



## Введение в специальность.кс\_СПО\_Мехатроника и мобильная робототехника (по отраслям)

- 1 В Японии автоматоны носят своё название
- 2 Телетанк (сокращённо ТТ) это
- 3 Как назывался часовой автомат работы мастерской английского механика Джеймса Кокса и мастера Фредерика Юри, входящий в постоянную экспозицию Павильонного зала Малого Эрмитажа
- 4 Как назывался последний русский автоматон
- 5 Ученый в 1948 году сформулировавший принципы кибернетики — основы практической робототехники
- 6 В 1948 году General Electric создала первого промышленного робота для работы на
- 7 В 1969 году сербский инженер Миомир Вукобратович и его сотрудники построили антропоморфный экзоскелет на пневматическом приводе для помощи
- 8 Этот робот представляет собой полноценный хирургический комплекс с набором инструментов, камерами, датчиками и прочими принадлежностями
- 9 Как назывался первый робот в космосе
- 10 Как называют роботы для сельского хозяйства
- 11 Основное время применения сельскохозяйственных роботов
- 12 Роботы, собирающие фрукты, автономно едущий трактор/распылитель и др. Все эти машины предназначены для
- 13 Как называется модель агробота -картографа, разработанного специально для овощных полей
- 14 Как называется контроль надёжности основных рабочих свойств и параметров объекта или отдельных его элементов/узлов, не требующий выведения объекта из работы, демонтажа, частичного или полного нарушения его свойств
- 15 Конструкция БПЛА включает:





- 16 По разнообразию конструкции существует 4 основных типа беспилотных летательных аппаратов
- 17 Виды БПЛА по типу управления:
- 18 Функциональная схема промышленного робота
- 19 В качестве рабочего органа может выступать
- 20 По способу удержания объекта захватные устройства подразделяют
- 21 Приводы
- 22 Типы роботов
- 23 Виды биотехнических роботов
- 24 Внутренние или кинестетические датчики, используемые в современных робототехнических системах
- 25 Внешние датчики, используемые в современных робототехнических системах:
- 26 Роботы в пищевой промышленности
- 27 Датчики, используемые в робототехнике
- 28 Разновидности систем управления мехатронными системами
- 29 Разновидности биотехнических систем управления
- 30 Разновидности автоматических систем управления
- 31 Разновидности интерактивных систем управления
- 32 Среди основных задач управления роботами выделяют
- 33 Типы роботов
- 34 Мехатронные модули мехатронных систем по характеру выполняемых ими функций и по составу входящих в них устройств и элементов





- 35) Исполнительные мехатронные модули движения по составу объединяемых устройств и элементов
- 36) Примерами МД являются
- 37) Устройство компьютерного управления выполняет следующие основные функции:
- 38) Механическое устройство мехатронной машины - представляет собой многозвенный механизм, кинематическую цепь которого образуют движущиеся звенья, составляющие кинематические пары. Конечным звеном кинематической цепи является:
- 39) Число степеней подвижности, которое может иметь мехатронный модуль
- 40) Классификация мехатронных модулей по виду движений
- 41) Примеры мехатронных систем
- 42) Основные признаки, определяющие направление развития мехатронных и робототехнических систем
- 43) Машины и системы нового поколения должны отвечать таким общим критериям, как
- 44) Нормальное функционирование гексаподов возможно при следующих условиях:
- 45) По версии Карела Чапека это оно обозначало искусственно созданного человека, чей труд использовался на тяжелых и опасных производствах взамен человеческого
- 46) В 1941 году не менее известный писатель-фантаст придумал термин «робототехника», упомянув его в коротком рассказе «Лжец!»
- 47) Управление, которое служит для построения системы управления приводом
- 48) В 1948 году General Electric создала первого промышленного робота для работы на атомном реакторе. Его особенность
- 49) Первый закон робототехники гласит:
- 50) Второй закон робототехники гласит:

