

1. Selosta lyhyesti, mitä tarkoittavat seuraavat robotiikkaan liittyvät käsitteet tai lyhenteet:
 - a) robotin konfiguraatio
 - b) asematarkkuus (absoluuttinen tarkkuus) ja toistotarkkuus
 - c) interpolaatio
 - d) avoin kinemaattinen rakenne
 - e) rataohjattu robotti, sekvenssiohjattu robotti
 - f) Denavit-Hartenbergin rotaatio ja parametrit

2. Tarrainten suunnittelussa ja valinnassa huomioitavat tekijät

3. Teollisuusrobottien eri rakennetyypit kinematiikan ja työalueen mukaan ryhmiteltynä. Roboteilta vaadittavat tärkeimmät sovelluskohtaiset ominaisuudet
 - a) kokoonpanossa
 - b) hitsauksessa
 - c) lavauksessa

4. Mitä ymmärretään turvallisuussuunnitteluun liittyvillä teknisen rakennetiedoston dokumenteilla ja miksi niitä laaditaan?