)

4.4.2.		(1)
--------	--	-----

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.		(1)
4.		(1)
5.	1. 2.	(2)
6.		(1)
7.		(1)
8.	1 – 2 – 3 – 4 –	(4)
9.		(1)
10.		(1)
11.		(1)

