

KSU-3310 MEKATRONIIKAN PERUSTEET
Introduction to Mechatronics

Tentti 4.12.2006

Kirjallisuuden käyttö kielletty.

1. a) Luettele alemmat kinemaattiset parit. 2 p
b) Mitä tarkoitetaan Robertsin ja Tsebysevin säännöllä? 2 p
c) Esitä Newton'in 2. peruslain täydellinen muoto. 2 p

2. a) Luettele ohjelmoitavan logiikan pääosat. 3 p
b) Luettele kolme lineaariliikettä mittaavaa anturia. 3 p

3. a) Kuinka toteutetaan askelmoottorissa ns. mikroaskellus? 3 p
b) Selosta resolverin toiminnan periaate. 3 p

4. a) Mitä tarkoitetaan varausvahvistimella? 3 p
b) Mitä esitetään SA-menetelmän ympäristökaaviolla? 3 p