

EGZAMIN ZAWODOWY
Rok 2025
ZASADY OCENIANIA

Arkusz zawiera informacje prawnie chronione
do momentu rozpoczęcia egzaminu

Nazwa kwalifikacji: **Eksploatacja i programowanie robotów przemysłowych**
Oznaczenie arkusza: **KTR.02-01-25.01-SG**
Symbol kwalifikacji: **KTR.02**
Numer zadania: **01**
Wersja arkusza: **SG**

PODSTAWA PROGRAMOWA
2019

Wypełnia egzaminator

Kod ośrodka

--	--	--	--	--	--

 –

--	--	--	--	--	--

Kod egzaminatora

--	--	--	--	--	--

Data egzaminu

Dzień		Miesiąc		Rok			

Godzina rozpoczęcia egzaminu

--	--

 :

--	--

Numer PESEL zdającego*										Numer stanowiska	

* w przypadku braku numeru PESEL – seria i numer paszportu lub innego dokumentu potwierdzającego tożsamość

Egzaminatorze!

- Oceniaj prace zdających rzetelnie i z zaangażowaniem. Dokumentuj wyniki oceny.
- Stosuj przyjęte zasady oceniania w sposób obiektywny.
- Jeżeli zdający, wykonując zadanie egzaminacyjne, uzyskuje inne rezultaty albo pożądane rezultaty uzyskuje w inny sposób niż uwzględniony w zasadach oceniania lub przedstawia nietypowe rozwiązanie, ale zgodnie ze sztuką w zawodzie, to nadal oceniaj zgodnie z kryteriami zawartymi w zasadach oceniania. Informacje o tym, że zasady oceniania nie przewidują zaistniałej sytuacji, przekaż niezwłocznie w formie pisemnej notatki do Przewodniczącego Zespołu Egzaminacyjnego z prośbą o przekazanie jej do Okręgowej Komisji Egzaminacyjnej. Notatka może być sporządzona odręcznie w trybie roboczym.
- Informuj przewodniczącego zespołu nadzorującego o wszystkich nieprawidłowościach zaistniałych w trakcie egzaminu, w tym w szczególności o naruszeniach przepisów bezpieczeństwa i higieny pracy i o podejrzeniach niesamodzielności w wykonaniu zadania przez zdającego.

Numer
stanowiska

*Egzaminator wpisuje T,
jeżeli zdający spełnił
kryterium albo N, jeżeli
nie spełnił*

Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny

Rezultat 1: Realizacja zadania aplikacji zrobotyzowanej – przenoszenie detali, etap pierwszy

1	Detal pierwszy pobrany z magazynu w sposób bezkolizyjny						
2	Detal drugi pobrany z magazynu w sposób bezkolizyjny						
3	Detal trzeci pobrany z magazynu w sposób bezkolizyjny						
4	Detal czwarty pobrany z magazynu w sposób bezkolizyjny						
5	Detal pierwszy ułożony na planszy do paletyzacji w kwadratowym polu						
6	Detal drugi ułożony na planszy do paletyzacji w kwadratowym polu innym niż pozostałe detale						
7	Detal trzeci ułożony na planszy do paletyzacji w kwadratowym polu innym niż pozostałe detale						
8	Detal czwarty ułożony na planszy do paletyzacji w kwadratowym polu innym niż pozostałe detale						

Numer
stanowiska

Rezultat 2: Realizacja zadania aplikacji zrobotyzowanej – wykreślanie trajektorii, etap drugi

1	Narzędzie pobrane z pojemnika i odłożone z i do podajnika w sposób bezkolizyjny						
2	Narzędzie przenoszone nad planszę z rysunkiem toru ruchu						
3	Narzędzie przemieszczane od punktu P1 do P2 i od P2 do P3 z zachowaniem kształtu toru jak na rysunku 1						
4	Narzędzie przemieszczane od punktu P3 do P4 i od P4 do P5 z zachowaniem kształtu toru jak na rysunku 1						
5	Narzędzie przemieszczane od punktu P5 do P7 przez punkt P6 i od P7 do P9 przez punkt P8 z zachowaniem kształtu toru jak na rysunku 1						
6	Narzędzie przemieszczane od punktu P9 do P10 i od P10 do P11 z zachowaniem kształtu toru jak na rysunku 1						
7	Narzędzie przemieszczane od punktu P11 do P12 i od P12 do P1 z zachowaniem kształtu toru jak na rysunku 1 - tor zamknięty						
8	Aplikacja uruchomiona w trybie automatycznym z prędkością od 15 do 50 % prędkości maksymalnej robota						

Rezultat 3: Program aplikacji zrobotyzowanej

1	Utworzony nowy program sterujący pracą robota						
2	Program rozpoczyna się od pozycji początkowej HOME						
3	Program zawiera funkcję ruchu od punktu do punktu						
4	Program zawiera funkcję ruchu w interpolacji kołowej						
5	Program zawiera funkcję ruchu w interpolacji liniowej						
6	Program zawiera funkcję otwarcia chwytaka						
7	Program zawiera funkcję zamknięcia chwytaka						
8	Program zakończony w pozycji początkowej robota HOME						

Numer
stanowiska

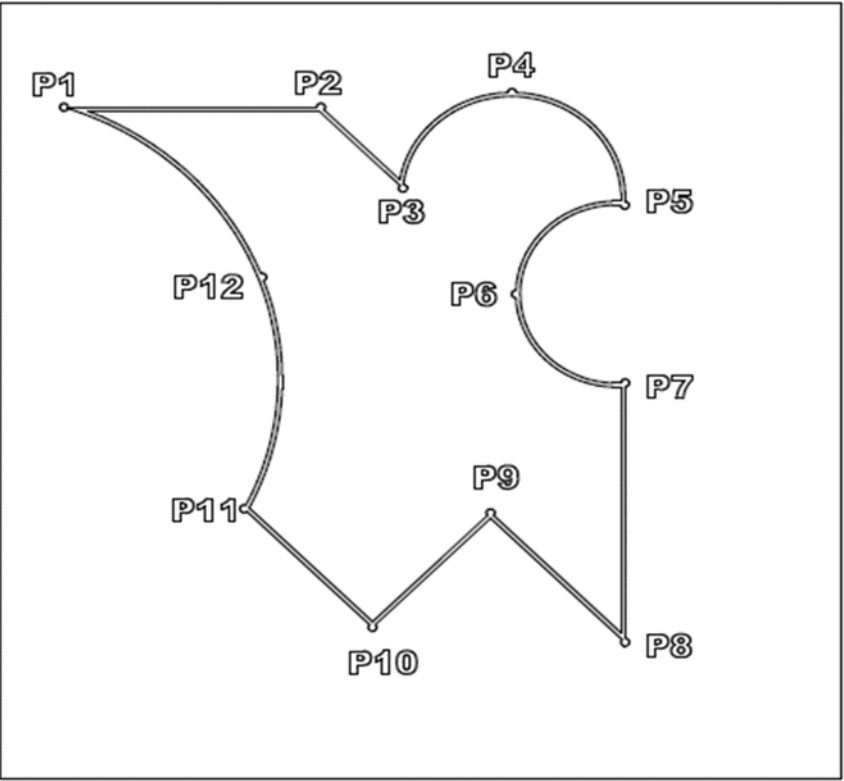
Rezultat 4: Wnioski wynikające z działania aplikacji zrobotyzowanej – tabela 1						
<i>W tabeli 1 wpisane odpowiednio w wierszu:</i>						
1	1: TAK lub NIE zgodnie ze stanem faktycznym					
2	2: TAK lub NIE zgodnie ze stanem faktycznym					
3	3: TAK lub NIE zgodnie ze stanem faktycznym					
4	4: TAK lub NIE zgodnie ze stanem faktycznym					
5	5: TAK lub NIE zgodnie ze stanem faktycznym					
Przebieg 1: Przebieg przygotowania robota do pracy						
<i>Zdający:</i>						
1	wykorzystywał dokumentację techniczną robota w celu realizacji zadania.					
2	aktywował system bezpieczeństwa robota.					
3	nadzorował pracę robota nie dopuszczając do kolizji.					
4	wykonał ruch testowy robota.					
5	testował robota przy prędkości mniejszej lub równej 10 % prędkości maksymalnej robota.					
6	przetestował stop awaryjny.					

Egzaminator

imię i nazwisko

.....

data i czytelny podpis



Rysunek 1 - tor ruchu narzędzia