



**3331.01 – “Robotlar, mexatronika və robot texnikası sistemləri” ixtisası üzrə fəlsəfə doktoru**

**hazırlığının imtahan sualları**

1. Robotlar haqqında ümumi məlumat
2. Robotların təsnifatı
3. Sənaye robotları haqqında ümumi məlumat
4. Mobil robotlar haqqında ümumi məlumat
5. Sənaye robotlarının struktur quruluşu
6. Texnoloji əməliyyatlarda robotların təyinatı və tətbiqi
7. Tutucu qurğular
8. Sənaye robotlarının intiqalları
9. Robotlarda istifadə olunan mühərriklər
10. Robot manipulyatorlarının konstruksiyaları
11. Robotun və onun bəndlərinin koordinant sistemləri
12. Robotun icraedici qurğusunun kinematika tənlikləri
13. Manipulyatorların struktur analizi və sərbəstlik dərəcəsi.
14. Robotların işçi orqanlarının hərəkətlərinin uzlaşma diaqramları
15. Robotların dinamikası
16. Sənaye robotlarının idarə sistemləri
17. Robotların idarə algoritmi, xidmət zonası, servis bucağı və əmsalı
18. Robotların adaptiv idarəetmə sistemləri.
19. Kontaktlı hissetmə sistemləri
20. Taktıl sensorlar
21. Kontaktsiz hissetmə sistemləri
22. Robotların texniki görmə sistemləri
23. Mexatronika haqqında ümumi məlumat
24. Mexatron sistemin modelləşdirilməsi
25. Mexatron sistemlərin mexaniki elementləri
26. Rezistorlar
27. Kondensatorlar
28. Sarğılar
29. Diodlar
30. Tranzistorlar
31. Tristorlar
32. Analoq və rəqəmsal inteqral sxemlər

33. İnvəntor gücləndiricisi
34. Komparatorlar
35. Əsas məntiqi elementlər
36. Fotodiodlar və fotoelementlər
37. Fototranzistorlar
38. Fotomüqavimətlər
39. Sensorların əsas növləri
40. Vəziyyət sensorları
41. Qüvvə sensorları
42. Temperatur sensorları
43. Rütubət sensorları
44. Pyezoelektrik və pyezorezistiv sensorlar
45. Kondensatorlu sensorlar
46. Tenzometrli sensorlar
47. Texnoloji proseslərin avtomatik tənzimləmə sistemləri
48. Sürətin avtomatik tənzimlənməsi sistemləri
49. Təzyiqin avtomatik tənzimlənməsi sistemləri
50. Avtomatik tənzimləyicilərin əsas tipləri

**Sualları tərtib etdi:**

**“Mexatronika” kafedrasının müdiri, t.e.d.**

**İftixar Çələbi**

Azərbaycan  
**TEXNİKİ**  
Universiteti