**ĐÁP ÁN**

**ĐỀ THI HỌC KỲ - LẦN 2**

**MÔN: ROBOT CÔNG NGHIỆP**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Câu** | **Nội dung** | **Điểm** |
| 1a) | Hệ trục tọa độ hoàn chỉnh như hình sau: | 0.25đ |
| 1b) | Tìm    Từ hình vẽ ta có: | 0.5đ |
| 1c) | Tìm    Từ hình vẽ ta có: | 0.5đ |
| 1d) | **Lưu ý:** Sinh viên làm theo phương pháp xác định từng thành phần vẫn được tính đủ điểm | 0.5đ |
| 1e) | Tìm | 0.25đ |
| 2a |  | 1.0 đ |
| 2b |  | 2.0 đ |
| 3a) | Bảng I/O:   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | Input name | Address | Output name | Address | | Sensor1 | DI.0 | Conveyor1 | D0.0 | | Sensor2 | DI.1 | Conveyor2 | D0.1 | |  |  | Gripper | D0.2 |   Lưu ý: Sinh viên được phép cấu hình các chân I/0 khác có cùng chức năng cho tủ.  Sơ đồ đấu dây: | 1.5 đ |
| 3b) |  | 1.0 đ |
| 3c) |  | 2.5 đ |