COMBINED TECHNICAL SERVICES EXAMINATION

(DIPLOMA/ITI LEVEL)

COMPUTER BASED TEST

DATE OF EXAM: 17.09.2025 AN

PAPER – II – TRADE-INDUSTRIAL ROBOTICS AND DIGITAL MANUFACTURING TECHNICIAN (ITI STANDARD) (CODE: 538)

1. Which Gas is prone to combustible to form Gas Fire?
எந்த வாயு எளிதில் தீப்பற்றி எரிந்து தீயாக மாறும் தன்மை கொண்டது?

(A) Oxygen
ஆக்ஸிஜன்

(B) Propane
புரோபேன்

(C) Hydrogen
ஹைட்ரஜன்

(D) Argon
ஆர்கான்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

2. Prohibition signs are displayed with the colour of
தடை செய்யப்பட்ட பகுதி அடையாளக் குறியீடானது இந்த நிறத்தால் காட்டப்படுகிறது?

(A) White symbol on a blue back ground
வெள்ளைச் சின்னம் நீல வர்ண பின்னணியில்

(B) Red border and cross bar black symbol on a white background
சிகப்பு நிற எல்லையுடன் குறுக்குப்பட்டையில் கருப்புச் சின்னம் வெள்ளை நிறப் பின்னணியில்

(C) White symbols on a green background
வெள்ளைச் சின்னம் பச்சை நிறப் பின்னணியில்

(D) Yellow background with a black border
கருப்பு நிற எல்லையில் மஞ்சள் நிறப் பின்னணியில்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

3. Safety signs are categorised in to _______ parts.
பாதுகாப்பு அடையாளச் சின்னமானது எத்தனை வகைகளாகப் பிரிக்கப்பட்டுள்ளது

(A) Two
இரண்டு

(B) Three
மூன்று

(C) Four
நான்கு

(D) Five
ஐந்து

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

4. The meaning of prohibition sign is
தடை செய்யப்பட்டது எனும் அடையாளச் சின்னத்தின் பொருளானது

(A) It must be done
அதை கண்டிப்பாக செய்ய வேண்டும்

(B) It must not be done
அதை கண்டிப்பாக செய்யக் கூடாது

(C) It gives information
அது செய்தியாக கொடுக்கிறது

(D) It warns of danger
அது ஆபத்தை எச்சரிக்கிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

5. Basic way of extinguishing the fire with foam is called
தீயை அணைப்பதற்கு அடிப்படை வழியான நுரையைக் கொண்டு அணைப்பதற்கு ________ என்ன பெயர்?

(A) Starving
விலக்குதல்

(B) Cooling
குளிர்வித்தல்

(C) Smothering
கவசமாக்குதல்

(D) Pouring
ஊற்றுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

6. The causes of fire in electrical equipment is due to
மின்சார சாதனங்களில் ஏற்படும் 'தீ' க்கான காரணங்கள் இவை

(i) It's bad quality
அதன் தரமற்றவை

(ii) It's unskilled operator
அதனை இயக்கும் திறனற்ற நபர்

(iii) It's over loading
அதனில் செலுத்தப்படும் அதிகப்படியான ஆற்றல்

(iv) It's loose connection
அதனில் உள்ள தளர்வான இணைப்பு

(A) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(B) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(C) (iii) and (iv) only
(iii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(D) (ii) and (iv) only
(ii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

7. To move the load faster using layers and rollers one should use the minimum _______ rollers.
தட்டு மற்றும் உருளை கொண்டு ஒரு எடையை வேகமாக நகர்த்துவதற்கு, குறைந்த பட்சம் ஒருவர் பயன்படுத்தும் உருளைகளின் எண்ணிக்கை என்ன?

(A) One
ஒன்று

(B) Two
இரண்டு

(C) Three
மூன்று

(D) Four
நான்கு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

8. If you are reporting a fire accident to emergency service, name the details you should tell immediately.
நீ ஒரு தீ விபத்தை, அவசர சேவைக்கு அறிவிக்கும் பொழுது உடனடியாக கூற வேண்டிய விபரங்களை கூறு?

(i) Names of injured persons
காயமடைந்த நபர்களின் பெயர்கள்

(ii) Cause of fire
தீக்கான காரணம்

(iii) Exact number of persons injured
சரியாக காயமடைந்தவர்களின் எண்ணிக்கை

(iv) Location of fire
தீ விபத்து நடந்த இடம்

(A) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(B) (ii) and (iv) only
(ii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(C) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(D) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

9. Name the type of Fire Extinguisher filled with carbon-tetrachloride and Bromochloro-di-fluromethane chemicals
கார்பன் டெட்ரா குளோரைடு மற்றும் புரோமோ குளோரோடை ப்யூரோமீதேன் ரசாயணம் நிறைந்த தீயணைப்பானின் பெயர் கூறு?

(A) Dry Chemical Powder Extinguisher
உலர் ரசாயணப் பொடி தீயணைப்பான்

(B) Halon Extinguisher
ஹலோன் தீயணைப்பான்

(C) Foam Extinguisher
நுரை தீயணைப்பான்

(D) CO_2 Fire Extinguisher
CO_2 தீயணைப்பான்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

10. To minimise the Hot Work Hazard, the flammable materials are to be disposed within the how many radius of distance from Hot Work Place?
சூடான வேலை ஆபத்தை குறைக்க, சூடான வேலை செய்யும் இடத்திலிருந்து எந்த அளவு ஆரமுள்ள தொலைவில் உள்ள எரிபொருட்களை அகற்ற வேண்டும்

(A) 9 meter
9 மீட்டர்

(B) 10 meter
10 மீட்டர்

(C) 11 meter
11 மீட்டர்

(D) 12 meter
12 மீட்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

11. Purpose of wearing industrial safety boots mainly helps to protect the foot from
தொழில்துறை பாதுகாப்பு பூட்ஸ் காலணி அணிவதன் நோக்கமானது, அது கால்களை எதிலிருந்து பாதுகாக்கிறது

(i) Oil floor
எண்ணையான தளம்

(ii) Electric shock
மின்சார அதிர்ச்சி

(iii) Injury to the anchilies tendon
அகில்லெஸ் தசைநார் காயம்

(iv) High slip
நழுவிடாமல்

(A) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(B) (iii) only
(iii) மட்டும்

(C) (iii) and (iv) only
(iii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(D) (ii) and (iv) only
(ii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

12. When a large area of the body is burnt, no treatment should be given except to exclude air, as this helps to?
உடம்பில் அதிக பகுதிகளில் தீக்காயங்கள் ஏற்பட்டால், காற்று படாமல் உடம்பை மூடி, வேறு எந்த சிகிச்சையும் கொடுக்காமல் இருந்தால் அதனால் என்ன பயன் அளிக்கும்?

(A) Heal the burn
தீக்காயங்களை குணப்படுத்தும்

(B) Sleep well
தூக்கம் நன்றாக வரும்

(C) Relieve the pain
வலியைப் போக்கும்

(D) Cool the body
உடம்பை குளிரவைக்கும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

13. One must wear this protection while doing work at where molten metal that splash

"தெளிக்கக்கூடிய உருகிய உலோகம்" உள்ள இடத்தில் வேலை பார்க்கும் ஒருவர் இந்தப் பாதுகாப்பை அணிய வேண்டும்

(A) Head Protection
தலைப் பாதுகாப்பு

(B) Ear Protection
காதுப் பாதுகாப்பு

(C) Hand Protection
கைப் பாதுகாப்பு

(D) Eye Protection
கண் பாதுகாப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

14. The advantage of giving CPR to causality when the person is unresponsive and not breathing normally

ஒரு நபர் மயக்கமடைந்து இயல்பாக சுவாசிக்காத போது அவருக்கு CPR கொடுப்பதன் நன்மை என்ன?

(A) Causality will die
பாதிக்கப்பட்டவர் இறந்து விடுவார்

(B) Causality is healthy
பாதிக்கப்பட்டவர் ஆரோக்கியமாக இருப்பார்

(C) Causality shows signs of recovery
பாதிக்கப்பட்டவருக்கு குணமடைவதற்கான அறிகுறிகள் தெரிகின்றன

(D) No use of giving CPR
CPR கொடுப்பதால் பயனில்லை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

15. While giving CPR First Aid to the unconscious deceased person. The chest is to be pressed for how many times?

மயக்க நிலையில் உள்ள பாதிக்கப்பட்ட நபருக்கு CPR முதலுதவி கொடுக்கும் பொழுது அவரது மார்பை எத்தனை முறை அழுத்த வேண்டும்?

(A) 20
(B) 25
(C) 30
(D) 35
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

16. What is the best Definition of a "customer need"?

"வாடிக்கையாளர் தேவை" என்பதற்கான சிறந்த வரையறை என்ன?

(A) A derive to buy a specific brand
ஒரு குறிப்பிட்ட பிராண்டை வாங்க ஆசை

(B) The product must fulfill the requirements of customer
தயாரிப்பு வாடிக்கையாளரின் தேவையைப் பூர்த்தி செய்ய வேண்டும்

(C) A wish to switch service provider
சேவை வழங்குநர்களை மாற்ற விருப்பம்

(D) A legal obligation from business to customer
வணிகத்திலிருந்து வாடிக்கையாளருக்கு ஒரு சட்டப்பூர்வ கடமை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

17. Which customer need is most related to the emotional aspect of service?
வாடிக்கையாளர் தேவைகளில் எது சேவையின் உணர்ச்சிபூர்வமான அம்சத்துடன் மிகவும் தொடர்புடையது?

(A) Price affordability
விலை மலிவு

(B) Ease of use
பயன்படுத்த எளிதானது

(C) Feeling stylish and respected
ஸ்டைலாகவும் மரியாதையாகவும் உணர்வது

(D) Product availability
தயாரிப்பு கிடைக்கும் தன்மை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

18. A well-structured checklist of customer needs includes which of the following?
வாடிக்கையாளர் தேவைகளின் நன்கு கட்டமைக்கப்பட்ட சரிபார்ப்புப் பட்டியல் பொதுவாக பின்வருவனவற்றுள் எதை உள்ளடக்கும்?

(A) Only price considerations
விலை சார்ந்த பரீசிலனைகள் மட்டுமே

(B) Basic, functional and emotional needs
அடிப்படை, செயல்பாட்டு மற்றும் உணர்ச்சித் தேவைகள்

(C) All internal cost factors
அனைத்து உள் செலவு காரணிகளும்

(D) Raw material sources
மூலப்பொருள் ஆதாரங்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

19. Which of the following is not typically included in a product specification?
பின்வருவனவற்றில் எது பொதுவாக ஒரு தயாரிப்பு விவரக் குறிப்பில் சேர்க்கப்படுவதில்லை?

(A) Functional features
செயல்பாட்டு அம்சங்கள்

(B) Materials used
பயன்படுத்தப்படும் பொருட்கள்

(C) Marketing strategy
சந்தைப்படுத்தல் உத்தி

(D) Performance criteria
செயல்திறன் அளவுகோல்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

20. After Idea Generation which is the next step for Product Design and development process
உற்பத்திப் பொருளின் வடிவமைப்பு மற்றும் வளர்ச்சி செயல்முறையில் யோசனை உருவாக்கத்திற்குப் பிறகு வரும் அடுத்த முறை எது?

(A) Prototyping
முன் மாதிரி தயாரித்தல்

(B) Concept development
கருத்து உருவாக்கம்

(C) Production
உற்பத்தி

(D) Testing and Evaluation
சோதனை மற்றும் மதிப்பிடுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

21. Which of the following includes steps such as voice of the customer, customer ratings and relationship matrix?
வாடிக்கையாளர் கருத்துகள், வாடிக்கையாளர் மதிப்பீடுகள் மற்றும் உறவுத் தொழில்நுட்ப மேலாண்மை போன்றவை எதன் கட்டங்களில் இடம் பெறும்?

(A) Manufacturing over heads
உற்பத்தி செலவுகள்

(B) Product specification
தயாரிப்பு விவரக் குறிப்பு

(C) Product design
தயாரிப்பு வடிவமைப்பு

(D) Customer needs
வாடிக்கையாளர் தேவைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

22. In which stage is the prototype checked to determine whether it meets the requirements and perform as Expected?
தயாரிப்பு முன்மாதிரி (prototype) தேவைகளை பூர்த்தி செய்கிறதா மற்றும் எதிர்பார்த்தபடி செயல்படுகிறதா என்பது எந்தக் கட்டத்தில் சரிபார்க்கப்படுகிறது?

(A) Prototyping
முன்மாதிரி உருவாக்கம்

(B) Production
உற்பத்தி

(C) Concept Development
கருத்தாக்க மேம்பாடு

(D) Testing and Evaluation
சோதனை மற்றும் மதிப்பீடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

23. Select the example of Basic Needs of Customer Need
வாடிக்கையாளர் தேவையில் அடிப்படை தேவைக்கான எடுத்துக்காட்டு

(A) Fan must blow air to cool down a room
அறையை குளிர்விக்க காற்றாடி காற்றை வீச வேண்டும்

(B) Washing Machine must wash clothes effectively
துணி துவைக்கும் இயந்திரம் துணியை திறம்பட துவைக்க வேண்டும்

(C) Customer wants luxurious car
வாடிக்கையாளருக்கு ஆடம்பரமான கார் வேண்டும்

(D) Customer wants more assets
வாடிக்கையாளருக்கு அதிக சொத்துகள் வேண்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

24. A Washing Machine must wash clothes effectively and Quickly is coming under the customer needs of
ஒரு துணிதுவைக்கும் இயந்திரம் துணியை திறம்பட மற்றும் விரைவாக துவைக்க வேண்டும் என்பது வாடிக்கையாளரின் _______ தேவைகளின் கீழ் வருகிறது.

(A) Emotional Needs
உணர்ச்சித் தேவைகள்

(B) Physical Needs
உடல் ரீதியான தேவைகள்

(C) Functional Needs
செயல்பாட்டுத் தேவைகள்

(D) Basic Needs
அடிப்படைத் தேவைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

25. "The smart phone should have a slim, light weight with a 6 inch screen". Comes under the specification types of
ஒரு ஸ்மார்ட் போன் 6 அங்குல திரையுடன் மெலிதாக மற்றும் இளகுவான எடையுடன் இருக்க வேண்டும் என்ற விவரக் குறிப்புகள் _______ வகைக் கீழ் வருகிறது.

(A) Material Specification
பொருளுக்கான விவரக் குறிப்புகள்

(B) Functional Specification
செயல்பாட்டு விவரக் குறிப்புகள்

(C) Design Specification
வடிவமைப்பு விவரக் குறிப்புகள்

(D) Quality Control Specification
தரக்கட்டுப்பாட்டு விவரக் குறிப்புகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

26. What is the primary purpose of inter changeability in Manufacturing?
உற்பத்தியில் பரிமாற்றத் தன்மையின் முதன்மை நோக்கம் என்ன?

(A) To increase the complexity of products
தயாரிப்புகளின் சிக்கலான தன்மையை அதிகரிக்க

(B) To make products unique and distinct
தயாரிப்புகளை தனித்துவமாகவும் வேறுபடுத்தியும் காட்ட

(C) To allow for easy replacement of parts without requiring fitting
பாகங்களை பொருத்துதல் தேவையில்லாமல் எளிதாக மாற்றுவதற்கு அனுமதிக்க

(D) To increase the time required for assembly
அசெம்பிளிக்குத் தேவையான நேரத்தை அதிகரிக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

27. In mass production, inter changeability leads to
பெருமளவிலான உற்பத்தியில், பரிமாற்றம் செய்யக்கூடிய தன்மை பின்வருவனவற்றிற்கு வழிவகுக்கிறது

(A) Increased production time
உற்பத்தி நேரம் அதிகரிப்பு

(B) Reduced production costs
உற்பத்தி செலவு குறைப்பு

(C) Increased reliance on skilled labor
திறமையான தொழிலாளர்களைச் சார்ந்திருத்தல் அதிகரிப்பு

(D) More complex assembly processes
மிகவும் சிக்கலான அசெம்பிளி செயல்முறைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

28. Choose the right answer among type :
கீழ்கண்ட வகைகளில் சரியானவற்றை தேர்ந்தெடுக்கவும் :

How does inter changeability affect the cost of repairs?

பரிமாற்றம் பழுதுபார்ப்பு செலவை எவ்வாறு பாதிக்கிறது?

(i) It increases the cost of repairs as parts need to be specially made

பாகங்கள் சிறப்பாக தயாரிக்கப்பட வேண்டியிருப்பதால், இது பழுதுபார்ப்பு செலவை அதிகரிக்கிறது

(ii) It has no effect on the cost of repairs

பழுதுபார்ப்பு செலவில் இது எந்த விளைவையும் ஏற்படுத்தாது

(iii) It simplifies repairs as readily available inter changeability parts can be used

எளிதில் கிடைக்கக்கூடிய பரிமாற்றம் செய்யக்கூடிய பாகங்களைப் பயன்படுத்த முடியும் என்பதால், இது பழுதுபார்ப்புகளை எளிதாக்கிறது

(A) (i) only
(i) மட்டும்

(B) (ii) only
(ii) மட்டும்

(C) (iii) only
(iii) மட்டும்

(D) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

29. The dimensional checklist usually contain _______ information?
பரிமாண சரிபார்ப்புப் பட்டியலில் பொதுவாக _______ தகவல்களைக் கொண்டிருக்கும்?

(A) Product colour and texture
தயாரிப்பு நிறம் மற்றும் அமைப்பு

(B) Nominal dimension, tolerance and measured value
பெயரளவு பரிமாணம், சகிப்புத் தன்மை மற்றும் அளவிடப்பட்ட மதிப்பு

(C) Shipping address
ஷிப்பிங் முகவரி

(D) Employee name
பணியாளர் பெயர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

30. Why is dimensional checklist important in Manufacturing?
உற்பத்தியில் பரிமாண சரிபார்ப்புப் பட்டியல் ஏன் முக்கியமானது?

(A) To check inventory levels
சரக்கு அளவுகளைச் சரிபார்க்க

(B) To ensure parts meet specified size and shape requirements
பாகங்கள் குறிப்பிடப்பட்ட அளவு மற்றும் வடிவத் தேவைகளைப் பூர்த்தி செய்வதை உறுதி செய்ய

(C) To manage the production workforce
உற்பத்திப் பணியாளர்களை நிர்வகிக்க

(D) To estimate product's delivery schedule
பொருளின் விநியோக அட்டவணையை மதிப்பிட

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

31. A _______ is a theoretical exact plane, axis or point location that GD & T or dimensional tolerances are referenced to.

ஒரு _______ என்பது GD & T அல்லது பரிமாண சகிப்புத் தன்மைகள் குறிப்பிடப்படும் ஒரு தத்துவார்த்த துல்லியமான தளம், அச்சு அல்லது புள்ளி இருப்பிடமாகும்.

(A) flange
விளிம்பு

(B) frame
சட்டகம்

(C) section
பிரிவு

(D) datum
தரவு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

32. Which of the following does not belong to customer specific requirements?

பின்வருவனவற்றில் எது வாடிக்கையாளர் சார்ந்த தேவைகளில் சேராதது?

(A) Finish
முடிவு

(B) Tolerances
டாலரன்ஸ்/சகிப்புத் தன்மை

(C) Labelling
லேபிளிங்

(D) Sample part
மாதிரி பகுதி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

33. Match the following type :
பின்வரும் வகையைப் பொருத்து :

Match correctly the category with their corresponding requirements :
வகையை அவற்றின் தொடர்புடைய தேவைகளுடன் சரியாகப் பொருத்தவும் :

(a)	Dimensions பரிமாணங்கள்	1.	Paint type பெயிண்ட் வகை
(b)	Material பொருள்	2.	Alignment சீரமைப்பு
(c)	Surface finish மேற்பரப்பு பூச்சு	3.	Ground clearance தரை இடைவெளி
(d)	Tolerance சகிப்புத்தன்மை	4.	Interior Material உட்புறப் பொருள்

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	3	4	2	1
(B)	4	3	1	2
(C)	2	4	3	1
(D)	3	4	1	2

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

34. Name the elements of Industrial Drawings
தொழில்துறை வரைபடத்தின் கூறுகளை பெயரிடுக

(A) Views, Dimensions, Symbols and Logos
தோற்றங்கள், பரிமாணங்கள், குறியீடுகள் மற்றும் லோகோஸ்

(B) Views, Dimensions, Symbols and Notes
தோற்றங்கள், பரிமாணங்கள், குறியீடுகள் மற்றும் குறிப்புகள்

(C) Views, Dimensions, Images and Logos
தோற்றங்கள், பரிமாணங்கள், படங்கள் மற்றும் லோகோஸ்

(D) Color, Images and Logos
நிறம், படங்கள் மற்றும் லோகோஸ்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

35. The importance of Engineering Drawing is
பொறியியல் வரைபடத்தின் முக்கியத்துவம்

(A) To produce the best standard product
சிறந்த தரமான தயாரிப்பை உருவாக்க

(B) To improve the customer satisfaction
வாடிக்கையாளர் திருப்தியை மேம்படுத்த

(C) To understand and respond to customer needs
வாடிக்கையாளர் தேவைகளைப் புரிந்துகொண்டு பதிலளிக்க

(D) To maintain the customer specific standards
வாடிக்கையாளர் குறிப்பிட்ட தரநிலைகளைப் பராமரித்தல்

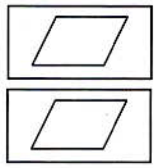
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

36. Match the following type :

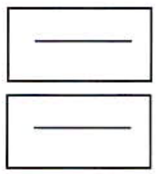
பொருத்துக :

Match GD and T symbols and characteristic :

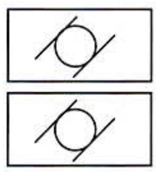
GD மற்றும் T -யின் சின்னங்கள் மற்றும் பண்புகளை பொருத்துக.

(a) Straightness 1. 

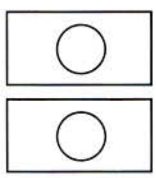
நேரான தன்மை

(b) Flatness 2. 

தட்டையான தன்மை

(c) Circularity 3. 

வட்டத்தன்மை

(d) Cylindricity 4. 

உருளைத்தன்மை

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	1	3	2	4
(B)	1	4	3	2
(C)	2	1	4	3
(D)	3	1	2	4

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

37. If a part should be 50 mm a tolerance of ±0.05 mm for clearance is given, then the design size is
ஒரு பகுதி 50 mm இருக்க வேண்டும். அதன் டாலரன்ஸ் ±0.05 mm கொடுக்கப்பட்டு இருக்க அதன் வடிவமைப்பு அளவு

(A) 49.05 mm to 49.95 mm
(B) 49.95 mm to 50.95 mm
(C) 50.95 mm to 55.05 mm
(D) 49.95 mm to 50.05 mm
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

38. Dimension lines should be drawn from the outlines and from each other at least?
அளவீட்டுக் கோடுகள் வெளிப்புறங்களிலிருந்தும், ஒன்றோடொன்றில் இருந்து குறைந்தபட்சம் எவ்வளவு தூரத்தில் வரையப்பட வேண்டும்

(A) 8 mm away
8 mm தொலைவில்
(B) 10 mm away
10 mm தொலைவில்
(C) 12 mm away
12 mm தொலைவில்
(D) 6 mm away
6 mm தொலைவில்
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

39. A fit that defines parts as slightly too large to fit together and require force for assembly is called
இரு பாகங்களும் ஒன்று மீது ஒன்றாக பொருந்துவதற்காக வலுக்கட்டாயமாகச் சேர்க்கப்படவேண்டிய அளவிற்கு சிறிது பெரிதாக உள்ள பொருத்தம்

(A) Clearance fit
இலகு பொருத்தம்
(B) Transition fit
இடைநிலை பொருத்தம்
(C) Interference fit
இடையீடு பொருத்தம்
(D) Unfit
பொருந்தாதது
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

40. The machining operation symbol of a circle with a dot in the center means
ஒரு வட்டத்தின் நடுவில் ஒரு புள்ளி உள்ள இயந்திர செயலாக்க சின்னம் எதைக் குறிக்கிறது?

(A) The part must be turned in lathe
பாகம் 'லேத்' தில் கடையிடப்பட வேண்டும்

(B) The part must be milled
பாகம் அரையப்பட வேண்டும்

(C) The part must be drilled
பாகம் துளையிடப்பட வேண்டும்

(D) The part must be welded
பாகம் வெல்டு செய்யப்பட வேண்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

41. How does a safety robot report an issue?
பாதுகாப்பு ரோபோ எப்படி ஒரு சிக்கலை எவ்வாறு புகார் அளிக்கிறது?

(A) By sending signal
எச்சரிக்கை அனுப்புவதன் மூலம்

(B) By Making coffee
காபி தயாரிப்பதன் மூலம்

(C) By playing music
இசை இயக்குவதன் மூலம்

(D) By cleaning dust
தூசியை சுத்தம் செய்தல் மூலம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

42. A human error in robotic operation can result in
ரோபோட்டிக் செயல்பாட்டில் மனிதத் தவறு எதில் முடிவடையலாம்

(A) Mechanical injury
இயந்திர காயம்

(B) Increased production
அதிகரித்த உற்பத்தி

(C) Safe operation
பாதுகாப்பான செயல்பாடு

(D) Reduced noise
சத்தம் குறைவு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

43. Safety interlocks are used in robots for which purpose?
ரோபோக்களில் பாதுகாப்பு இன்டர்லாக்குகள் பயன்படுத்துவது எந்த நோக்கத்திற்காக

(A) To increase speed
வேகத்தை அதிகரிக்க

(B) To prevent accidents
விபத்துகளை தடுக்கும்

(C) To improve performance
செயல்திறனை மேம்படுத்த

(D) To reduce noise
சத்தத்தை குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

44. Conveyors in robotic work cell are mainly used for
ரோபோ அமைப்புகளில் கான்வேயர்கள் முக்கியமாக பயன்படுத்தப்படுவது

(A) Moving materials
பொருட்களை நகர்த்த

(B) Controlling speed
வேகத்தை கட்டுப்படுத்த

(C) Generating power
சக்தி உற்பத்தி செய்ய

(D) Producing sound
ஒலி உருவாக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

45. Which is an output device in a robo?
ரோபோவில் வெளியீட்டு சாதனமாக எது உள்ளது?

(A) Microphone
மைக்ரோபோன்

(B) Sensor
சென்சார்

(C) Motor
மோட்டார்

(D) Touch pad
டச் பேட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

46. Grounding of industrial robot prevents
தொழில்துறை ரோபோட்டின் மின்சார தரையிறக்கம் தடுக்கும் செயல்பாடு

(A) Electrical shocks
மின்சார அதிர்ச்சிகளை

(B) Robot movement
ரோபோட்டின் இயக்கத்தை

(C) Lubrication failure
லூப்ரிகேஷன் தோல்வியை

(D) Sensor Malfunction
சென்சார் செயலிழப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

47. What is the primary application of a safety fence in an industrial robotic cell?
தொழில்துறை ரோபோ செல்களில் பாதுகாப்பு வேலியின் முதன்மை பயன்பாடு என்ன?

(A) To grip and manipulate objects
பொருட்களை பிடித்து கையாள

(B) To control the movement of the robot
ரோபோவின் இயக்கத்தை கட்டுப்படுத்த

(C) To ensure the safety of human workers around the cell
ரோபோ செல் சுற்றியுள்ள மனித தொழிலாளர்களின் பாதுகாப்பை உறுதி செய்ய

(D) To identify and track objects for guidance and quality control
வழிகாட்டுதல் மற்றும் தரம் கட்டுப்பாட்டிற்காக பொருட்களை அடையாளம் கண்டு கண்காணிக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

48. Which of the following is an example of peripheral devices in industrial robots?
பின்வருவனவற்றில் தொழில்துறை ரோபோட்டிக்களின் புற சாதனத்திற்கான ஒரு உதாரணம் எது?

(A) Robot arm
ரோபோ கை

(B) Gripper
கிரிப்பர்

(C) Conveyor belt
கன்வேயர் பெல்ட்

(D) Servo motor
சர்வோ மோட்டார்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

49. What is the main purpose of customization in industrial applications?
தொழில்துறை பயன்பாடுகளில் தனிப்பயனாக்கத்தின் முக்கிய நோக்கம் என்ன?

(A) Standardization
தரப்படுத்துதல்

(B) Cost reduction
செலவு குறைப்பு

(C) Meeting customer specific requirements
குறிப்பிட்ட வாடிக்கையாளர் தேவைகளை பூர்த்தி செய்தல்

(D) Increasing production time
உற்பத்தி நேரத்தை அதிகரித்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

50. Which equipment is used for precise welding in robot?
ரோபோவில் துல்லியமான வெல்டிங் செய்ய பயன்படுத்தும் உபகரணம் எது?

(A) Welding torch
வெல்டிங் டார்ச்

(B) Shielding gas
கவச வாயு

(C) Camera
கேமரா

(D) Controller
கட்டுப்படுத்தி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

51. What is the primary function of a robot in an industrial setting?
தொழிற்சாலை அமைப்பில் ஒரு ரோபோட்டின் முதன்மை செயல்பாடு என்ன?

(A) Playing music
இசை வாசிக்கிறது

(B) Assembling parts
கூறுகளை ஒன்றிணைத்தல்

(C) Painting pictures
படம் வரைதல்

(D) Cooking
சமையல் உணவு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

52. Czech Word "Robota" means
செக் வார்த்தையான "ரோபோட்டா" என்பதன் பொருள் என்ன

(A) Automation
தானியங்குமயமாக்கல்

(B) Forced labour or drudgery
கட்டாய உழைப்பு அல்லது கடின உழைப்பு

(C) Numerically controlled
எண் கட்டுப்பாட்டு

(D) Digital
இலக்க முறை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

53. Regular monitoring of robotic cell health helps to
ரோபோட்டிக் செல் ஹெல்தை முறையாக கண்காணித்தல் எதற்கு உதவுகிறது?

(A) Prevent unexpected failures
எதிர்பாராத பழுதுகளை தடுக்கும்

(B) Increase random errors
முறையற்ற பிழைகளை அதிகரிக்கும்

(C) Ignore maintenance schedules
பராமரிப்பு அட்டவணைகளை புறக்கணிக்கும்

(D) Decrease production efficiency
உற்பத்தி திறனை குறைக்கும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

54. The first step before starting a robot is to
ரோபோவை துவங்குவதற்கு முன் முதன்மையான படி எது?

(A) Turn on main power supply
பிரதான மின்சாரத்தை 'ON' செய்ய வேண்டும்

(B) Bring robot in home position
ரோபோவை அதன் ஹோம் நிலைக்கு கொண்டு வருதல்

(C) Ignore safety checks
பாதுகாப்பு பரிசோதனைகளை புறக்கணிக்க வேண்டும்

(D) Select the mode
பயன்முறையைத் தேர்ந்தெடுத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

55. The tool attached at the end of a robotic arm is called as
ரோபோவின் கை முடிவில் இணைக்கப்படும் கருவி என்னவென்று அழைக்கப்படுகிறது?

(A) End effector
எண்ட் எஃபெக்டர்

(B) Sensor
சென்சார்

(C) Power unit
மின்சார யூனிட்

(D) Base
பேஸ்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

56. Name the another type of physical barrier used when a work cell contains 180 degree indexing table
ஒரு பணிகலத்தில் 180 டிகிரி இன்டெக்சிங் டேபிள் இருக்கும்போது எந்த ஒரு மற்றொரு வகையான இயற்பியல் தடை பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Sensors
சென்சார்

(B) Controller
கன்ட்ரோலர்

(C) Dividers
டிவைடர்

(D) End effector
எண்ட் எஃபெக்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

57. Payload carrying capacity of Yaskawa GP12 Robot is
யாஸ்காவா GP12 ரோபோவின் பேலோடு சுமந்து செல்லும் திறன் அளவு என்ன?

(A) 10 KG
10 கிலோ

(B) 12 KG
12 கிலோ

(C) 15 KG
15 கிலோ

(D) 20 KG
20 கிலோ

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

58. Yaskawa AR 1440 is a __________ axis robot.
யாஸ்கவா AR 1440 ரோபோ __________ ஒரு அச்சு ரோபோ ஆகும்.

(A) 4 Axis

(B) 6 Axis

(C) 3 Axis

(D) 2 Axis

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

59. In a robotic cell, what is the application of an HMI panel?
ஒரு ரோபோ செல்லில், எச்.எம்.ஐ பேனலின் பயன்பாடு என்ன?

(A) To program the robot
ரோபோவுக்கு புரோகிராம் செய்ய

(B) To power the robot
ரோபோவுக்கு மின்சாரம் வழங்க

(C) To monitor the robot status
ரோபோவின் நிலையை கண்காணிக்க

(D) To control the robot movement
ரோபோவின் இயக்கங்களை கட்டுப்படுத்த

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

60. In robotic cell, the partial transparent curtains are called as
ரேபோடிக் செல்லில் உள்ள பகுதி வெளிப்படையான திரைச்சீலைகள் (குறைந்த ஒளிபுகுதிறன் கொண்ட வெல்டிங் திரைகள்) எவ்வாறு அழைக்கப்படுகின்றன?

(A) Safety shield
பாதுகாப்பு கவசம்

(B) Dividers
டிவைடர்ஸ்

(C) Eye shield
கண் கவசம்

(D) Arc glare shield
ஆர்க் கிளேர் கவசம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

61. The full form of HMI is
HMI பேனல் என்பதன் முழு வடிவம் என்ன?

(A) Heavy machine interface panel
கனரக இயந்திர இடைமுக பேனல்

(B) Human mechanical interface panel
மனித இயந்திர இடைமுக பேனல்

(C) High-tech machinery integration panel
உயர் தொழில்நுட்ப இயந்திர ஒருங்கிணைப்பு குழு

(D) Human machine interface panel
மனித இயந்திர இடைமுக பேனல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

62. Which type of robot has a rotating base and a linear movement?
சுழலும் அடித்தளம் மற்றும் நேரியல் இயக்கத்தை கொண்ட ரோபோ வகை எது?

(A) Cartesian
கார்டீசியன் ரோபோ

(B) Cylindrical
உருளை ரோபோ

(C) Scara
ஸ்காரா ரோபா

(D) Spherical
கோள ரோபோ

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

63. SCARA full form is
ஸ்காரா விரிவாக்கம்

(A) Selective, Compliance, Agenda, Robot Arms
செலக்டிவ் காம்பிளியன்ஸ், அஜெந்தா, ரோபோ கை

(B) Selective, Compliance, Articulated, Robot Arms
செலக்டிவ், காம்பிளியன்ஸ், ஆர்டிகுலேடட், ரோபோ கை

(C) Selective, Comprehensive, Articulated, Robot Arms
செலக்டிவ், காம்பிரிகன்ஸி, ஆர்டிகுலேடட், ரோபோ கை

(D) Suitable, Comprehensive, Articulated, Robot Arms
சூட்டபிள், காம்பிரிகன்ஸி, ஆர்டிகுலேடட், ரோபோ கை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

64. The brain of the robotic cell, which processes command is called
கட்டளைகளை செயல்படுத்தும் ரோபோடிக் செல்லின் மூளை என அழைக்கப்படுவது எது?

(A) Sensor
சென்சார்

(B) Controller
கட்டுப்பாட்டாளர்

(C) Actuator
இயக்கி

(D) Power supply
மின் வழங்கல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

65. Tool calibration is done for
கருவி அளவுத்திருத்தம் எதற்காகச் செய்யப்படுகிறது?

(A) To verify the tool's geometry and offset
கருவியின் வடிவியல் மற்றும் ஆஃப்செட் சரிபார்க்க

(B) To upgrade the robot software
ரோபோவின் மென்பொருளை மேம்படுத்த

(C) To increase the robot speed
ரோபோவின் வேகத்தை அதிகரிக்க

(D) To do complete factory reset of the robot
ரோபோவின் முழு தொழிற்சாலை மீட்டமைப்பு செய்ய

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

66. Which key is used to change the interpolation type on teach pendant
ரோபோ டீச் பென்டன்டில் இன்டர்போலேஷன் வகையை மாற்ற பொதுவாக எந்த விசை பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Enter key
என்டர் விசை

(B) Select key
செலக்ட் விசை

(C) Cursor key
கர்சர் விசை

(D) Motion key
மோஷன் விசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

67. It allows robots to perform tasks with precision, following a controlled path between start and end points
இது ரோபோக்களை துல்லியமாக பணிகளைச் செய்ய அனுமதிக்கிறது, தொடக்க மற்றும் முடிவு புள்ளிகளுக்கு இடையில் ஒரு கட்டுப்படுத்தப்பட்ட பாதையைப் பின்பற்றுகிறது

(A) Interpolation
இன்டர்பொலேஷன்

(B) Coordination
ஒருங்கிணைப்பு

(C) Function
செயல்பாடு

(D) Registration
பதிவு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

68. To move the robot, which keys are used?
ரோபோவை நகர்த்த எந்த விசைகள் பயன்படுத்தப்படுகின்றன?

(A) Numeric keys
எண் விசைகள்

(B) Coordinate keys
ஒருங்கிணைப்பு விசைகள்

(C) Enter key
உள்ளீட்டு விசை

(D) Axis keys
அச்சு விசைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

69. In Teach mode, the Recorded program is stored in the memory of the
கற்பித்தல் பயன்முறையில் பதிவு செய்யப்பட்ட நிரல் எதன் நினைவகத்தில் சேமிக்கப்படுகிறது?

(A) Teach pendant
கற்பித்தல் பதக்கம்

(B) Controller
கட்டுப்படுத்தி

(C) Power source
சக்தி மூலம்

(D) Memory card
நினைவக அட்டை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

70. Which type of following mode is not in mode selector. Switch of Teach Pendant?
டீச் பென்டென்டின் மோட்செலக்டர் சுவிட்சில் பொதுவாகக் காணப்படாத பயன்முறைத் தேர்வு எது?

(A) Teach mode
டீச் மோட்

(B) Play mode
ப்ளே மோட்

(C) Auto mode
ஆட்டோ மோட்

(D) Security mode
செக்யூரிட்டி மோட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

71. To move the Robot along a parabola path the minimum number of teach points required?
ரோபோவை ஒரு பரவளையப்பாதை வழியே நகர்த்த, குறைந்த பட்சம் எத்தனை கற்பிக்கும் புள்ளிகள் தேவைப்படும்.

(A) 2 points
2 புள்ளிகள்

(B) 3 points
3 புள்ளிகள்

(C) 4 points
4 புள்ளிகள்

(D) 5 points
5 புள்ளிகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

72. When motion type key is pressed interpolation is changed in the order of
மோஷன் டைப் விசையை அழுத்தும் போது பொதுவாக எந்த வரிசையில் இன்டர்போலேஷன் முறைகள் மாறுகின்றன.

(1) Joint interpolation
ஜாயின்ட் இன்டர்போலேஷன்

(2) Circular interpolation
சர்குலர் இன்டர்போலேஷன்

(3) Linear interpolation
லீனியர் இன்டர்போலேஷன்

(4) Spline interpolation
ஸ்ப்ளைன் இன்டர்போலேஷன்

(A) (3), (1), (4), (2)

(B) (2), (1), (3), (4)

(C) (4), (2), (1), (3)

(D) (1), (3), (2), (4)

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

73. Arrange the following steps of Teach mode in correct sequence
டீச் மோஷன் பின்வரும் படிகளை சரியான வரிசையில் அடுக்கவும்

(1) Move the robot
ரோபோவை நகர்த்தவும்

(2) Start the teach mode
டீச் மோடைத் தொடங்கவும்

(3) Test the movement
நகர்வைச் சோதிக்கவும்

(4) Record the position
நிலையைப் பதிவு செய்யவும்

(A) (1), (3), (2), (4)

(B) (2), (4), (1), (3)

(C) (1), (2), (3), (4)

(D) (2), (1), (4), (3)

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

74. When the operation of Robot is enabled or controlled by an external signal, which mode should be selected on the robot controller?
ரோபோவின் செயல்பாடு வெளிப்புற சிக்னல் மூலம் இயக்கப்பட அல்லது கட்டுப்படுத்தப்பட வேண்டியிருக்கும்போது, ரோபோ கன்ட்ரோலரில் எந்த மோடைத் தேர்ந்தெடுக்க வேண்டும்

(A) Operation mode
செயல்பாட்டு மோட்

(B) Safety mode
பாதுகாப்பு மோட்

(C) Play mode
ப்ளே மோட்

(D) Remote mode
ரிமோட் மோட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

75. In teach pendant, which Button will typically cause the "servo On" LED to Turn off?

ஒரு ரோபோவின் டீச் பென்டன்டில் எந்த பொத்தானை அழுத்தும் போது "சர்வோ ஆன்" எல்.ஈ.டி பொதுவாக அணைந்துவிடும்

(A) E-Stop button
அவசர நிறுத்து பொத்தான்

(B) Hold button
ஹோல்ட் பொத்தான்

(C) Start button
ஸ்டார்ட் பொத்தான்

(D) Select key
செலக்ட் விசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

76. Robot's operation mode in security mode can be selected by which level of operator.

ரோபோவின் பாதுகாப்பு முறையில் உள்ள செயல்பாட்டு முறையை எந்த நிலை ஆபரேட்டரால் தேர்ந்தெடுக்கப்படுகிறது?

(A) One who supervises the operation of robot
ரோபோடின் செயல்பாட்டை மேற்பார்வையிடும் ஒருவர்

(B) One who setsup the safety function
பாதுகாப்பு செயல்பாடுகளை அமைக்கும் ஒருவர்

(C) One who setsup the system and Maintenance
சிஸ்டத்தை அமைத்து பராமரிப்பு செய்யும் ஒருவர்

(D) One who does teaching only
கற்பிக்கும் பணியை மட்டும் செய்யும் ஒருவர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

77. While manually operating a robot, which specific key on the teach pendant, when pressed and held will typically cause the manipulator speed to over ride to a higher setting, regardless of the currently selected Jog speed percentage
ரோபோவை கைமுறையாக இயக்கும்போது எந்த குறிப்பிட்ட டீச் பென்டன்ட் விசையை அழுத்திப்பிடிக்கும் போது தற்போது தேர்ந்தெடுக்கப்பட்ட ஜாக் வேக சதவீதத்தைப் பொருட்படுத்தாமல், மேனிபுலேட்டரின் வேகம் பொதுவாக அதிக அமைப்புக்கு மாறும்?

(A) FAST
FAST விசை

(B) SLOW
SLOW விசை

(C) SELECT
SELECT விசை

(D) HIGH SPEED
HIGH SPEED விசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

78. The General purpose Display Area of Robot's Teach pendant typically shows.
ஒரு ரோபாவின் டீச் பென்டன்ட்டின் பொது நோக்க காட்சிப்பகுதி பொதுவாக எதைக் காட்டும்?

(A) Error message
பிழைச் செய்திகள்

(B) Dialog message
உரையாடல் செய்திகள்

(C) Various setting and contents
பல்வேறு அமைப்புகள் மற்றும் உள்ளடக்கங்கள்

(D) The status of Robot
ரோபோடின் நிலை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

79. On Robot Teach Pendant The status Display Area typically shows information about the
ஒரு ரோபோ டீச் பெண்டன்டில் நிலை காட்சிப் பகுதி பொதுவாக இதைப் பற்றிய தகவலைக் காட்டுகிறது.

(A) Controller status
கண்ட்ரோலர் நிலை

(B) Robot Position
ரோபோ நிலை

(C) Manipulator Position
மேனிபுலேட்டர் நிலை

(D) Programme path
நிரல் பாதை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

80. In the robot teach pendant which step completes the deletion of instruction, and provides visual feed back for confirmation
ரோபோ டீச் பெண்டன்டில் பதிவு செய்யப்பட்ட இன்ஸ்ட்ரக்ஷனை நீக்கும் செயல்முறையை முடித்து உறுதிப்படுத்தலுக்கான காட்சி பின்னூட்டத்தை வழங்கும் படிநிலை எது

(i) Select the instruction to delete
நீக்கவேண்டிய இன்ஸ்ட்ரக்ஷனை தேர்ந்தெடுக்கவும்

(ii) Press the Delete key
டெலீட் விசையை அழுத்தவும்

(iii) Press the Delete and Enter keys
டெலிட் மற்றும் எண்டர் விசைகளை அழுத்தவும்

(iv) Press delete and enter when enter key is Pressed, lamp on this key lights up
டெலீட் மற்றும் எண்டர் விசைகளை அழுத்தும் போது எண்டர் விசை அழுத்தப்பட்டதும் அந்த விசையின் விளக்கு ஒளிரும்

(A) (i) and (iv) only
(i) மற்றும் (iv) மட்டும்

(B) (ii) only
(ii) மட்டும்

(C) (iii) only
(iii) மட்டும்

(D) (i) only
(i) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

81. In the Robot Teach pendant, which function menu is to be selected on the screen of teach pendant to insert "ARCON" instruction.

ரோபோ டீச் பெண்டன்டில் "ARCON" இன்ஸ்ட்ரக்ஷன்களை செருகுவதற்கு, திரையில் எந்த செயல்பாட்டு மெனுவைத் தேர்ந்தெடுக்கப்பட வேண்டும்

(A) 'DEVICE', function
டிவைஸ் ஃபங்ஷன்

(B) 'CONTROL' function
கண்ட்ரோல் ஃபங்ஷன்

(C) 'IN/ OUT', function
இன்/அவுட் ஃபங்ஷன்

(D) 'OTHER' function
அதர் ஃபங்ஷன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

82. In the Robot teach Pendant, The High speed key is invalid for which operation while to move manipulator at high speed when it is pressed with Axis key simultaneously on manual operation

ரோபோ டீச் பெண்டன்டில் மேனுபல் செயல்பாட்டின் போது மேனிபுலேட்டரை அதிவேகமாக நகர்த்துவதற்காக ஆக்ஸிஸ் கீ-யுடன் அதிவேக விசையை ஒரே நேரத்தில் அழுத்தும் போது எந்த செயல்பாட்டிற்கு அதிவேக விசை செயல்படாது?

(A) FWD operation
FWD செயல்பாடு

(B) BWD operation
BWD செயல்பாடு

(C) TEST START operation
TEST START செயல்பாடு

(D) SHIFT operation
SHIFT செயல்பாடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

83. "Enable Switch' on a teach pendant is also known as
டீச் பெண்டென்டில் உள்ள எனேபிள் ஸ்வீட்ச் இவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Program switch
நிரல் ஸ்விட்ச்

(B) Function switch
செயல்பாட்டு ஸ்விட்ச்

(C) Mode Selection switch
பயன்முறை தேர்ந்தெடுக்கும் ஸ்விட்ச்

(D) Deadman switch
டெட்மேன் ஸ்விட்ச்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

84. In the joint co-ordinate system, to turn the lower arm of manipulator to right and left, Which button is pressed
கூட்டு ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பில், மேனிபுளேடரின் கீழ்கையை வலது மற்றும் இடது பக்கம் திருப்ப, எந்த பொத்தானை அழுத்த வேண்டும்?

(A) E-Axis
E-அச்சு

(B) L-Axis
L-அச்சு

(C) U-Axis
U-அச்சு

(D) T-Axis
T- அச்சு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

85. Match the following word with correct relations
பின்வரும் வார்த்தைகளுடன் அதன் சரியான தொடர்பைப் பொருத்தவும்

(a) Status Display Area
நிலைமைக் காட்சிப் பகுதி

(b) General purpose Area
பொது நோக்கப் பகுதி

(c) Human interface Area
மனித இடைமுக பகுதி

(d) Current status
தற்போதைய நிலை

1. Present system status of alarm
அலாரத்தின் தற்போதைய நிலை

2. Manual speed
கைமுறை வேகம்

3. Various settings
பல்வேறு அமைப்புகள்

4. Error message
பிழைச் செய்திகள்

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	2	3	4	1
(B)	2	4	1	3
(C)	3	4	2	1
(D)	3	2	4	1

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

86. Which of the following provides a very convenient method to teach trajectories to the robot?
ரோபோவிற்கு இயக்கப்பாதைகளைக் கற்பித்தற்கான மிகவும் வசதியான முறையை பின்வருவனவற்றுள் எது வழங்குகிறது.

(A) Controller
கட்டுப்படுத்தி

(B) Power Source
மின் ஆதாரம்

(C) Manipulator
மேனிபுலேட்டர்

(D) Teach pendant
டீச் பெண்டன்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

87. In the robot while programming for welding the Numeric key No:3 of Tech pendant is used for what purpose?
ரோபோவில், வெல்டிங்கிற்கான நிறலாக்கத்தில், டீச் பெண்டண்டின் எண் விசை எண் 3 எந்த நோக்கத்திற்காகப் பயன்படுத்தப்படுகிறது.

(A) Increase the welding current/voltage value
கரண்ட்/வோல்டேஜ் மதிப்பை அதிகரிக்க

(B) Decrease the welding current/voltage value
கரண்ட்/வோல்டேஜ் மதிப்பை குறைக்க

(C) Select the mode
பயன்முறையைத் தேர்ந்தெடுக்க

(D) Select the motion type
இயக்க வகையைத் தேர்ந்தடுக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

88. A handheld device used to program the robot is called as
ரோபோவை நிரல் செய்யப் பயன்படுத்தப்படும் ஒரு கையடக்க சாதனம் இவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Controller for robots
மோட்டார்களுக்கான கட்டுப்படுத்தி

(B) Power supply for robots
ரோபோக்களுக்கான மின்சாரம்

(C) Teach pendant
டீச் பெண்டென்ட்

(D) Robotic gripper
ரோபோட்டிக் பிடியிழை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

89. How many speed levels are there in manual operation of industrial Robots?
தொழில்துறை ரோபோவின் கைமுறை செயல்பாட்டில் எத்தனை வேக நிலைகள் உள்ளன?

(A) 1
(B) 2
(C) 3
(D) 4
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

90. Which one of the following coordinate system is used mainly in arc welding tasks?
பின் வரும் ஒருங்கிணைப்பு அமைப்புகளில் எது, ஆர்க் வெல்டிங் பணிகளில் முக்கியமாகப் பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Cylindrical coordinate system
உருளை ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பு
(B) User coordinate system
பயனர் ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பு
(C) Rectangular coordinate system
செவ்வக ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பு
(D) Teaching line coordinate system
கற்பித்தல் வரி ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பு
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

91. Tool calibration is used to ensure
கருவி அளவுத் திருத்தம் எதை உறுதிபடுத்தப் பயன்படுத்தப்படுகிறது.

(A) Adjust the robot's Joint angles
ரோபோவின் கூட்டு கோணங்களை சரிசெய்யவும்

(B) System knows the precise geometry and behaviour of the tool.
கருவியின் துல்லியமான வடிவியல் மற்றும் நடத்தை அமைப்பு அறிந்திருக்கிறது

(C) Set the robot speed
ரோபோவின் வேகத்தை அமைக்கவும்

(D) Change the robot's workspace
ரோபோவின் பணியிடத்தை மாற்றவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

92. The process of defining the tool coordinate system relative to the robot flange is called
ரோபோ பிளாஞ்சுடன் தொடர்புடைய கருவி ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பை வரையறுக்கும் செயல்முறை எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Tool off setting
கருவி ஆஃப்செட்டிங்

(B) Tool calibration
கருவி அளவு திருத்தம்

(C) Robot kinematics
ரோபோ இயக்கவியல்

(D) Path planning
பாதை திட்டமிடல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

93. Which one of the following information is displayed in the teach pendant screen?
பின்வருவனவற்றுள் என்ன வகையான தகவல்கள் டிச் பெண்டண்ட் திரையில் காட்டப்படும்

(A) Robot co ordinates and status
ரோபோ ஆயத்தொலைவுகள் மற்றும் நிலை

(B) Battery level only
பேட்டரி நிலை மட்டும்

(C) External weather conditions
வெளிப்புற வானிலை நிலைமைகள்

(D) Time
நேரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

94. How is data usually inputted into the teach pendant?
பொதுவாக டிச் பெண்டன்ட்யில் தரவு எவ்வாறு உள்ளிடப்படுகிறது?

(A) Using the keypad or touch screen on the front
முன்பக்கத்தில் உள்ள விசைப்பலகை அல்லது தொடு திரையை பயன்படுத்துதல்

(B) Through the power connector on the back
பின்புறத்தில் உள்ள மின் இணைப்பான் வழியாக

(C) Via cooling vents
குளிரூட்டும் துவாரங்கள் வழியாக

(D) Using the emergency stop button
அவசர நிறுத்த பொத்தானைப் பயன்படுத்துதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

95. Name the components which provided in robot to avoid accidents in care of any axis motor failure?
அச்சு மோட்டார் செயலிழந்தால் விபத்துகளைத் தவிர்க்க ரோபோவில் வழங்கப்பட்டுள்ள கூற்றை பெயரிடவும்.

(A) Control panel
கட்டுபாட்டு குழு

(B) Transformer
மின்மாற்றி

(C) Limits
வரம்புகள்

(D) Teach pendant
கற்பித்தல் பதக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

96. The purpose of the emergency stop button is
அவசர நிறுத்த பொத்தானின் நோக்கம்

(A) To start the robot
ரோபோவை இயக்க

(B) To stop the robot in case of malfunction
செயலிழந்தால் ரோபோவை நிறுத்த

(C) To Accelerate the robot
ரோபோவை துரிதப்படுத்த

(D) To change the direction
திசையை மாற்ற

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

97. Safety considerations in a robot cell are very important to prevent ________ and ________.
________ மற்றும் ________ தடுக்க ஒரு ரோபோ செல்லில் பாதுகாப்பு பரிசீலனைகள் மிகவும் அவசியம்

(A) Accident, Injuries
விபத்து, காயங்கள்

(B) Program, production
நிரல், உற்பத்தி

(C) Maintenance, cost
பராமரிப்பு, செலவு

(D) Product, sequence
தயாரிப்பு, வரிசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

98. If the robot's program needs changes, the operator can
ரோபோவின் நிரலில் மாற்றங்கள் தேவைபட்டால், ஆபரேட்டர்

(A) Ignore the robot
ரோபோவை புறக்கணிக்கலாம்

(B) Adjust the robot's program
ரோபோவின் நிரலை சரிசெய்யலாம்

(C) Replace the robot
ரோபோவை மாற்றலாம்

(D) Stop the production
உற்பத்தியை நிறுத்தலாம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

99. An operator ensure the robot system must perform tasks safely.
__________ ரோபோ அமைப்பு பாதுகாப்பாக பணிகளைச் செய்வதை ஒரு ஆபரேட்டர் உறுதிசெய்கிறார்.

(A) To increase risk
ஆபத்தை அதிகரிக்க

(B) To prevent accidents and ensure safety
விபத்துகளைத் தடுக்கவும் பாதுகாப்பை உறுதி செய்யவும்

(C) To slow down work
வேலையை மெதுவாக்க

(D) To reduce production
உற்பத்தியை குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

100. What is the main function of the communication interface in robot simulation software?
ரோபோ உருவகப்படுத்துதல் மென்பொருளில் தொடர்பு இடைமுகத்தின் முக்கிய செயல்பாடு என்ன?

(A) To control the speed of the simulation
உருவகப்படுத்துதலின் வேகத்தை கட்டுப்படுத்துவது

(B) To serve as the bridge between the simulation environment and virtual robot controller
உருவகப்படுத்துதல் சூழலுக்கும் மெய்நிகர் ரோபோ கட்டுப்படுத்திகளுக்கும் இடையே பாலமாகச் செயல்படுவது

(C) To enhance the graphics of the robot model
ரோபோ மாதிரியின் கிராபிக்ஸை மேம்படுத்த

(D) To monitor the battery level of the robot
ரோபோவின் பேட்டரி நிலையை கண்காணிக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

101. What is the main goal of simulation software before using a robot in the real world?
ரோபோட்டை உண்மையான உலகில் பயன்படுத்துவதற்கு முன்பு சிமுலேஷன் மென்பொருளின் முக்கிய நோக்கம் என்ன?

(A) Increase the robot's physical speed
ரோபோவின் இயற்பியல் வேகத்தை அதிகரித்தல்

(B) Repair robots remotely
தொலை நிலையில் ரோபோக்களை பழுதுபார்த்தல்

(C) Test the robot's behaviour
ரோபோவின் நடத்தையை சோதித்தல்

(D) Design new robot
புதிய ரோபோவை வடிவமைத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

102. Simulation software is what type of tool in robotics that allows engineers and developers to virtual model before implementation?
செயலாக்கத்திற்கு முன் பொறியாளர்கள் மற்றும் டெவலப்பர்கள் மெய்நிகர் மாதிரியை உருவாக்க உதவும் சிமுலேஷன் மென்பொருள் என்பது ரோபோடிக்ஸில் எந்த வகையான கருவியாகும்?

(A) Control tool
கட்டுப்பாட்டு கருவி

(B) Calibration tool
அளவுத்தன்மை சரிசெய்யும் கருவி

(C) Off set tool
ஆஃப்செட் கருவி

(D) Essential tool
அத்தியாவசிய கருவி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

103. Which one of the following is not a wireless communication method used in robotics?
பின்வருவனவற்றில் எது ரோபோட்டிக்ஸில் பயன்படுத்தப்படும் வயர்லெஸ் தொடர்பு முறை அல்ல?

(A) Zigbee
ஜிக்பீ

(B) Blue tooth
புளூடுத்

(C) Ethernet
ஈதர் நெட்

(D) Wi-fi
வை-ஃபை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

104. The robotic component that is programme to carry out the robotics tasks is
ரோபோடிக் பணிகளை நிறைவேற்ற திட்டமிடப்படும் கூறு எது?

(A) Sensor
சென்சார்

(B) End effecter
எண்ட் எஃபெட்டர்

(C) Actuator
ஆக்சுவேட்டர்

(D) Controller
கட்டுப்படுத்தி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

105. The type of software installed in a robot to activate specific commands and help carry out various tasks is
குறிப்பிட்ட கட்டளைகளைச் செயல்படுத்தவும் பல்வேறு பணிகளைச் செய்யவும் ஒரு ரோபோவில் நிறுவப்பட்ட மென்பொருள் வகை என்ன?

(A) Operating System
இயக்க முறைமை

(B) Teach Pendant
டீச் பெண்டன்ட்

(C) Application Based Software
பயன்பாடு சார்ந்த மென்பொருள்

(D) Hardware driver
வன்பொருள் இயக்கி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

106. Identify the odd one out among the basic components of a robot
ரோபோட்டின் அடிப்படை கூறுகளுள் வித்தியாசமான ஒன்றை அடையாளம் காணவும்

(A) Act water
இயக்கி

(B) Monitor
மானிட்டர்

(C) Sensor
உணரி

(D) Controller
கட்டுபாட்டு அமைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

107. In robotic simulation software – for 3D Visualization, GUI stands for
3D காட்சி கொண்ட ரோபோட்டிக்ஸ் உருவகப்படுத்தல் மென்பொருளில் GUI என்றால் என்ன

(A) General user Interaction
பொது பயனர் தொடர்பு

(B) Graphical user Interface
காட்சியியல் பயனர் இடைமுகம்

(C) Guided user Input
வழிகாட்டப்பட்ட பயனர் உள்ளீடு

(D) Graphical utility Integration
காட்சியியல் பயன்பாட்டு ஒருங்கிணைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

108. For a robot, the time taken from the start of one task to it's completion is called
ஒரு ரோபோவைப் பொறுத்தவரை, ஒரு பணியின் தொடக்கத்திலிருந்து அந்த பணி நிறைவு வரை எடுக்கப்பட்ட நேரத்தை என்னவென்று கூறுவார்கள்?

(A) Cycle time
சுழற்சி நேரம்

(B) Time for task
பணிக்கான நேரம்

(C) Time for Picking up the object
பொருளை எடுப்பதற்கான நேரம்

(D) Time for placing the object
பொருளை வைக்க நேரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

109. Assertion [A] : Cycle time is the total time it takes for a robot to complete a task

கூற்று [A] : சுழற்சி நேரம் என்பது ஒரு பணியை முடிக்க ரோபோவுக்கு எடுக்கும் மொத்த நேரம்

Reason [R] : A Robot is performing a pick and place operation. The cycle time includes all steps.

காரணம் [R] : ஒரு ரோபோவானது ஒரு பிக் அன்ட் பிளேஷ் செயல்பாட்டை செய்யும் பொழுது, சுழற்சிநேரம் என்பது இதில் உள்ள அனைத்து செயல்களையும் உள்ளடக்கியது

(A) [A] is true but [R] is false
கூற்று [A] சரி ஆனால் [R] தவறு

(B) Both [A] and [R] are true and [R] is the correct explanation of [A]
கூற்று [A] [R] இரண்டும் சரி [R] என்பது [A] க்கு சரியான விளக்கம்

(C) [A] is false [R] is true
[A] தவறு [R] சரி

(D) Both [A] and [R] are true but [R] is not the correct explanation of [A] is correct
கூற்று [A] [R] இரண்டும் சரி ஆனால் [R] என்பது [A] க்கு சரியான விளக்கம் அல்ல

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

110. In Motosim simulation software how many points are required to create a single circular segment movement?
உருவகப்படுத்துதலில் மோட்டோசிம் மென்பொருளில் ஒரே ஒரு வட்ட பகுதி இயக்கத்தை உருவாக்க எத்தனை புள்ளிகள் தேவை?

(A) Three points
மூன்று புள்ளிகள்

(B) Four points
நான்கு புள்ளிகள்

(C) Five points
ஐந்து புள்ளிகள்

(D) Six points
ஆறு புள்ளிகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

111. Using Robotic Simulation software which of the following key is a benefit
ரோபோட்டிக் உருவகப்படுத்துதல் மென்பொருளைப் பயன்படுத்தும் போது பின்வருவனவற்றில் எது முக்கிய நன்மையாகும்?

(A) Reduced development time
குறைக்கப்பட்ட வளர்ச்சி நேரம்

(B) Increased risk of collisions
அதிகரித்த மோதல்களின் ஆபத்து

(C) Higher manufacturing costs
அதிக உற்பத்தி செலவு

(D) Limited offline Programming capabilities
வரையறுக்கப்பட்ட ஆப்லைன் நிரலாக்க திறன்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

112. What is the role of a component library in simulation software?
சிமுலேஷன் மென்பொருளில் கூறுகள் நூலகத்தின் பங்கு என்ன?

(A) It contains a pre built robot models, reach data etc.
முன்கூட்டியே உருவாக்கப்பட்ட ரோபோட் மாதிரிகள், தொலைவு தகவல்கள் மற்றும் பிறவற்றை கொண்டிருக்கும்

(B) It manages the robot's communication with external devices
ரோபோட்டின் வெளிப்புற சாதனங்களுடன் தொடர்பை நிர்வகிக்கும்

(C) It simulates the robot's Physical Environment
ரோபோட்டின் புவியியல் சூழலை சிமுலேட் செய்யும்

(D) It Recordes the robot's movements
ரோபோட்டின் இயக்கங்களை குறைக்கும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

113. The main goal of tool path optimization in robotics is
ரோபோட்டிக்ஸ்சில் கருவிப்பாதை ஆப்டிமிசேஷன் முக்கிய குறிக்கோள்

(A) To increase the robot's speed
ரோபோவின் வேகத்தை அதிகரிக்க

(B) To minimize the cycle time and improve efficiency
சுழற்சி நேரத்தைக் குறைத்து செயல்திறனை மேம்படுத்தவும்

(C) To make the robot more accurate
ரோபோவை இன்னும் துல்லியமாக மாற்றவும்

(D) To reduce the robot's energy consumption
ரோபோவின் ஆற்றல் நுகர்வு குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

114. In tool path optimization what does collision avoidance refer to?
கருவி பாதை மேம்படுத்துதலில் "மோதல் தவிர்ப்பு" என்பதை குறிப்பது எது?

(A) Ignoring obstacles in the robot's work space
ரோபோக்களின் பணியிடத்தில் உள்ள தடைகளைப் புறகணித்தல்

(B) Ensuring the robot arm doesn't collide with itself or other objects
ரோபோவின் கை தன்னைத்தானே அல்லது பிற பொருட்களை தாக்காமல் பார்த்து கொள்ளுதல்

(C) Increasing the robot's speed
ரோபோவின் வேகத்தை அதிகரிக்கிறது

(D) Reducing the robot's accuracy
ரோபோக்களின் துல்லியத்தை குறைத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

115. Which one is used for visualizing the behaviour of robots in a virtual environment?
மெய்நிகர் சூழலில், ரோபோக்களின் நடத்தையை காட்சிப்படுத்துவது எது?

(A) Simulation tool software
உருவகப்படுத்துதல் கருவி மென்பொருள்

(B) Manual book software
கையேடு மென்பொருள்

(C) Virtual guide software
மெய்நிகர் வழிகாட்டி மென்பொருள்

(D) Tools guide software
கருவி வழிகாட்டி மென்பொருள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

116. Assertion [A] : Sensors give the robot controller information (in the form of electronic signals) about its surroundings.

கூற்று [A] : சென்சார்கள் ரோபோ கட்டுப்படுத்திக்கு அதன் சுற்றுப்புறத்தைப் பற்றி மின்னணு சமிக்ஞைகள் வடிவில் தகவல்களை வழங்குகின்றன.

Reason [R] : Gripper with Part Sensor to check if the part is on the gripper or not.

காரணம் [R] : பகுதி கிரிப்பரில் இருக்கிறதா, இல்லையா என்பதைச் சரிபார்க்க பகுதி சென்சார் கொண்ட கிரிப்பரைப் பயன்படுத்தபடுகிறது.

(A) [A] is true but [R] is false

கூற்று [A] சரி [R] தவறு

(B) Both [A] [R] are true and [R] is the correct explanation of [A]

இரண்டும் [A] [R] உண்மை [R] என்பது சரியான விளக்கம்

(C) [A] is false [R] is true

[A] தவறு [R] சரி

(D) Both [A] and [R] are true but [R] is not the correct explanation of [A] is correct

இரண்டும் [A] [R] சரி [R] என்பது சரியான விளக்கம் அல்ல

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

117. The time taken from receiving an order from a customer to delivering the order is called
ஒரு வாடிக்கையாளரிடமிருந்து ஆர்டர் பெற்ற நேரம் முதல் அந்த ஆர்டரை வழங்கும் வரை எடுத்த நேரத்தை என்ன என்று அழைக்கின்றனர்

(A) Designing time
வடிவமைக்கும் நேரம்

(B) marketing time
சந்தைப்படுத்தும் நேரம்

(C) Lead time
முன்னிலை நேரம்

(D) Production time
உற்பத்தி நேரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

118. In motosim software what is the first step to create a virtual field in Yaskawa motoman motosim
மோட்டோமென் மோட்டோசிம் மென்பொருளில் மெய்நிகர் புலத்தை உருவாக்குவதற்கான முதல்படி எது?

(A) Controller > > New
கன்ட்ரோலர் > > நியூ

(B) Home > > Cad Tree
ஹோம் > > கேட் ட்ரீ

(C) Controller > > Show
கன்ட்ரோலர் > > ஷோ

(D) Simulation > > Reset
சிமுலேஷன் > > ரீசெட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

119. Which brand offers the Robot studio simulation tool for Industrial robotics
தொழில்துறை ரோபோடிக்ஸ்கான Robot studio எனும் உருவகப்படுத்துதல் கருவியை வழங்கும் பிராண்டு எது?

(A) ABB
ஏ.பி.பி

(B) Siemens
சிமென்ஸ்

(C) Fanuc
ஃபானக்

(D) Motoman
மோட்டோமேன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

120. Match the following
பொருத்துக.

(a)	Manipulator arm மேனுபுலேட்டர்	1.	For holding a piece or tool ஒரு துண்டு அல்லது கருவியை பிடிக்க
(b)	Controllers கட்டுபடுத்தி	2.	Move the manipulator arm and end effector மேனுபுலேட்டரையும் முடிவு செயலியை நகர்த்த
(c)	Drives டிரைவ்ஸ்	3.	Number of degrees of freedom of movement சுதந்திர பரிமாணங்களின் எண்ணிக்கை
(d)	Gripper கிரிப்பர்	4.	Delivers commands to the actuators ஆக்சுவேட்டர்களுக்கு கட்டளையை வழங்குகிறது

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	1	4	2	3
(B)	3	4	2	1
(C)	3	2	4	1
(D)	4	3	2	1

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

121. A SCARA robot typically has how many axes?
ஒரு SCARA ரோபோ பொதுவாக எத்தனை அச்சுக்களைக் கொண்டிருக்கும்?

(A) 3
(B) 2
(C) 6
(D) 4
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

122. Which of the following co-ordinate system is generally used to define robot motion?
ரோபோ இயக்கத்தை வரையறுக்க பொதுவாக எந்த ஆய அச்சு அமைப்பு பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Scara
ஸ்கேரா

(B) Cartesian
கார்ட்டீசியன்

(C) Spherical
கோள வடிவம்

(D) Square
சதுரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

123. In Base Co-ordinate, which axis allows the robot to move up and down?
பேஸ் கோஆர்டினேட்டில், எந்த அச்சு ரோபோவை மேலும் கீழும் நகர்த்த அனுமதிக்கிறது?

(A) X–axis
X–அச்சு

(B) Y–axis
Y–அச்சு

(C) Z–axis
Z–அச்சு

(D) W–axis
W–அச்சு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

124. Which Joint would be suitable for a robotic finger to bend?
ஒரு ரோபோ விரலை வளைக்க எந்த ஜாயிண்ட் பொருத்தமானது?

(A) Prismatic Joint
பிரிஸ்மாடிக் ஜாயிண்ட்

(B) Cylindrical Joint
சிலிண்ட்ரிகல் ஜாயிண்ட்

(C) Revolute Joint
ரீவால்யூட் ஜாயிண்ட்

(D) Spherical Joint
ஸ்பெரிக்கல் ஜாயிண்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

125. A Cylindrical joint combines which two types of motion?
ஒரு சிலிண்டிரிகல் ஜாயிண்ட் எந்த இரண்டு வகையான இயக்கங்களை இணைகிறது?

(A) Two Translation
இரண்டு ட்ரான்ஸ்லேசன்

(B) Two rotation
இரண்டு சுழற்சி

(C) No motion
இயக்கம் இல்லை

(D) Rotational and Linear
சுழற்சி மற்றும் லீனியர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

126. The Joint that allows the robot to extend or retract is called
ரோபோவை நீட்ட அல்லது பின்வாங்க அனுமதிக்கும் ஜாயிண்ட் பின்வருமாறு அழைக்கப்படுகிறது?

(A) Revolute Joint
ரிவால்யூட் ஜாயின்ட்

(B) Spherical Joint
ஸ்பெரிக்கல் ஜாயிண்ட்

(C) Prismatic Joint
பிரிஸ்மாடிக் ஜாயிண்ட்

(D) Cylindrical Joint
சிலிண்ட்ரிகல் ஜாயிண்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

127. Which Joint combines rotational and linear motion
எந்த ஜாய்ண்ட் சுழற்சி மற்றும் நேரியல் இயக்கத்தை இணைக்கிறது?

(A) Spherical Joint
ஸ்பெரிக்கல் ஜாய்ண்ட்

(B) Prismatic Joint
பிரிஸ்மாடிக் ஜாய்ண்ட்

(C) Cylindrical Joint
சிலிண்டிரிகல் ஜாய்ண்ட்

(D) Revolute Joint
ரிவால்யூட் ஜாய்ண்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

128. The Mechanical Limits in robots are also called as
ரோபோக்களில் உள்ள இயந்திர வரம்புகளின் மற்றொரு பெயர்?

(A) Initiators
துவக்கிகள்

(B) Stoppers
தடுப்பான்கள்

(C) Guides
வழிகாட்டிகள்

(D) Stationery bases
நிலையான தளங்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

129. The Cartesian co ordinate is also called as
கார்ட்டீசியன் ஒருங்கிணைப்பின் மற்றொரு பெயர்?

(A) Joint Co-ordinate
கூட்டு ஒருங்கிணைப்பு

(B) Cylindrical Co-ordinate
உருளை ஒருங்கிணைப்பு

(C) Rectangular Co-ordinate
செவ்வக ஒருங்கிணைப்பு

(D) User Co-ordinate
பயனர் ஒருங்கிணைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

130. How many Co-ordinate system are present in Robotics?
ரோபோட்டிக்சில் எத்தனை ஒருங்கிணைப்பு அமைப்புகள் உள்ளன?

(A) 5

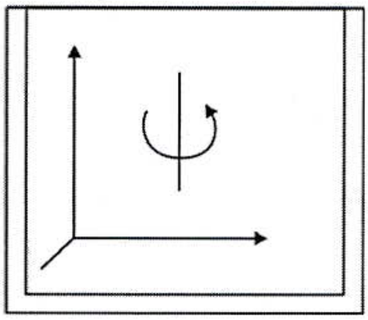
(B) 6

(C) 7

(D) 8

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

131. Identify the symbol of Co-ordinate system of robotics
ரோபோட்டிக்ஸின் ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பின் சின்னத்தை அடையாளம் காண்க



(A) Joint Coordinate
கூட்டு ஒருங்கிணைப்பு

(B) Tool Coordinate
கருவி ஒருங்கிணைப்பு

(C) Cylindrical Coordinate
உருளை ஒருங்கிணைப்பு

(D) User Coordinate
பயனர் ஒருங்கிணைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

132. To solve the orientation program the wrist of robot is normally provided with ______ degree of freedom.
நோக்குநிலை நிரலைத் தீர்க்க ரோபோவின் மணிக்கட்டு பொதுவாக ______ சுதந்திர அளவைக் (DOF) கொண்டுள்ளது.

(A) 4 DOF

(B) 3 DOF

(C) 6 DOF

(D) 2 DOF

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

133. How many degrees of freedom (DOF) exist in a free body in space?
விண்வெளியில் ஒரு சுதந்திரமான உடல் எத்தனை டிகிரி சுதந்திரங்களை (DOF) கொண்டுள்ளது ?

(A) 3

(B) 4

(C) 5

(D) 6

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

134. In Right hand Cartesian system of a Co-ordinate system the Index finger indicates?
ஒரு ஒருங்கிணைப்பு அமைப்பின், வலது கை கார்ட்டிசியன் அமைப்பில் ஆள்காட்டி விரல் எதைக் குறிக்கிறது ?

(A) X-axis

(B) Y-axis

(C) Z-axis

(D) X,Y,Z axis

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

135. Which of the following statements are true about Robot axis?
ரோபோ அச்சு பற்றிய பின்வரும் கூற்றுகளில் எது உண்மை?

(i) A Robotic arm is designed to mimic the movements of a human arm

ஒரு ரோபோட்டிக்கை மனித கையின் இயக்கங்களைப் பிரதிபலிக்கும் வகையில் வடிவமைக்கப்பட்டுள்ளது

(ii) The axis system of Robot does not refer to direction of system can operate

ரோபோவின் அச்சு அமைப்பு அமைப்பின் திசையைக் குறிக்கவில்லை அது இயங்க முடியும்

(iii) A Robot's movement cannot be categorized based on the number of axes

ஒரு ரோபோவின் இயக்கத்தை அச்சுகளின் எண்ணிக்கையின் அடிப்படையில் வகைப்படுத்த முடியாது

(A) (i) only
(i) மட்டும்

(B) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(C) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(D) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

136. ASF # stands for
ASF # என்பது

(A) Arc stop file number
ஆர்க் நிறுத்த கோப்பு எண்

(B) Arc start file number
ஆர்க் தொடக்க கோப்பு எண்

(C) Arc spark failure number
ஆர்க் தீப்பொறி தோல்வி எண்

(D) Arc spatter function number
ஆர்க் ஸ்பேட்டர் செயல்பாடு எண்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

137. To teach a initial and subsequent points in the robot axis and to register them in the program, which keys are used
ரோபோட் அச்சில் ஆரம்ப மற்றும் அடுத்தடுத்த புள்ளியைக் கற்பிக்கவும் அவற்றை நிரலில் பதிவு செய்யவும் பயன்படுத்தப்படும் பொத்தான்கள் எவை?

(A) Modify and Enter
Modify மற்றும் Enter

(B) Insert and Enter
Insert மற்றும் Enter

(C) Shift and enter
Shift மற்றும் enter

(D) Auo and enter
Auo மற்றும் enter

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

138. Match the following of industries with their needs
பின்வருவனவற்றைப் பொருத்தவும் தொழிற்சாலைகள் அவற்றின் தேவைகளும்

(a)	Assembly of Electronics manufacturing circuit boards மின்னனு சுற்றுபலகை அஸம்பிளி	1.	Automated sorting and inspection தானியங்கி வரிசைப்படுத்தல் மற்றும் ஆய்வு
(b)	Consumer goods dispatch நுகர்வோர் பொருட்கள் விநியோகம்	2.	Pick and place operations தேர்ந்தெடுத்து வைக்கும் செயல்பாடுகள்
(c)	Metal working உலோக வேலைப்பாடு	3.	Heavy lifting கனரக பொருட்கள் தூக்குதல்
(d)	Food and beverage packing உணவு மற்றும் பானங்கள் தொகுப்பு	4.	Packaging and sorting பேக்கிங் மற்றும் வரிசைப்படுத்துதல்

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	4	2	3	1
(B)	2	4	3	1
(C)	2	4	1	3
(D)	2	1	4	3

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

139. Match the following parameter with their instructions.
பின்வரும் அளவுருவை அவற்றின் வழிமுறைகளுடன் பொருத்தவும்.

(a)	ARC off ARC off	1.	FREQ, AMP, ANGL, DIR FREQ, AMP, ANGL, DIR
(b)	ARC on ARC on	2.	AC, AVP, T,V AC, AVP, T,V
(c)	WEAV on WEAV on	3.	AC, AVP, ANTSTK AC, AVP, ANTSTK

	(a)	(b)	(c)
(A)	2	3	1
(B)	3	2	1
(C)	3	1	2
(D)	2	1	3

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

140. Which of the following defect type are correctly matched with probable causes?
பின்வரும் எந்த வகையான குறைபாடுகள் சாத்தியமான காரணங்களுடன் சரியாகப் பொருந்துகின்றன?

(i)	Spatter	–	High current, voltage too high
	சிதறல்	–	அதிக மின்னோட்டம், மின்னழுத்தம் மிக அதிகம்
(ii)	Lack of fusion	–	Angle of torch is correct
	இணைவு இல்லாமை	–	டார்ச் கோணம் சரியானது
(iii)	Under cut	–	Gas contamination, high moisture
	அண்டர் கட்	–	வாயு மாசுபாடு, அதிக ஈரப்பதம்

(A) (i) only
(i) மட்டும்

(B) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(C) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(D) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

141. Which option provides access to the list of available instructions used in the program, including control commands, through the robot's programming interface?
ரோபோவின் நிரலாக்க இடைமுகத்தில், கட்டுப்பாட்டு கமண்டுகளும் உட்பட நிரலில் பயன்படுத்தப்படும் கிடைக்ககூடிய உத்தரவுகளின் பட்டியலை அணுக எந்த விருப்பத்தை தேர்ந்தெடுக்க வேண்டும்?

(A) Insert option
இன்சர்ட் ஆப்ஷன்

(B) Inform list option
இன்பார்ம் லிஸ்ட் ஆப்ஷன்

(C) In/out option
இன்/அவுட் ஆப்ஷன்

(D) Control option
கண்ட்ரோல் ஆப்ஷன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

142. The end effector having low maintenance requirements is
குறைந்த பராமரிப்பு தேவை கொண்ட எண்ட் எஃபெக்டர் என்பது

(A) Pneumatic gripper
நியூமேடிக் கிரிப்பர்

(B) Hydraulic gripper
ஹைட்ராலிக் கிரிப்பர்

(C) Vacuum gripper
வெற்றிட கிரிப்பர்

(D) Servo-Electric gripper
சர்வோ-எலக்ட்ரிக் கிரிப்பர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

143. The servo electric gripper is often equipped with ____________ sensors to ensure that the correct force is applied for each task.
சர்வோ எலக்ட்ரிக் கிரிப்பரில், ஒவ்வொரு பணிக்கும் சரியான விசை பயன்படுத்தப்படுவதை உறுதிசெய்ய ____________ சென்சார்கள் பொதுவாக பயன்படுத்தப்படுகிறது

(A) Proximity
ப்ராக்ஸ்சிமிட்டி

(B) Temperature
வெப்ப நிலை

(C) Built in force
உள்ளமைக்கப்பட்ட விசை

(D) Light
ஒளி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

144. The vacuum gripper is used for picking up ____________ and ____________ objects.
வெற்றிட கிரிப்பர் எடுக்கும் பொருட்கள் பொதுவாக ____________ மற்றும் ____________ ஆக இருக்கும்

(A) Flat/smooth
தட்டையான/மென்மையான

(B) Rough/heavy
கரடுமுரடான/கனமான

(C) Small/fragile
சிறிய/உடையக்கூடிய

(D) Large/rigid
பெரிய/உறுதியான

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

145. In welding start condition file which one of the following instructions is typically included?
வெல்டிங் தொடக்கநிலை கோப்பில் பின்வரும் வழிமுறைகளில் எது பொதுவாக சேர்க்கப்பட்டுள்ளது?

(A) ARC ON
ஆர்க் ஆன்

(B) ARC OFF
ஆர்க் அணை

(C) ARC END
ஆர்க் முடிவு

(D) AEF
AEF

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

146. In a Yaskawa robot, if the inform list does not appear where is the cursor most likely not positioned correctly?
யாஸ்காவா ரோபோட்டில், இன்பார்ம்லிஸ்ட் தோன்றவில்லை என்றால் கர்சர் சரியாக இருக்காத இடம் எது?

(A) Right side of the line
வரியின் வலதுபக்கம்

(B) Left side of the line
வரியின் இடதுபக்கம்

(C) Upper side of the line
வரியின் மேல்பக்கம்

(D) Lower side of the line
வரியின் கீழ்பக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

147. By pressing which button on the Yaskawa teach pendent, the INC and, DEC instruction will be displayed?

யாஸ்காவா டீச் பெண்டன்டில் எந்த பொத்தானை அழுத்தும்போது INC மற்றும் DEC கட்டளைகள் காட்சியளிக்கப்படும்?

(A) Function keys

செயல்பாடு பொத்தான்கள்

(B) Cursor keys

கர்சர் பொத்தான்கள்

(C) Speed keys

வேகக் கட்டுப்படுத்தும் பொத்தான்கள்

(D) Auxiliary keys

துணைத் தொகுதி பொத்தான்கள்

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

148. In a Robot system for tasks like picking up items and moving to specific locations, which movement type is used?

ஒரு ரோபோட் அமைப்பில் குறிப்பிட்ட இடங்களுக்கு பொருட்களை நகர்த்துவது போன்ற பணிகளைச் செய்ய எந்த இயக்கவகை பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) MOVS
MOVS

(B) MOVJ
MOVJ

(C) MOVL
MOVL

(D) MOVC
MOVC

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

149. Which of the following needs to be precisely controlled to avoid misalignment in a Robot system?
ரோபோட் அமைப்பில் தவறான சீரமைவைத் தவிர்க்க, கீழ்க்கண்டவற்றில் எதை துல்லியமாகக் கட்டுப்படுத்த வேண்டும்?

(A) Tool orientation
கருவி நோக்குநிலை

(B) Tool path
கருவிபாதை

(C) Path speed
பாதை வேகம்

(D) Tool selection
கருவி தேர்வு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

150. The speed at which a Robot moves the welding tool is called:
ரோபோட் வெல்டிங் கருவியை நகர்த்தும் வேகம் என்னவென்று அழைக்கப்படுகிறது?

(A) Welding voltage
வெல்டிங் வோல்டேஜ்

(B) Welding speed
வெல்டிங் வேகம்

(C) Welding pressure
வெல்டிங் அழுத்தம்

(D) Welding distance
வெல்டிங் தூரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

151. Application – based tools in robotics are used for
ரோபோடிக்ஸில் பயன்பாட்டு அடிப்படையிலான கருவிகள் எதற்காக பயன்படுத்தப்படுகின்றன?

(A) Robot Installation

ரோபோட்டை நிறுவ

(B) Simulating and testing Robot programs

ரோபோ நிரல்களை சிமுலேட் செய்து சோதனை செய்ய

(C) Fulfilling the Robot cell

ரோபோடிக் செல்களை நிரப்ப

(D) Safe operation

பாதுகாப்பான செயல்பாடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

152. In Yaskawa Robots the welding speed-parameters range from
யாஸ்காவா ரோபோட்டுகளில் வெல்டிங் வேகம் பின்வரும் வரம்பில் இருக்கும்

(A) 0.5 mm/sec to 1500 mm/sec

0.5 மி.மீ/செகண்ட் to 1500 மி.மீ/செகண்ட்

(B) 0.01 mm/sec to 1500 mm/sec

0.01 மி.மீ/செகண்ட் to 1500 மி.மீ/செகண்ட்

(C) 0.1 mm/sec to 1500 mm/sec

0.1 மி.மீ/செகண்ட் to 1500 மி.மீ/செகண்ட்

(D) 0.1 mm/sec to 1000 mm/sec

0.1 மி.மீ/செகண்ட் to 1000 மி.மீ/செகண்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

153. Match the following of welding defects by incorrect parameter and their probable causes :

பின்வருவனவற்றை பொருத்தவும் வெல்டிங்கில் தவறான அளவுருக்களால் ஏற்படும் குறைபாடுகள் மற்றும் அவற்றின் சாத்தியமான காரணங்கள்

(a)	Spatter சிதறல்	1.	Low voltage, insufficient heat input குறைந்த மின்னழுத்தம், குறைவான வெப்ப உள்விரைவு
(b)	Porosity போரோசிட்டி	2.	High current, voltage to high உயர்மின்னோட்டம், அதிக மின்னழுத்தம்
(c)	Cracks விரிசல்கள்	3.	Low current - improper are set குறைவான மின்னோட்டம், தவறான வில் அமைப்பு
(d)	Lack of fusion இணைப்பு குறைபாடு	4.	Gas contamination, high moisture வாயு மாசுபாடு, அதிக ஈரப்பதம்

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	2	4	1	3
(B)	4	2	3	1
(C)	3	4	2	1
(D)	2	3	4	1

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

154. Sensors are used to monitor and control the Robotic's

ரோபோவின் __________ ஐ கண்காணிக்கவும் கட்டுப்படுத்தவும் சென்சார்கள் பயன்படுத்தப்படுகின்றன.

(A) Productivity
உற்பத்தித்திறன்

(B) Operations
செயல்பாடுகள்

(C) Speedness
வேகம்

(D) Performances
செயல்திறன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

155. A robot cell is a complete system that includes
ஒரு ரோபோ செல் என்பது முழுமையான அமைப்பாகும். இது கீழ்க்கண்டவற்றைக் கொண்டுள்ளது

(A) Robot, controller, end effectors, fixtures and safety sensors
ரோபோ, கட்டுப்படுத்தி, இறுதி விளைவுக் கருவிகள், ஃபிக்சர்ஸ் மற்றும் பாதுகாப்பு உணரிகள்

(B) Robot, controller, end effectors, and compressor
ரோபோ, கட்டுப்படுத்தி, இறுதி விளைவுக்கருவிகள் மற்றும் கம்ப்ரசர்

(C) Robot, controller, end effectors, and capacitor
ரோபோ, கட்டுப்படுத்தி, இறுதி விளைவுக்கருவிகள் மற்றும் கேபாசிட்டர்

(D) Robot, controller, end effectors, and accumulator
ரோபோ, கட்டுப்படுத்தி, இறுதி விளைவுக்கருவிகள் மற்றும் அக்கயுமுலேட்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

156. The choice of end effector depends on the
எண்ட் எஃபெக்டரின் தேர்வு செய்வது __________ பொறுத்தது

(A) Specific task the robot needs to perform
ரோபோட் செய்ய வேண்டிய குறிப்பிட்ட பணியின் மீது

(B) Control system of robot
ரோபோட்டின் கட்டுப்பாட்டு அமைப்பின் மீது

(C) The power consumed by the robot
ரோபோட்டில் பயன்படுத்தும் மின்சார சக்தியின் மீது

(D) The work assigned by the operator
ஆபரேட்டர் வழங்கும் பணியின்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

157. ____________ are often used in robotic work cells for material handling.
பொருள் கையாளுவதற்காக ரோபோடிக் வேலை செல்களில் அடிக்கடி பயன்படுத்தப்படுவது எது?

(A) Belt systems
பெல்ட் அமைப்புகள்

(B) Conveyor systems
கன்வேயர் அமைப்புகள்

(C) Pulley systems
புல்லி அமைப்புகள்

(D) Material systems
பொருள் அமைப்புகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

158. Choose the right answer among type :
கீழ்கண்டவைகளில் சரியானவற்றை தேர்ந்தெடு :

Which of the following statements are true about advantages of material handling robot

பொருள்கையாளும் ரோபோவின் நன்மைகள் குறித்த பின்வரும் கூற்றுகளில் எது உண்மை?

(i) Programmers should have knowledge about the process of robot
ரோபோவின் செயல்முறை பற்றிய புரோகிராமர்களுக்கு அறிவு இருக்கவேண்டும்

(ii) Robot can handle materials too slower
ரோபோ பொருட்களை மெதுவாகக் கையாளும்

(iii) Communication with external automation controller is difficult
வெளிப்புற தானியங்கி கட்டுப்படுத்திகளுடன் தொடர்பு கொள்வது கடினம்

(iv) Robots can handle materials much faster and more consistently than human
மனிதர்களைவிட ரோபோட்ப் பொருட்களை மிகவேகமாகவும் நிலைத்தன்மையுடனும் கையாள முடியும்

(A) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(B) (ii) and (iv) only
(ii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(C) (i) and (iv) only
(i) மற்றும் (iv) மட்டும்

(D) (i) only
(i) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

159. Hydraulic grippers use ____________ to operate, providing more force for handling heavier items.
கனமான பொருட்களை கையாள அதிக விசை வழங்க ஹைட்ராலிக் கிரிப்பர்கள் செயல்பட ___________ பயன்படுத்தப்படுகின்றன.

(A) Pressurized fluid
அழுத்த மூட்டப்பட்ட திரவம்

(B) Electric power
மின்சாரம்

(C) Low-density and low pressure fluid
குறைந்த அடர்த்தி மற்றும் குறைந்த அழுத்தம் கொண்ட திரவம்

(D) Low-density and high-viscosity fluid
குறைந்த அடர்த்தி மற்றும் அதிக பாகுத்தன்மை கொண்ட திரவம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

160. What is the appropriate trouble shooting step for "Robot position alarm?
"Robot position Alarm" ஏற்பட்டால் சரிசெய்ய வேண்டிய வழிமுறை எது?

(A) Ignore the alarm and continue operation
அலாரத்தை புறக்கணி மற்றும் செயல்பாட்டை தொடரவும்

(B) Adjust the position co-ordinates in the pendant and reset robot pose
பெண்டென்ட்-ல் இருப்பிட ஒருங்கிணைப்புகளை சரிசெய்து ரோபோ டின் நிலையை மீட்டமைக்கவும்

(C) Immediately power off the robot
உடனடியாக ரோபோட்டை பவர் ஆஃப் செய்யவும்

(D) Remove all safety limits
அனைத்து பாதுகாப்பு வரம்புகளையும் அகற்றவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

161. Before communication begins, what must be ensured between robot and host system?
தகவல் தொடர்பு தொடங்குவதற்கு முன், ரோபோ மற்றும் ஹோஸ்ட் சிஸ்டத்திற்கு இடையில் என்ன உறுதி செய்யப்பட வேண்டும்?

(A) HDMI compatibility
HDMI இணைக்கத் தன்மை

(B) Blue tooth compatibility
புளூடூத் இணைக்கத்தன்மை

(C) Matching network protocols and ports
பொருந்தும் நெட்வொர்க் நெறிமுறைகள் மற்றும் போர்ட்கள்

(D) Similar brand name
ஒரே வகையான பிராண்ட் பெயர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

162. What does the abbreviation "HTTP" stands for?
"HTTP" என்ற சுருக்கத்தின் முழு வடிவம் என்ன?

(A) Hyper link Transmission Technique Protocol
ஹைப்பர்லிங்க் டிரான்ஸ்மிஷன் டெக்னிக் புரோட்டோகால்

(B) Host Text Transfer Protocol
ஹோஸ்ட் டெக்ஸ்ட் டிரான்ஸ்ஃபர் புரோட்டோகால்

(C) Hyper Text Transfer Protocol
ஹைப்பர் டெக்ஸ்ட் டிரான்ஸ்ஃபர் புரோட்டோகால்

(D) High Text Transfer Protocol
ஹை டெக்ஸ்ட் டிரான்ஸ்ஃபர் புரோட்டோகால்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

163. Robots collect operational data through protocols like:
ரோபோக்கள் இயக்கத் தரவை எந்த நெறிமுறைகள் எதன் மூலம் சேகரிக்கின்றன?

(A) Wi-Fi
வை-ஃபை

(B) Ethernet/IP
ஈதர் நெட்

(C) RS-485
RS-485

(D) Bluetooth
புளூடுத்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

164. The collection of data from robots for smart services and reporting is known as
ஸ்மார்ட் சேவைகள் மற்றும் அறிக்கையிடலுக்காக ரோபோக்களிலிருந்து தரவைச் சேகரிப்பது இவ்வாறு அறியப்படுகிறது.

(A) Cloud reporting
கிளவுட் அறிக்கையிடல்

(B) Cloud logging
கிளவுட் உள்நுழைவு

(C) Cloud monitoring
கிளவுட் கண்காணிப்பு

(D) Cloud updating
கிளவுட் புதுப்பித்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

165. Assertion [A] : Industry 4.0 is a significant advancement for manufacturing, aiming to improve production efficiency.

கூற்று [A] : தொழில்துறை 4.0 உற்பத்திக்கு ஒரு குறிப்பிடத்தக்க முன்னேற்றமாகும். இது உற்பத்தி திறனை மேம்படுத்துவதை நோக்கமாக கொண்டுள்ளது.

Reason [R] : The technologies of industry 4.0 like IOT and AI, enable real-time data collection, analysis and automation, leading to optimized processes and continuous improvement.

காரணம் [R] : IOT மற்றும் AI போன்ற தொழில் 4.0 இன் தொழில் நுட்பங்கள், நிகழ்நேர தரவு சேகரிப்பு, பகுப்பாய்வு மற்றும் ஆட்டோமேஷனை செயல்படுத்துகின்றன இது மேம்படுத்தப்பட்ட செயல்முறைகள் மற்றும் தொடர்ச்சியான முன்னேற்றத்திற்கு வழிவகுக்கிறது.

(A) [A] is true but (R) is false

[A] உண்மை ஆனால் [R] தவறு

(B) Both [A] and [R] are true and [R] is the correct explanation of [A]

[A] மற்றும் [R] இரண்டும் உண்மை, மேலும் [R] என்பது [A] யின் சரியான விளக்கம்

(C) [A] is false, [R] is true

[A] தவறு ஆனால் [R] உண்மை

(D) Both [A] and [R] are true but [R] is not the correct explanation of [A]

[A] மற்றும் [R] இரண்டும் உண்மை, மேலும் [R] என்பது [A] யின் சரியான விளக்கம் அல்ல

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

166. Match the following industry concepts revolution :

பின்வரும் தொழில்துறை கருத்துகளை அவற்றுக்குரிய தொழில்துறை புரட்சிகளுடன் பொருத்துக

(a)	IT ஐ.டி	1.	Industry 1.0 தொழில் 1.0
(b)	IOT ஐ.ஓ.டி	2.	Industry 2.0 தொழில் 2.0
(c)	Electricity மின்சாரம்	3.	Industry 3.0 தொழில் 3.0
(d)	Mechanization இயந்திரமயமாக்கல்	4.	Industry 4.0 தொழில் 4.0

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	1	2	3	4
(B)	2	3	4	1
(C)	3	4	2	1
(D)	4	3	1	2

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

167. What is the full form of IIOT?
IIOT என்பதன் முழு வடிவம் என்ன?

(A) International internet of things
இன்டர்நேஷனல் இன்டர்நெட் ஆஃப் திங்ஸ்

(B) Indian internet of things
இந்தியன் இன்டர்நெட் ஆஃப் திங்ஸ்

(C) Industrial internet of things
இன்டஸ்ட்ரியல் இன்டர்நெட் ஆஃப் திங்ஸ்

(D) Independent internet of things
இன்டிபென்டன்ட் இன்டர்நெட் ஆஃப் திங்ஸ்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

168. Which factor primarily controls the arc length and bead appearance in welding?
வெல்டிங்கில் மின் வில் நீளம் (arc length) மற்றும் பீட் தோற்றத்தை முதன்மையாக்க கட்டுப்படுத்தும் காரணி எது?

(A) Current
மின்னோட்டம்

(B) Voltage
மின்னழுத்தம்

(C) Gas flow rate
எரிவாயு ஓட்ட விகிதம்

(D) Wire feed rate
கம்பி உணவு விகிதம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

169. What is the precision level of spot welding?
ஸ்பாட் வெல்டிங்கின் துல்லிய நிலை என்ன?

(A) High precision
அதிக துல்லியம்

(B) Low precision
குறைந்த துல்லியம்

(C) No precision
துல்லியம் இல்லை

(D) Variable precision
மாறுபடும் துல்லியம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

170. What is the full form of LOTO in industrial safety procedures?
தொழிற்துறை பாதுகாப்பு நடைமுறைகளில் LOTO என்பதன் முழு வடிவம் என்ன?

(A) Lockout/Tag out
லாக் அவுட்/டேக் அவுட்

(B) Lock in/Take out
லாக் இன்/டேக் - அவுட்

(C) Log-in/Turn off
லாக் இன்/டர்ன் - ஆஃப்

(D) Lift on/Turn off
லிஃப்ட் ஆன்/டர்ன் ஆஃப்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

171. Match the following end effectors with their functions :
பின்வரும் என்ட் எஃபெக்டர்களை அவற்றின் செயல்பாடுகளுடன் பொருத்துக.

(a)	Grippers கிரிப்பர்கள்	1.	Used for joining metal by welding வெல்டிங் மூலம் உலோகத்தை இணைக்க பயன்படுகிறது
(b)	Welding torches வெல்டிங் டார்ச்கள்	2.	Used for picking up object using suction உறிஞ்சுதல் மூலம் பொருட்களை எடுக்க பயன்படுகிறது
(c)	Vacuum cups வெற்றிட கப்புகள்	3.	Used for holding objects பொருட்களைப் பிடிப்பதற்குப் பயன்படுகிறது
(d)	Specialized tools சிறப்பு கருவிகள்	4.	Custom tools designed for specific tasks குறிப்பிட்ட பணிகளுக்காக வடிவமைக்கப்பட்ட தனிப்பயன் கருவிகள்

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	2	1	3	4
(B)	3	1	2	4
(C)	4	1	2	3
(D)	1	2	3	4

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

172. What type of power supply would be used to drive electric motors in robots?
ரோபோக்களில் மின்சார மோட்டார்களை இயக்க எந்த வகையான மின்சாரம் பயன்படுத்தப்படும்?

(A) DC power supply
DC மின்சாரம்

(B) AC power supply
AC மின்சாரம்

(C) AC and BC depending on motor type
AC மற்றும் BC மோட்டார் வகையைப் பொறுத்து

(D) AC and DC depending on motor type
AC மற்றும் DC மோட்டார் வகையைப் பொறுத்து இரண்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

173. The teach pendant allows the operator to
பெண்டன்ட் ஒரு ஆப்பரேட்டருக்கு எதைச் செய்ய அனுமதிக்கிறது?

(A) Change the robot's physical structure
ரோபோவின் இயற்பியல் அமைப்பை மாற்றுதல்

(B) Change the robot battery
ரோபோ பேட்டரியை மாற்றுதல்

(C) Directly manipulate robot movement
ரோபோவின் இயக்கத்தை நேரடியாகக் கையாளுதல்

(D) Write code offline only
குறியீட்டை ஆஃப்லைனில் மட்டும் எழுத

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

174. Which sensor measures applied forces for precise operations?
துல்லியமான செயல்பாடுகளுக்காகப் பயன்படுத்தப்படும் விசையை எந்த சென்சார் அளவிடுகிறது?

(A) Proximity sensors
ப்ராக்ஸ்சிமிட்டி சென்சார்

(B) Torque sensors
முறுக்கு விசை சென்சார்

(C) Vision systems
பார்வை சென்சார்

(D) Temperature sensors
வெப்பநிலை சென்சார்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

175. Besides peak speed, what other manipulator capability is very important for pick and place tasks?
அதிகபட்ச வேகத்தைத் தவிர, பிக்-அண்ட்-பிளேஸ் பணிகளுக்கு வேறு எந்த மேனிபுலேட்டர் திறன் மிகவும் முக்கியமானது?

(A) Energy efficiency
ஆற்றல் திறன்

(B) Accuracy in placing
வைப்பதில் துல்லியம்

(C) Acceleration capability
முடுக்கத் திறன்

(D) Payload capacity
பேலோடு திறன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

176. A non-redundant manipulator with a predetermined end-effector path has degrees of freedom equal to
முன்னரே தீர்மானிக்கப்பட்ட எண்ட்-எஃபெக்டர் பாதையை கொண்ட ஒரு நான்-ரிடண்டன்ட் மேனிபுலேட்டரின் சுதந்திர நிலை (DOF)

(A) Zero
பூஜ்ஜியம்

(B) One
ஒன்று

(C) Two
இரண்டு

(D) Number of joints
ஜாயிண்ட் எண்ணிக்கை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

177. The change in position of a robot arm from initial to final is called?
ஒரு ரோபோ கரத்தின் ஆரம்ப நிலையிலிருந்து இறுதி நிலை வரையிலான நிலையில் ஏற்படும் மாற்றம் எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது?

(A) Torque
முறுக்கு விசை

(B) Acceleration
முடுக்கம்

(C) Velocity
திசைவேகம்

(D) Displacement
இடப்பெயர்ச்சி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

178. Which of the following best describes "Kinematics" in robotics?
ரோபோட்டிக்ஸில் இயக்கவியலை பின்வருவனவற்றில் எது சிறப்பாக விவரிக்கிறது?

(A) The study of motion with out considering forces
விசைகளைக் கருதாமல் இயக்கம் பற்றிய ஆய்வு

(B) The control of torque
முறுக்கு விசையின் கட்டுப்பாடு

(C) The software simulation of motion
இயக்கத்தின் மென்பொருள் உருவகப்படுத்துதல்

(D) The study of forces causing motion
இயக்கத்தை ஏற்படுத்தும் விசைகள் பற்றிய ஆய்வு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

179. Which hand related instruction can include a time out or wait condition?
ஒரு ரோபோ கையின் எந்தக் கட்டளையில் காலக்கெடு அல்லது காத்திருப்பு நிலை சேர்க்கப்படலாம்?

(A) Hand off
கையை விடுவித்தல்

(B) Set hand
கையை அமைத்தல்

(C) Wait hand
கை காத்திருப்பு

(D) Check hand
கையைச் சரிபார்த்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

180. In a robot programming system what does the "Hand" instruction typically control?
ஒரு ரோபோ நிரலாக்க அமைப்பில் "Hand" கட்டளை பொதுவாக எதைக் கட்டுப்படுத்துகிறது?

(A) End effectors or Gripper
எண்ட் எஃபெக்டர்

(B) Robot base movement
ரோபோ அடிப்படையின் இயக்கம்

(C) Joint calibration
ஜாயிண்ட் அளவு திருத்தம்

(D) Camera vision system
கேமரா பார்வை அமைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

181. In Robot programming, which command is used to make the gripper close and hold on object.
ரோபோ நிரலாக்கத்தில் கிரிப்பரை மூடி ஒரு பொருளைப் பிடிக்க எந்த கட்டளை பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Gripper Release
கிரிப்பர் விடுவித்தல்

(B) Gripper Open
கிரிப்பர் திறத்தல்

(C) Gripper Stop
கிரிப்பர் நிறுத்துதல்

(D) Gripper Close
கிரிப்பர் மூடுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

182. Choose the right answer among type:
பின்வரும் வகைகளில் சரியானவற்றைத் தேர்ந்தெடுக்க

The main disadvantages of hydraulic connections in gripper is
கிரிப்பர்களில் ஹைட்ராலிக் இணைப்புகளின் முக்கிய தீமைகள்

(i) Low force output
குறைந்த விசை வெளியீடு

(ii) Slow response
மெதுவான எதிர்வினை

(iii) Limited power
வரையறுக்கப்பட்ட சக்தி

(iv) Leakage and maintenance issues
கசிவு மற்றும் பராமரிப்பு சிக்கல்கள்

(A) (i) only
(i) மட்டும்

(B) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(C) (ii) and (iv) only
(ii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(D) (iv) only
(iv) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

183. Which type of actuation is most commonly used for high - force gripping in heavy machinery?
கனரக இயந்திரங்களில் அதிக விசை பிடிப்புக்கு பொதுவாகப் பயன்படுத்தப்படும் செயல்பாட்டு வகை எது?

(A) Hydraulic
ஹைட்ராலிக்

(B) Mechanical
மெக்கானிக்கல்

(C) Electrical
எலக்ட்ரிக்கல்

(D) Pneumatic
நியூமேடிக்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

184. Gripper's selection based on the material type, shape and _______?
பொருள் வகை, வடிவம் மற்றும் __________ அடிப்படையில் கிரிப்பரின் தேர்வு இருக்கும்.

(A) Mass
நிறை

(B) Weight
எடை

(C) Length
நீளம்

(D) Force
விசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

185. Which is NOT typically controlled in robot motion planning?
ரோபோ இயக்கத் திட்டமிடலில் பொதுவாகக் கட்டுப்படுத்தப்படாதது எது?

(A) Colour
நிறம்

(B) Rotation speed
சுழற்சி வேகம்

(C) Contact pressure
தொடர்பு அழுத்தம்

(D) Path
பாதை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

186. While using a pneumatic grease pump, the air supply pressure and the injection rate must be?
நியூமேடிக் கிரிஸ் பம்பைப் பயன்படுத்தும் போது காற்று அழுத்தம் மற்றும் இஞ்ஜெக்‌ஷன் விகிதம் எவ்வளவாக இருக்க வேண்டும்.

(A) 0.8 Mpa or less and 6 g/s or less
0.8 Mpa (அ) அதற்கு குறைவாக மற்றும் 6 g/s அதற்கு குறைவாக

(B) 0.7 Mpa or less and 5 g/s or less
0.7 Mpa (அ) அதற்கு குறைவாக மற்றும் 5 g/s அதற்கு குறைவாக

(C) 0.3 Mpa or less and 7 g/s or less
0.3 Mpa (அ) அதற்கு குறைவாக மற்றும் 7 g/s அதற்கு குறைவாக

(D) 0.5 Mpa or less and 10 g/s or less
0.5 Mpa (அ) அதற்கு குறைவாக மற்றும் 10 g/s அதற்கு குறைவாக

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

187. Industrial robots typically operate using three-phase power with voltage ranging from
தொழில்துறை ரோபோக்கள் பொதுவாக மூன்று கட்டமைப்பு மின்சார சக்தியுடன் மின்னழுத்தம் எது வரையிலானது?

(A) 220 V to 240 V
(B) 300 V to 350 V
(C) 400 V to 600 V
(D) 500 V to 700 V
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

188. Which safety sensor type uses light beams to create and invisible protective barrier?
கண்ணுக்குத் தெரியாத பாதுகாப்புத் தடையை உருவாக்க ஒளிக்கற்றைகளைப் பயன்படுத்தும் பாதுகாப்பு சென்சார்?

(A) Ultro sonic sensor
மீயொலி சென்சார்

(B) Proximity sensor
அருகாமைசென்சார்

(C) Safety light curtain
பாதுகாப்பு லைட் கர்டன்

(D) Temperature sensor
வெப்பநிலை சென்சார்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

189. What does it indicate if a shock sensor does not reset after an impact?
தாக்கத்திற்குப் பிறகு மீண்டும் செட் ஆகாமல் இருந்தால் அது என்ன குறிக்கிறது?

(A) Fault in inter lock
இன்டர் லாக்கில் உள்ள பிழை

(B) Sensor remain open circuit
சென்சார் திறந்த சுற்றில் இருந்து நிற்கிறது

(C) Sensor working properly
சென்சார் சரியாக வேலை செய்கிறது

(D) Teach pendant override
டீச் பெண்டன்ட் ஓவர்ரைடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

190. Which tool is used for monitoring robot operations, conducting diagnosis and executing trouble shooting commands?
ரோபோட் செயல்பாடுகளைக் கண்காணிப்பதற்கும், கண்டறியவும், சிக்கல் தீர்க்கும் கட்டளைகளைக் நிறைவேற்றுவதற்கும் பயன்படுத்தப்படும் கருவி எது?

(A) Simulator
சிமுலேட்டர்

(B) Teach pendant
டிச் பெண்டண்டட்

(C) Voltage detector
வோல்டேஜ் டிக்டெக்டர்

(D) Multi meter
மல்டிமீட்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

191. A bearing puller tool is primarily used for?
பேரிங் புல்லர் கருவி முதன்மையாக எதற்காக பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Installing new bearings into a housing
புதிய பேரிங்களை ஹவுசிங்கில் நிறுவுவதற்காக

(B) Replacing electrical component in a motor
மோட்டரில் மின்னணு கூறுகளை மாற்றுவதற்காக

(C) Removing mechanical bearings from shaft
சாஃப்ட் இலிருந்து மெக்கானிக்கல் பேரிங்களை அகற்றுவதற்காக

(D) Lubricating bearings during maintenance
பராமரிப்பின் போது பேரிங்களை எண்ணெய் பூசுவதற்காக

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

192. In welding what does MAG stands for?
வெல்டிங்கில் MAG என்பதன் பொருள் என்ன?

(A) Metal Argon Gas
மெட்டல் ஆர்கான் வாயு

(B) Metal Active gas
மெட்டல் ஆக்டிவ் வாயு

(C) Maximum active gas
மிக அதிக ஆக்டிவ் வாயு

(D) Minimum argon gas
மிகக் குறைந்த ஆர்கான் வாயு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

193. Welding gas, cylinders should be avoided from storing at places with temperatures above
வெல்டிங் வாயு சிலிண்டர்கள் __________ டிகிரி செல்சியல் மேலான வெப்பநிலையான இடத்தில் வைக்க தவிர்க்கப்பட வேண்டும்.

(A) 25°C or above
25°C அல்லது அதற்கு மேற்பட்ட

(B) 35°C or above
35°C அல்லது அதற்கு மேற்பட்ட

(C) 30°C or above
30°C அல்லது அதற்கு மேற்பட்ட

(D) 32°C or above
32°C அல்லது அதற்கு மேற்பட்ட

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

194. Where should the wire feeder mounted in a robotic welding set up?
ரொபோடிக் வெல்டிங் அமைப்பில் வயர்ஃபீடர் எங்கு பொருத்தப்படவேண்டும்?

(A) Next to the robot controller
ரோபோட் கண்ட்ரோலர் அருகில்

(B) Upper arm of the robot manipulator
ரோபோ மேனிபுலேட்டரின் மேல்கை பகுதியில்

(C) Lower arm of the robot manipulator
ரோபோ கையாளுபவரின் மேனிபுலேட்டரின் கீழ்கை பகுதியில்

(D) At base of the robot
ரோபோட்டின் அடிப்பகுதியில்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

195. ________ component of a robot is most critical to monitor for lubrication?
ஒரு ரோபோவின் ________ கூறு உயவுத்தன்மையைக் கண்காணிக்க மிகவும் முக்கியமானது?

(A) Controller
கட்டுப்படுத்தி

(B) Joints
இணைப்புகள்

(C) Display
காட்சி

(D) Battery
பேட்டரி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

196. Match the following type:

பின்வருவனவற்றை பொருத்துக

Match correctly the robotic, maintenance tools with their corresponding uses.

ரோபோ பராமரிப்பு கருவிகளை அவற்றின் தொடர்புடைய பயன்பாடுகளுடன் சரியாகப் பொருத்துக

(a)	Lubrication tool உயவு கருவி	1.	Essential for general assembly பொதுவான அசெம்பிளிக்கு மிகவும் அவசியமானது
(b)	Cleaning tool தூய்மை செய்யும் கருவி	2.	For precise adjustment துல்லியமான சரிசெய்தலுக்கு
(c)	Specialized tool தொழில்முறை கருவி	3.	Used to keep robotics parts moving smoothly ரோபோட்டிக்ஸ் பாகங்களை சீராக நகர்த்துவதற்குப் பயன்படுத்தப்படுகிறது
(d)	Basic hand tool அடிப்படை கை கருவி	4.	Used to keep robotic systems free of detail ரோபோடிக் அமைப்புகளை மாசுகள்/தூசி இல்லாமல் வைத்திருக்க உதவுகிறது

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	4	3	1	2
(B)	3	4	2	1
(C)	2	1	4	3
(D)	1	2	3	4

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

197. Choose the right answer among type:
கீழ்கண்ட வகைகளில் சரியானவற்றை தேர்ந்தெடு

SOPs are essential to reduce

_________ ஐ குறைக்க SOP கள் அவசியம்

(i) Work place accidents and errors
பணியிட விபத்துக்கள் மற்றும் பிழைகள்

(ii) Robot productivity
ரோபோ உற்பத்தித் திறன்

(iii) Training needs
பயிற்சி தேவைகள்

(iv) Process standardization
செயல்முறை தரப்படுத்துதல்

(A) (i), (iii) and (iv) only
(i), (iii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(B) (i), (ii) and (iii) only
(i), (ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(C) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(D) (iii) and (iv) only
(iii) மற்றும் (iv) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

198. We should not wear _________ while performing maintenance on robot.
ரோபோட்டின் பராமரிப்புப் பணிகளின் போது _________ அணியக்கூடாது.

(A) Hand gloves
கையுறைகள்

(B) Safety shoes
பாதுகாப்பு காலணிகள்

(C) Jewelry
நகைகள்

(D) Goggles
கண்ணாடிகள்

(E) Answe not known
விடை தெரியவில்லை

199. SOPs may include which emergency information?
SOPகளில் எந்த அவசரத் தகவல்கள் சேர்க்கப்படலாம்?

(i) Preventive maintenance procedure
தடுப்பு பராமரிப்பு நடைமுறை

(ii) Predictive maintenance procedure
முன்னறிவிப்பு பராமரிப்பு நடைமுறை

(iii) Emergency shutdown procedure
அவசர நிறுத்தும் செயல்முறை

(A) (i) and (ii) only
(i) மற்றும் (ii) மட்டும்

(B) (ii) and (iii) only
(ii) மற்றும் (iii) மட்டும்

(C) (ii) only
(ii) மட்டும்

(D) (iii) only
(iii) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

200. The surface condition of welding wire should be
வெல்டிங் கம்பியின் மேற்பரப்பு நிலை __________ ஆக இருக்க வேண்டும்.

(A) Clean and free from rust
சுத்தமாகவும் துரு இல்லாமல் இருக்க வேண்டும்

(B) Rusty and oily
துருப்பிடித்த மற்றும் எண்ணெயுடன் இருக்க வேண்டும்

(C) Sticky
ஒட்டக்கூடியதாக இருக்க வேண்டும்

(D) Painted
பூச்சுடன் இருக்க வேண்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை