



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 ездящий 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:

Самый быстрый способ связи — мессенджер (кликни по иконке, и диалог откроется)



WhatsApp



Telegram



Max

Help@disynergy.ru | +7 (924) 305-23-08



- (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 многозвездный 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: